# Mathématiques I

# Systèmes linéaires & matrices

Dr. Mucyo Karemera (enseignant), Prof. Stéphane Guerrier

Matériel disponible en ligne: https://mkaremera-math1.netlify.app/

Licence: CC BY-NC-SA 4.0



# Écriture matricielle des systèmes linéaires

Un système linéaire peut aussi s'écrire sous forme matricielle de la façon suivante

$$\begin{cases} a_{1,1}x_1 + a_{1,2}x_2 + \dots + a_{1,n}x_n = b_1 \\ a_{2,1}x_1 + a_{2,2}x_2 + \dots + a_{2,n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m,1}x_1 + a_{m,2}x_2 + \dots + a_{m,n}x_n = b_m \end{cases} \Leftrightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

où  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$  est une matrice de taille  $m \times n$  et  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  et  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$  sont des vecteurs. L'ensemble des solutions  $\mathcal{S}$  du système ne dépend que de la matrice  $\mathbf{A}$  et du vecteur  $\mathbf{b}$ . Si bien que l'on peut effectuer l'élimination de Gauss directement sur la matrice augmentée, notée  $(\mathbf{A}|\mathbf{b})$ , et définie par

$$(\mathbf{A}|\mathbf{b}) = egin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} & b_1 \ a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n} & b_2 \ dots & dots & \ddots & dots & dots \ a_{m,1} & a_{m,2} & \cdots & a_{m,n} & b_m \end{pmatrix}$$

Ceci justifie de parler d'un système linéaire en ne considérant que la matrice augmentée correspondante.

On reprend l'exemple suivant

$$\begin{cases} 2x_2 - x_3 = -7 \\ x_1 + x_2 + 3x_3 = 2 \\ -3x_1 + 2x_2 + 2x_3 = -10 \end{cases} \iff \begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ -3 & 2 & 2 & | & -10 \end{pmatrix}$$

et on résout en utilisant la forme matricielle uniquement

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ -3 & 2 & 2 & | & -10 \end{pmatrix} \xrightarrow{\ell_1 \leftrightarrow \ell_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ -3 & 2 & 2 & | & -10 \end{pmatrix}$$

$$\ell_3 := \ell_3 + 3\ell_1 \Longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 0 & 5 & 11 & | & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\ell_3 := \ell_3 - \frac{5}{2}\ell_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 0 & 0 & \frac{27}{2} & | & \frac{27}{2} \end{pmatrix}$$

Il suffit alors de "continuer" à faire des opérations élémentaires sur les lignes pour obtenir la solution

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & -1 & -7 \\ 0 & 0 & \frac{27}{2} & \frac{27}{2} \end{pmatrix} \xrightarrow{\ell_3 := \ell_3 \div \frac{27}{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & -1 & -7 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{\ell_1 := \ell_1 - 3\ell_3}{\underset{\ell_2 := \ell_2 + \ell_3}{\Longrightarrow}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & -1 \\ 0 & 2 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\ell_1 := \ell_1 - \frac{1}{2}\ell_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & | & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

On remarque que la solution "apparaît" dans la dernière colonne.

On reprend l'exemple suivant

$$\begin{cases} 2x_1 + 4x_2 = 4 \\ 2x_1 - 3x_2 = 18 \\ x_1 - 4x_2 = 10 \end{cases} \iff \begin{pmatrix} 2 & 4 & | & 4 \\ 2 & -3 & | & 18 \\ 1 & -4 & | & 10 \end{pmatrix}$$

Les calculs fait précédemment donne pour la matrice augmentée

$$\begin{pmatrix} 2 & 4 & | & 4 \\ 2 & -3 & | & 18 \\ 1 & -4 & | & 10 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} 2 & 4 & | & 4 \\ 0 & 1 & | & -2 \\ 0 & 0 & | & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

la dernière ligne "constituant" la contradiction.

