

---

## feuille de travaux dirigés

---

### Méthode d'élimination de Gauss

**Exercice 1.** Résoudre par la méthode d'élimination de Gauss, en donnant l'expression de toutes les matrices et seconds membres intermédiaires, le système  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ , avec

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 4 & 0 \\ 4 & -1 & 5 & 1 \\ -2 & 2 & -2 & 3 \\ 0 & 3 & -9 & 4 \end{pmatrix} \text{ et } \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 8 \\ 16 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Répondre à la même question avec

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 2 & 1 \\ 5 & -6 & 2 \\ -4 & 2 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 2.** On considère le système linéaire  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  avec

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 6 & 2 \\ 8 & 0 & -2 & -2 \\ 2 & 9 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & -3 & 10 \end{pmatrix} \text{ et } \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ -2 \\ -8 \\ -4 \end{pmatrix}.$$

1. Est-il possible d'utiliser la méthode d'élimination de Gauss (sans échange) pour la résolution de ce système linéaire?
2. Trouver une permutation de  $A$ , de la forme  $PAQ$ , sur laquelle on peut réaliser l'élimination. Comment transforme-t-elle le système linéaire?

**Exercice 3.** Soit la matrice

$$U = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Calculer son inverse en résolvant le système matriciel  $UX = I_4$  dans lequel  $X$  désigne une matrice carrée d'ordre 4 par la méthode d'élimination de Gauss-Jordan.

**Exercice 4.** Donner une formulation matricielle (c'est-à-dire en termes d'un produit de matrices) de la réduction à la forme échelonnée de la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 0 & 0 & 2 \\ 4 & 6 & 5 & 2 & 2 & 0 \\ 4 & 2 & 4 & 1 & 3 & 4 \\ 2 & 2 & 0 & 3 & 3 & 8 \end{pmatrix}$$

par la méthode d'élimination de Gauss.

**Exercice 5.** On considère le système linéaire  $(\mathcal{S}) A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  avec

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 2 \\ 0 & 4 & 4 \\ 2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 8 \end{pmatrix}.$$

1. En utilisant la méthode d'élimination de Gauss–Jordan, déterminer le système sous forme échelonnée réduite équivalent à  $(\mathcal{S})$ .
2. Préciser le rang et la dimension du noyau de la matrice échelonnée réduite obtenue et en déduire ceux de la matrice  $A$ .
3. Déterminer une base de l'espace image et du noyau de la matrice  $A$ .
4. Quelle(s) condition(s) doit vérifier le vecteur  $\mathbf{b}$  pour que le système  $(\mathcal{S})$  ait une solution ?