

# Algèbre linéaire - Résumé

Mahel Coquaz

Semestre de printemps 2025



# Contents

<b>1</b>	<b>Calcul matriciel</b>	<b>5</b>
1.1	Opérations matricielles . . . . .	5
1.1.1	Addition de matrices . . . . .	5
1.1.2	Multiplication scalaire . . . . .	5
1.1.3	Produit matriciel . . . . .	6
1.1.4	Propriétés . . . . .	6
1.2	Opérations et matrices élémentaires . . . . .	6
1.2.1	Opérations élémentaires . . . . .	6
1.3	Rang, déterminant et décomposition colonne-ligne . . . . .	7
1.3.1	Rang . . . . .	7
1.3.2	Déterminant . . . . .	7
1.3.3	Décomposition colonne ligne . . . . .	8
1.4	Inverses . . . . .	9
1.4.1	Inverses $2 \times 2$ . . . . .	9
1.4.2	Inverses $3 \times 3$ . . . . .	9
<b>2</b>	<b>Structures vectorielles de <math>\mathbb{R}^2</math> et <math>\mathbb{R}^3</math></b>	<b>11</b>
2.1	Bases de $\mathbb{R}^2$ et $\mathbb{R}^3$ . . . . .	11
2.1.1	$\mathbb{R}^2$ . . . . .	11

## Introduction

Ce qui suit se veut être un résumé du cours d'Algèbre pour MàN (PREPA-032) donné au semestre de printemps 2025 à l'EPFL. Le contenu de ce cours ne m'appartient pas et est quasiment intégralement extrait du cours des Professeurs Mathieu Huruguen, Simon Bossoney et Sacha Friedli qui l'ont enseigné. J'ai cependant modifié des formulations et ajouté des notes lorsqu'il me semblait pertinent de le faire.

Ce résumé/polycopié n'est pas exempt d'erreurs, si vous en trouvez une, vous pouvez me contacter sur mon adresse EPFL [mahel.coquaz@epfl.ch](mailto:mahel.coquaz@epfl.ch) ou via le repo GitHub <https://github.com/hotwraith/LectureNotes>.

Le repository GitHub est aussi où se trouvent les dernières versions des fichiers PDFs et  $\text{\LaTeX}$  pour ce cours (et éventuellement d'autres).

Enfin (et surtout) l'algèbre linéaire est une matière où la visualisation des concepts peut permettre d'avoir une bien meilleure intuition, comme ce résumé se concentre sur l'aspect calculatoire je ne peux que vous recommander de visionner les vidéos **Essence of linear algebra** de 3Blue1Brown pour vous faire une meilleure intuition des concepts abordés.

## Notations

Dans ce résumé les notations suivantes seront utilisées sauf mention du contraire:

- Les matrices seront dénotées par une lettre majuscule ( $A, B, C, \dots$ )
- Les éléments de ces matrices seront dénotés par une lettre grecque avec  $ij$  la ligne et colonne de position de l'élément ( $\alpha_{ij}, \beta_{ij}, \gamma_{ij}, \dots$ )
- $\text{rg}(A)$  = rang de la matrice  $A$ .  $\dim(A)$  = dimension de la matrice  $A$ .  $\det(A)$  = déterminant de la matrice  $A$ .
- Les constantes quelconques appartenant à  $\mathbb{R}$  seront **en général** dénotées par  $\lambda$  ou  $k$ .
- $\hat{i}$  et  $\hat{j}$  sont les vecteurs unitaires de la base canonique,  $\hat{i} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\hat{j} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

# Chapter 1

## Calcul matriciel

### 1.1 Opérations matricielles

**Définition d'une matrice** Une matrice est un tableau de taille  $\mathbf{n} \times \mathbf{p}$ <sup>1</sup> avec  $\mathbf{n}$  le nombre de **lignes** et  $\mathbf{p}$  le nombre de **colonnes**.

Exemple avec  $\mathbf{n} = \mathbf{p} = 2$ :

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

On dénote un élément quelconque position de la matrice par  $\alpha_{ij}$  avec **i sa ligne** et **j sa colonne**. Exemple:  $a$  est l'élément  $\alpha_{11}$  et  $b$  l'élément  $\alpha_{12}$ .

#### 1.1.1 Addition de matrices

Soit deux matrices  $A$  et  $B$  de **même taille**  $\mathbf{n} \times \mathbf{p}$ .

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + a' & b + b' \\ c + c' & d + d' \end{pmatrix}$$

Formant une nouvelle matrice  $C$  composés d'éléments  $\gamma_{ij}$ .