On reprend l'exemple suivant

$$\begin{cases} 5x_2 - 3x_3 = 1 \\ x_1 + 3x_2 - x_3 = 4 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 = 7 \end{cases} \iff \begin{pmatrix} 0 & 5 & -3 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 1 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

Les calculs fait précédemment donne pour la matrice augmentée

$$\begin{pmatrix} 0 & 5 & -3 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 1 & 1 & 7 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} 1 & 3 & -1 & 4 \\ 0 & 5 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

La matrice est échelonné et dans ce cas on résout le système comme auparavant, i.e. en raisonnant avec les variables.

# Le rang d'une matrice



Pour toute matrice, on peut définir une quantité, nommée rang (de la matrice), qui permet de déterminer si un système linéaire ( $\mathbf{A}|\mathbf{b}$ ) possède au moins une solution ou aucune.

#### Théorème.

Un système linéaire possède au moins une solution si et seulement si le rang de  $\bf A$  est égal au rang de  $(\bf A|\bf b)$ .

#### Marche à suivre pour calculer le rang

- 1) Échelonner la matrice selon ses lignes et ses colonnes,
- 2) compter le nombre d'éléments non nuls dans la matrice résultante.

Ce dernier nombre est le rang de la matrice.

On sait que le système suivant possède une solution

$$(\mathbf{A}|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ -3 & 2 & 2 & | & -10 \end{pmatrix}$$

En reprenant les calculs précédant on a

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 & | & -7 \\ 1 & 1 & 3 & | & 2 \\ -3 & 2 & 2 & | & -10 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & | & -3 \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix}$$

Ce qui montre que  $rang(\mathbf{A}) = 3$ . On échelonne alors par rapport aux colonnes de la matrice augmentée pour déterminer son rang :

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{c_4 := c_4 - 2c_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c_4 := c_4 + 3c_2 \xrightarrow{} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{c_4 := c_4 - c_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Ainsi  $rang(\mathbf{A}|\mathbf{b}) = 3$  ce qui confirme le théorème.

On sait que le système suivant ne possède pas de solution

$$(\mathbf{A}|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 2 & 4 & | & 4 \\ 2 & -3 & | & 18 \\ 1 & -4 & | & 10 \end{pmatrix}$$

En reprenant les calculs précédant on a

$$\begin{pmatrix} 2 & 4 & 4 \\ 2 & -3 & 18 \\ 1 & -4 & 10 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} 2 & 4 & 4 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{\ell_1 := \ell_1 - 4\ell_2}{\Longrightarrow} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 12 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \stackrel{\ell_1 := \ell_1 - 12\ell_3}{\Longrightarrow} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Ainsi, on a rang( $\mathbf{A}$ ) = 2 alors que rang( $\mathbf{A}$ | $\mathbf{b}$ ) = 3, ce qui confirme le théorème.

On sait que le système suivant possède une infinité de solutions

$$(\mathbf{A}|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 0 & 5 & -3 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 1 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

En reprenant les calculs précédant, on a

$$\begin{pmatrix} 0 & 5 & -3 & | & 1 \\ 1 & 3 & -1 & | & 4 \\ 2 & 1 & 1 & | & 7 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} 1 & 3 & -1 & | & 4 \\ 0 & 5 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \qquad \stackrel{c_2 := c_2 - 3c_1}{\underset{c_3 := c_3 + c_1}{\Longrightarrow}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 4 \\ 0 & 5 & -3 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{c_4 := c_4 - 4c_1}{\underset{c_3 := c_2 + \frac{3}{5}c_2}{\Longrightarrow}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 5 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{c_4 := c_4 - \frac{1}{5}c_2}{\underset{c_3 := c_2 + \frac{3}{5}c_2}{\Longrightarrow}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 5 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

Ainsi, on a rang( $\mathbf{A}$ ) = 2 = rang( $\mathbf{A}$ | $\mathbf{b}$ ), ce qui confirme le théorème.