

DU PROGRAMME PRÉCÉDENT :• **Systèmes linéaires - Méthode du pivot**

Rq pour les interrogateurs : le but de ce chapitre est de savoir appliquer l'algorithme de Gauss sur des systèmes de taille raisonnable, avec ou sans paramètre.

I - Généralités

- Équation linéaire, systèmes linéaires, système homogène, compatible/incompatible, système de Cramer.
- Forme de l'ensemble des solutions
- Interprétation géométrique dans le cas de systèmes à deux ou trois équations ou deux ou trois inconnues.

II - Méthode du pivot

- Définition des opérations élémentaires sur les lignes d'un système linéaire
- Si on applique à un système linéaire (S) une suite d'opérations élémentaires sur les lignes, on obtient un autre système linéaire (S') équivalent à (S), c'est-à-dire ayant le même ensemble de solutions.
- Systèmes échelonnés : définition, pivot, rang du système, relations de compatibilité
- Algorithme de Gauss

• **Calcul matriciel**I - Matrices à coefficients dans K

- Définition, opérations : somme, multiplication par un scalaire, propriétés de calcul, combinaison linéaire.
- Décomposition comme combinaison linéaire des matrices élémentaires.
- Transposition, notation A^T .

II - Produit de matrices

- Définition, propriétés de calcul. Le produit matriciel N'EST PAS COMMUTATIF.
- Lignes et colonnes d'une matrice :
 - Si X est une matrice colonne alors AX est une combinaison linéaire des colonnes de A.
 - $C_j(AB) = A \times C_j(B)$ et $L_i(AB) = L_i(A) \times B$.
- Écriture matricielle d'un système linéaire

III - Les matrices carrées

- Définition de $M_n(\mathbb{K})$, le produit matriciel est une loi interne dans $M_n(\mathbb{K})$.
- Définition d'une puissance entière de matrice, propriétés.
- Si A et B commutent, on peut utiliser : Le binôme de Newton et la formule de Bernoulli $A^n - B^n = \dots$

Exemples : Calcul de J^k où $J = (1)_{1 \leq i, j \leq n} \in M_n(\mathbb{R})$ (*) Calcul de A^k où $A = \begin{pmatrix} 2 & (5) \\ & \ddots \\ (5) & 2 \end{pmatrix} \in M_n(\mathbb{R})$ (*)

- Matrices carrées particulières : diagonales, scalaires, triangulaires, symétriques et antisymétriques
- Le produit de deux matrices triangulaires supérieures est une matrice triangulaire supérieure et expression des coefficients diagonaux. (*)

NOUVEAU COURS :IV - Matrices carrées inversibles

- Définition, cas des matrices ayant une ligne/colonne nulle, cas des matrices diagonales.
- Inverse d'un produit, d'une transposée, d'une puissance entière

V - Opérations élémentaires sur les matrices

- Opérations élémentaires sur les lignes : permutation, dilatation, transvection.
- Matrices des O.E.L., interprétation en termes de produits matriciels.
- Matrices des O.E.L. sont inversibles, les O.E.L. préservent l'inversibilité
- Cas des matrices ayant deux lignes/colonnes proportionnelles
- Opérations élémentaires sur les colonnes

VI - Algorithme du pivot de Gauss et caractérisations des matrices inversibles

- Si A est inversible, l'algorithme du pivot de Gauss permet, par une suite finie d'O.E.L., de transformer A en une matrice ayant n pivots / en I_n .
- Caractérisation des matrices inversibles :

Soit $A \in M_n(\mathbb{K})$. Il y a équivalence entre les propositions suivantes :

1. A est inversible.
2. $\exists B \in M_n(\mathbb{K}), BA = I_n$
3. Le système $AX = 0_{n,1}$ admet une unique solution (c'est la solution nulle).
4. Il existe une suite finie O.E.L. permettant de transformer A en une matrice ayant n pivots.
5. Il existe une suite finie O.E.L. permettant de transformer A en I_n .

- Inversibilité à droite et à gauche

- Calcul pratique de l'inverse en utilisant l'algorithme de Gauss :

Si A est inversible, il existe une suite finie d'O.E.L. qui transforme A en I_n . La même suite d'O.E.L. transforme I_n en A^{-1} . Idem avec OEL mais on ne mélange pas les deux.

- Calcul pratique de l'inverse par résolution de système linéaire :

A est inversible \Leftrightarrow Pour tout $B \in M_{n,1}(\mathbb{K})$, le système $AX = B$ a une unique solution (qui est alors $X = A^{-1}B$)

• **Limites et continuité**I - Limite d'une fonction et continuité

- Notion de voisinage
- Définition limite (finie ou infinie) en un point (fini ou infini)
- Unicité de la limite.
- Toute fonction admettant une limite finie en un point est bornée au voisinage de ce point.
- Continuité en un point.

(*) Démonstrations / Méthodes à connaître et TOUT le cours est à connaître !