Soit pour tout élément  $\gamma_{ij} \in C$ , la nouvelle matrice on a:

$$\gamma_{ij} = \alpha_{ij} + \beta_{ij}$$

#### 1.1.2 Multiplication scalaire

Soit une matrice  $A$  d'éléments  $\alpha_{ij}$  et un scalaire  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $C$  notre matrice de résultat composés des éléments  $\gamma_{ij}$ .

$$\lambda A = C$$

$$\lambda \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a & \lambda b \\ \lambda c & \lambda d \end{pmatrix}$$

Soit tous les éléments  $\in C$ :

$$\gamma_{ij} = \lambda \times \alpha_{ij}$$

---

<sup>1</sup>On utilise aussi  $\mathbf{m} \times \mathbf{n}$  dans certaines notations.

### 1.1.3 Produit matriciel

Soit trois matrices A, B et C respectivement composées des éléments  $\alpha_{ij}$ ,  $\beta_{ij}$ ,  $\gamma_{ij}$ , on a:

$$A \cdot B = C$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} aa' + bc' & ab' + bd' \\ ca' + dc' & cb' + dd' \end{pmatrix}$$

On note qu'il faut que A, de taille  $m \times n$ , et B de taille  $n \times p$  pour que la multiplication soit possible (avec  $m$  et  $p \in \mathbb{R}$ ) Ou de manière générale:

$$\gamma_{ij} = \sum_{k=1}^n \alpha_{ik} \beta_{kj}$$

et on obtient une matrice C de taille  $\mathbf{m} \times \mathbf{p}$ .

### 1.1.4 Propriétés

- $A + B = B + A$  (commutativité)
- $A + (B + C) = (A + B) + C$  (associativité)
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$  (distributivité)
- $A \cdot (B \cdot C) = (A \cdot B) \cdot C$

## 1.2 Opérations et matrices élémentaires

### 1.2.1 Opérations élémentaires

Soit A une matrice de taille  $n \times p$ , d'éléments  $\alpha_{ij}$ , de colonnes  $C_i$  et de lignes  $L_j$ .

**Sur les lignes  $L_j$**

- $L_j \leftrightarrow L_k$  ( $j \neq k$ )
- $L_j \leftarrow \lambda L_j$  ( $\lambda \neq 0$ )
- $L_j \leftarrow L_j + \lambda L_k$  ( $\lambda \in \mathbb{R}$ ,  $j \neq k$ )

Ces opérations ne changent **pas** l'ensemble de solutions de  $A\vec{x} = \vec{b}$ . Elles sont dites **inversibles**.

**Sur les colonnes  $C_i$**

- $C_i \leftrightarrow C_k$  ( $j \neq k$ )
- $C_i \leftarrow \lambda C_i$  ( $\lambda \neq 0$ )
- $C_i \leftarrow C_i + \lambda C_k$  ( $\lambda \in \mathbb{R}$ ,  $j \neq k$ )

Ces **opérations élémentaires** sont la base de la méthode de Gauss pour résoudre des systèmes linéaires: **l'échelonnement**.

## 1.3 Rang, déterminant et décomposition colonne-ligne

### 1.3.1 Rang

Lors d'une application linéaire représentée par une matrice  $A$  on appelle **rang**( $A$ ) = **dim**(**Im**( $A$ )).

Le rang de  $A$  (ou sa dimension image) représente l'ensemble des possibilités après une application linéaire. Il est représenté par le **nombre de pivots** restants après l'échelonnement d'une matrice.

Un exemple:

On prend  $A$  de taille  $2 \times 2$  et de  $\text{rg}(A) = 2$ . Pour un  $\vec{x}$  quelconque  $A\vec{x}$  sera représenté sur un plan de dimension 2.

Une application linéaire représente une transformation de l'espace d'origine vers un nouvel espace. Celui-ci peut-être au mieux de même dimension que la matrice d'origine, au pire de rang 0 (l'espace se contracte en un point: l'origine  $(0, 0)$ ).

Exemple avec  $\text{rg}(A) = 1$ :

$$A \cdot I_2 = ?$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

Ici les colonnes de la matrice  $I_2$  représentent les vecteurs de la base canonique  $\hat{i}$  et  $\hat{j}$  auxquels on applique l'application linéaire  $A$ .

On remarque qu'après coup  $\hat{i} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  et  $\hat{j} = \lambda \hat{i}$  avec  $\lambda = 2$ . Par conséquent l'ensemble représentable est devenu une ligne et non plus un plan ( $\mathbb{R}_2 \rightarrow \mathbb{R}_1$ ).

