



## LICENCE FONDAMENTALE 1/ANNEE ACADEMIQUE 2017-2018 /SEMESTRE 1

### COURS D'ALGEBRE LINEAIRE 1 (45 heures soit 3 crédits)

*Enseignant : Honoré TEKAM OUMBE*  
*Chargé de cours*

**OBJECTIFS** : Donner aux étudiants les éléments de base d'algèbre linéaire devant leur permettre d'aborder avec moins de difficultés les problèmes d'optimisation, de recherche opérationnelle et de modélisation.

**DESCRIPTIF** : Au terme de ce cours, l'étudiant devra :

- être capable de maîtriser le lien entre les structures de groupe, d'anneaux, de corps et d'espaces vectoriels ;
- avoir une bonne connaissance sur la manipulation des applications linéaires ;
- savoir ce qu'est une matrice, les différents types et les opérations sur les matrices (calcul des déterminants, inversion des matrices et autres) ;
- savoir résoudre les systèmes linéaires (méthode de Pivot de Gauss, méthode de LAPLACE, ...) .

**DIDACTIQUE** : Cours magistral, Travaux assistés, Travaux personnels de l'étudiant.

**EVALUATION** : Contrôle continu, Galop d'essai, Examen semestriel

## **PLAN DU COURS**

### **Chapitre 1: Structures remarquables**

- 1.1- Rappels sur les lois de composition
  - 1.1.1- Loi de composition interne
  - 1.1.2- Loi de composition externe
  - 1.1.3- Qualités éventuelles d'une loi de composition interne
- 1.2- Structures de groupe, d'anneau et de corps
  - 1.2.1- Structure de groupe
  - 1.2.2- Structure d'anneau
  - 1.1.3- Structure de corps.
- 1.3- Structure d'espace vectoriel
  - 1.3.1- Définition et propriétés
  - 1.3.2- Sous-espace vectoriel et propriétés
  - 1.3.3- Famille de vecteurs
  - 1.3.4- Combinaison linéaire
  - 1.3.5- Qualités éventuelles d'une famille de vecteurs.
  - 1.3.6- Dimension d'un espace vectoriel

### **Chapitre 2 : Applications linéaires.**

- 2.1- Définitions et propositions
  - 2.1.1- Définition
  - 2.1.2- Remarques et notations
  - 2.1.3- Propositions
  - 2.1.4- Exemples d'application
- 2.2- Matrice d'une application linéaire
- 2.3- Image et noyau d'une application linéaire.
  - 2.3.1- Définition
  - 2.3.2- Théorèmes
  - 2.3.3- Exemples

### **Chapitre 3 : Calculs matriciels.**

- 3.1- Définition et généralités sur les matrices
  - 3.1.1- Définitions et remarques
  - 3.1.2- Exemples de matrices
  - 3.1.3- Théorème de l'égalité de deux matrices
  - 3.1.4- Définition d'une sous-matrice
  - 3.1.5- Définition d'une sous-matrice associée

- 3.2- Types de matrices
  - 3.2.1- Matrice nulle
  - 3.2.2- Matrice triangulaire
  - 3.2.3- Matrice diagonale
  - 3.2.4- Matrice unité
  - 3.2.5- Matrice scalaire.
- 3.3- Opérations sur les matrices.
  - 3.3.1- Addition de matrices
  - 3.3.2- Produit d'une matrice par un scalaire
  - 3.3.3- Application sur un vecteur
  - 3.3.4- Produit de matrices et puissance d'une matrice carrée
  - 3.3.5- Matrice inversible : définition et propriétés
  - 3.3.6- Transposition des matrices
  - 3.3.7- Matrices semblables
  - 3.3.8- Changement de base et matrice de passage
    - 3.3.8.1- Définition
    - 3.3.8.2- Composantes d'un vecteur

## **Chapitre 4 : Réduite de Gauss d'une matrice, application à la détermination pratique du rang et calcul du déterminant.**

- 4.1- réduite de Gauss d'une matrice et application à la détermination pratique du rang
  - 4.1.1- Définitions
  - 4.1.2- Exemples
  - 4.1.3- Remarques
  - 4.1.4- Rang d'un système de vecteurs
- 4.2- Déterminant d'une matrice carrée
  - 4.2.1- Définition
  - 4.2.2- Déterminant d'une matrice carrée d'ordre 2
  - 4.2.3- Propriétés des déterminants
  - 4.2.4- Application de la réduite de Gauss au calcul des déterminants
  - 4.2.5- La méthode de Laplace
  - 4.2.6- La méthode de Laplace-Gauss.
  - 4.2.7- Déterminants particuliers
- 4.3- Comment déterminer le rang d'une matrice par la méthode Laplace.

## **Chapitre 5 : Calcul de l'inverse d'une matrice carrée inversible et diagonalisation de matrices.**

- 5.1- Calcul de l'inverse d'une matrice inversible par la méthode des cofacteurs
  - 5.1.1- Définition

- 5.1.2- Théorème
- 5.1.3- Exemple
- 5.1.4- Inverse d'une matrice carrée d'ordre 2.
- 5.2- Calcul de l'inverse d'une matrice inversible par la méthode de Gauss-Jordan
  - 5.2.1- Présentation
  - 5.2.2- Exemple
- 5.3- Calcul de l'inverse d'une matrice inversible par la méthode d'Hamilton
  - 5.3.1- Vecteurs propres, valeurs propres, polynôme caractéristique
  - 5.3.2- CNS pour qu'une matrice carrée soit inversible
  - 5.3.3- Théorème d'Hamilton
  - 5.3.4- Exemple
- 5.4- Diagonalisation de matrices
  - 5.4.1- vecteurs propres et sous-espaces propres
  - 5.4.2- Caractérisation des valeurs propres et critères de diagonalisation
    - 5.4.2.1 Marche à suivre pour diagonaliser une matrice
    - 5.4.2.2 Calcul de la puissance  $k$  d'une matrice diagonalisable.
    - 5.4.2.3 Exemple d'application.

## **Chapitre 6 : Systèmes linéaires**

- 6.1- Définitions
- 6.2- Méthodes de résolution
  - 6.2.1- La méthode du pivot de Gauss
  - 6.2.2- La méthode de Laplace.

## **Éléments de bibliographie :**

- 1- Naïla Hayek et Jean-Pierre Leca (2015), *Mathématique pour l'économie –Algèbre-Analyse-*, , 5<sup>e</sup> édition, éd. Dunod, Paris.
- 2- Ozgür Gün et Sophie Jallais (2011), *Introduction à l'algèbre linéaire*, éd. Puf, Paris.
- 3- Jacqueline Fourastié (1991), *Mathématiques appliquées à l'économie*, éd. Dunob, Paris.
- 4- Jean Roque (1987), *Cours d'algèbre (classes préparatoires aux grandes écoles commerciales)*, éd. Marketing, Paris.
- 5- Philippe Michel (1984), *Mathématiques pour économistes*, éd. Economica, Paris.