Prévisions semaine n° 16 : Continuité (fin)

Déroulement d'une colle

1. Donner un cas parmi les 9 possibles de définition de $f(x) \rightarrow L$ quand $x \rightarrow a$.
2. Une ou deux questions parmi :
 - Une question de cours parmi celles signalées par (*)

• Résolution d'un système linéaire (avec ou sans paramètre, de taille raisonnable) en utilisant l'algorithme de Gauss

- Calcul de l'inverse d'une matrice carrée d'ordre 3

3. Exercice(s)

Un cours non connu entraine une note < 10.

Exercices Chap. 15Méthodes à connaître :★ **Comment calculer les puissances d'une matrice A ?**

- A connaître : Si $J = (1)_{1 \leq i, j \leq n}$ alors on a : $\forall k \in \mathbb{N}, J^k = \begin{cases} I_n & \text{si } k = 0 \\ n^{k-1} J & \text{si } k \in \mathbb{N}^* \end{cases}$

Si $A = \text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ alors on a : $\forall p \in \mathbb{N}^*, A^p = \text{diag}(\alpha_1^p, \dots, \alpha_n^p)$

- Utilisation d'un raisonnement par récurrence : Calcul des 1^{ères} puissances, conjecture, démonstration par récurrence

- Utilisation de suites récurrentes

Mth : \square A^2 s'écrit comme combinaison linéaire de A et I_3 , on peut :

- 1) Montrer qu'il existe deux suites (u_n) et (v_n) vérifiant : $\forall n \in \mathbb{N}, A^n = u_n A + v_n I_3$
- 2) Calculer u_n et v_n en fonction n et en déduire une expression de A^n , pour $n \in \mathbb{N}$.

- Utilisation du binôme de Newton

Mth : $A = M + N$ avec M et N qui COMMUTENT et on sait calculer leurs puissances

Une des deux matrices est souvent αI_n avec $\alpha \in \mathbb{K}$ car αI_n commute avec toutes matrices de $M_n(\mathbb{K})$.

★ **Comment montrer que A est inversible (sans calculer son inverse) ?**

Rq. Une matrice de $M_n(\mathbb{K})$ comportant une ligne ou une colonne nulle n'est pas inversible.

Une matrice de $M_n(\mathbb{K})$ ayant deux lignes ou deux colonnes proportionnelles n'est pas inversible.

Mth : Dans la pratique, pour montrer que $A \in M_n(\mathbb{K})$, est inversible, il suffit de montrer qu'il existe une suite finie O.E.L. permettant de transformer A en une matrice ayant **n pivots**.

Mth : Pour montrer que $A \in M_n(\mathbb{K})$, est inversible, il suffit de montrer que le système $AX = 0_{n,1}$ admet une unique solution (qui est la solution nulle)

★ **Comment montrer que A est inversible et calculer A^{-1} ?**

- Utilisation d'une relation en I, A, A^2 : On se ramène à une égalité de la forme : $A \times \underbrace{(\dots)}_{A^{-1}} = I_n$

• Utilisation d'OEL (ou O.E.C) pour montrer qu'il existe une suite finie O.E.L. permettant de transformer A en I_n . La même suite d'O.E.L. transforme I_n en A^{-1}

- Résolution d'un système linéaire : A est inversible \Leftrightarrow Pour tout $B \in M_{n,1}(\mathbb{K})$, le système $AX = B$ a une unique solution.

Cette solution est alors : $X = A^{-1}B$

Exercice 2 :

Soit $J = (1)_{1 \leq i, j \leq n} \in M_n(\mathbb{R})$ la matrice de terme général égal à 1.

Montrer que : $\forall A \in M_n(\mathbb{R}), J A J = s(A) J$ où $s(A) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}$ est la somme de tous les termes de A.

Exercice 12 :

Soit (x_n) , (y_n) et (z_n) trois suites réelles définies par leurs premiers termes x_0, y_0 et z_0 et les relations de récurrence :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \begin{cases} x_{n+1} = \frac{2}{3}x_n + \frac{1}{6}y_n + \frac{1}{6}z_n \\ y_{n+1} = \frac{1}{6}x_n + \frac{2}{3}y_n + \frac{1}{6}z_n \\ z_{n+1} = \frac{1}{6}x_n + \frac{1}{6}y_n + \frac{2}{3}z_n \end{cases}$$

Déterminer x_n, y_n et z_n en fonction de n, x_0, y_0 et z_0 , puis étudier la convergence de ces trois suites.

Exercice 20 :

Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$, nilpotente ($\exists p \in \mathbb{N}, A^p = 0_n$). Montrer que $I_n - A$ est inversible et préciser son inverse.

Exercice 24 :

Soit U et V deux matrices de $M_{n,1}(\mathbb{R})$. On pose : $A = U \cdot V^T + I_n$.

1. Calculer A^2 en fonction de A.

2. En déduire une condition nécessaire et suffisante pour que la matrice A soit inversible. Quand elle existe, calculer A^{-1} .

Exercice 29 :

Soit $A = \dots$ et $P = \dots$.

1. Montrer que la matrice P est inversible et calculer P^{-1} .

2. On pose : $D = P^{-1} A P$. Déterminer D^n pour $n \in \mathbb{N}$.

3. En déduire A^n en fonction de $n \in \mathbb{N}$.

4. Application à un système de suites récurrentes.