

## Vérification des apprentissages

Après l'étude de ce chapitre, je suis en mesure de compléter le résumé suivant avant de résoudre les exercices récapitulatifs et les problèmes de synthèse.

### Systèmes d'équations linéaires

Un système d'équations linéaires est dit :

- 1) compatible si \_\_\_\_\_.
- 2) incompatible si \_\_\_\_\_.

Deux systèmes d'équations sont dits :

équivalents si \_\_\_\_\_.

Soit le système

$$(S) \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

Matrice augmentée correspondante \_\_\_\_\_.

Une matrice augmentée est dite :

échelonnée si : \_\_\_\_\_.

Dans une matrice échelonnée :

le pivot est \_\_\_\_\_.

Opérations élémentaires permettant de transformer une matrice augmentée en une matrice augmentée échelonnée :

- 1) \_\_\_\_\_.
- 2) \_\_\_\_\_.
- 3) \_\_\_\_\_.

La méthode de Gauss pour résoudre un système d'équations linéaires consiste à transformer la \_\_\_\_\_, qui correspond au système d'équations, en une \_\_\_\_\_.

Pour la matrice échelonnée

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & a & b \end{array} \right),$$

déterminer le nombre de solutions du système d'équations linéaires correspondant, selon les valeurs des paramètres réels  $a$  et  $b$  :

- 1) si  $a = 0$  et  $b = 0$ , alors, le système admet \_\_\_\_\_.
- 2) si  $a = 0$  et  $b \neq 0$ , alors, le système admet \_\_\_\_\_.
- 3) si  $a \neq 0$  et  $b = 0$ , alors, le système admet \_\_\_\_\_.
- 4) si  $a \neq 0$  et  $b \neq 0$ , alors, le système admet \_\_\_\_\_.

### Matrice échelonnée de Gauss-Jordan

Une matrice échelonnée est dite matrice échelonnée de Gauss-Jordan si elle possède les propriétés suivantes :

- 1) \_\_\_\_\_.
- 2) \_\_\_\_\_.

La méthode de Gauss-Jordan pour résoudre un système d'équations linéaires consiste à transformer la \_\_\_\_\_, qui correspond au système d'équations, en une \_\_\_\_\_.

Pour les matrices échelonnées de Gauss-Jordan suivantes, déterminer le nombre de solutions du système d'équations linéaires correspondant si  $a \in \mathbb{R}$ ,  $b \in \mathbb{R}$  et  $c \in \mathbb{R}, c \neq 0$ .

1)  $\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 0 & a \\ 0 & 0 & b \end{array} \right)$  \_\_\_\_\_, 2)  $\left( \begin{array}{cc|c} 1 & c & a \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$  \_\_\_\_\_, 3)  $\left( \begin{array}{cc|c} 1 & a & b \\ 0 & 0 & c \end{array} \right)$  \_\_\_\_\_.

**Matrices inverse**

$(A_{n \times n} | I_{n \times n}) \approx \dots \approx (I_{n \times n} | B_{n \times n})$ , où  $B_{n \times n} =$  \_\_\_\_\_.

**Système homogène d'équations linéaires**

Un système homogène d'équations linéaires est un système de la forme

$$(S) \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = \dots \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = \dots \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = \dots \end{cases}$$

Un système homogène d'équations linéaires est dit :

- 1) dépendant si \_\_\_\_\_;
- 2) indépendant si \_\_\_\_\_.

**Répondre par VRAI ou FAUX et justifier votre réponse**

- 1) Tout système d'équations linéaires
  - a) compatible est homogène \_\_\_\_\_;
  - b) compatible admet une infinité de solutions \_\_\_\_\_;
  - c) incompatible n'a aucune solution \_\_\_\_\_;
  - d) ayant une infinité de solutions est homogène \_\_\_\_\_;
  - e) où le nombre de variables est supérieur au nombre d'équations possède toujours une infinité de solutions \_\_\_\_\_;
  - f) ayant une infinité de solutions admet la solution triviale \_\_\_\_\_;
  
- 2) Tout système homogène d'équations linéaires
  - a) est compatible \_\_\_\_\_;
  - b) a une infinité de solutions \_\_\_\_\_;
  - c) où le nombre de variables est supérieur au nombre d'équations possède toujours une infinité de solutions \_\_\_\_\_;
  
- 3) Toutes les matrices carrées sont régulières \_\_\_\_\_;

4) Soit les deux systèmes d'équations linéaires suivants :

$$(S_1) \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \end{cases} \quad \text{et} \quad (S_2) \begin{cases} c_{11}x_1 + c_{12}x_2 + c_{13}x_3 = 0 \\ c_{21}x_1 + c_{22}x_2 + c_{23}x_3 = 0. \end{cases}$$

Si  $b_1 \neq 0$  ou si  $b_2 \neq 0$ , alors les deux systèmes ne sont pas équivalents\_\_\_\_\_.

5) Soit un système d'équations linéaires de trois équations à deux variables.

- a) Si le système est compatible, alors nous pouvons enlever
  - (i) une équation sans affecter l'ensemble-solution \_\_\_\_\_;
  - (ii) n'importe laquelle des équations sans affecter l'ensemble-solution.\_\_\_\_\_.
- b) Si le système est incompatible, et que nous pouvons enlever une des équations
  - (i) alors le système devient compatible. \_\_\_\_\_;
  - (ii) alors le système peut devenir compatible.\_\_\_\_\_.
- c)