### 1.3.2 Déterminant

#### Propriétés

- Le déterminant n'est pas affecté par les opérations élémentaires sur les lignes/colonnes.
- Multiplier une ligne de la matrice  $A$  par  $\lambda \in \mathbb{R} \rightarrow \lambda \cdot \det(A)$
- Échanger deux lignes ou deux colonnes ( $L_i \leftrightarrow L_k$  ou  $C_i \leftrightarrow C_k$ ) revient à changer le signe du déterminant.
- Le déterminant  $\det(A)$  représente dans  $\mathbb{R}_2$  la multiplication de l'aire causée par l'application linéaire  $A$ , et dans  $\mathbb{R}_3$  la multiplication du volume.
- $\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$
- Si  $\det(A) \neq 0$  alors  $A$  possède une matrice inverse  $A^{-1}$  qui satisfait  $AA^{-1} = A^{-1}A = I_n$

**Déterminant d'une matrice  $2 \times 2$**  Le déterminant d'une matrice  $2 \times 2$  s'écrit de la manière suivante:

$$\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = ad - bc$$

Note de lecture:

- $\det(A) = 0 \iff \text{rg}(A) \leq 1$
- $\det(A) \neq 0 \iff \text{rg}(A) = 2$

Comme nous sommes dans  $\mathbb{R}_2$  un déterminant  $= 0$  signifie que tous les points de notre espace ont été "écrasés" sur une ligne ( $\mathbb{R}_1$ ) ou un point (l'origine), donc l'aire du parallépipède formés par les vecteurs d'une matrice quelconque est forcément nulle (vecteurs colinéaires). Si on a encore une aire après l'application linéaire alors notre  $\text{rg}(A) = 2$  car on peut encore former un parallépipède.

**Déterminant d'une matrice  $3 \times 3$**

$$\det(A) = \det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \det(A) &= a \cdot \det \begin{pmatrix} e & f \\ h & i \end{pmatrix} - b \cdot \det \begin{pmatrix} d & f \\ g & i \end{pmatrix} + c \cdot \det \begin{pmatrix} d & e \\ g & h \end{pmatrix} \\ \Rightarrow \det(A) &= a \cdot (ei - fh) - b \cdot (di - fg) + c \cdot (dh - eg) \end{aligned}$$

<sup>2</sup> ou

$$\begin{aligned} \Rightarrow \det(A) &= a \cdot \det \begin{pmatrix} e & f \\ h & i \end{pmatrix} - d \cdot \det \begin{pmatrix} b & c \\ h & i \end{pmatrix} + g \cdot \det \begin{pmatrix} b & c \\ e & f \end{pmatrix} \\ \Rightarrow \det(A) &= a \cdot (ei - fh) - d \cdot (bi - ch) + g \cdot (bf - ce) \end{aligned}$$

<sup>3</sup> Le signe du coefficient est déterminé par la logique suivante:

$$\begin{pmatrix} + & - & + \\ - & + & - \\ + & - & + \end{pmatrix}$$

### 1.3.3 Décomposition colonne ligne

Exemple pour une matrice 2x2:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} &= \begin{cases} 2x & + & 4y \\ 3x & + & 6y \end{cases} \\ \Rightarrow \begin{cases} 2 & (x+2y) \\ 3 & (x+2y) \end{cases} &\Rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

---

<sup>2</sup>Développement par colonnes.

<sup>3</sup>Développement par lignes.



## 1.4 Inverses

Un inverse existe pour une matrice  $A$  quelconque n'existe que pour  $\det(A) \neq 0$ , la logique ? Si la matrice d'application linéaire  $A$  n'est pas de  $\text{rg}(A) = \dim(A)$  alors il n'est pas possible pour elle de faire  $\mathbb{R}_n \rightarrow \mathbb{R}_{n-1} \rightarrow \mathbb{R}_n$  telle que  $AA^{-1} = A^{-1}A = I_n$ .

### 1.4.1 Inverses $2 \times 2$

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} \mathbf{d} & -b \\ -c & \mathbf{a} \end{pmatrix}$$

### 1.4.2 Inverses $3 \times 3$

On échelonne réduit  $A$  face à  $I_3$  en répétant chaque opération élémentaire faites pour réduire  $A$  sur  $I_3$

$$A|I_3$$

Exemple:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 2 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 2 & | & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & | & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & \frac{3}{2} & -1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & | & -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Le côté droit est la matrice inversée  $A^{-1}$ .



## Chapter 2

# Structures vectorielles de $\mathbb{R}^2$ et $\mathbb{R}^3$

### 2.1 Bases de $\mathbb{R}^2$ et $\mathbb{R}^3$

#### 2.1.1 $\mathbb{R}^2$

Une base de  $\mathbb{R}^2$  nécessite deux vecteurs linéairement indépendants, donc non-colinéaires, on écrit alors:

$$B = \text{vec}(\vec{v}_1, \vec{v}_2)$$

La base canonique  $\hat{i}, \hat{j}$  de  $\mathbb{R}^2$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$