

A) Montrer que la matrice suivante est inversible. Calculer son inverse par deux méthodes dont l'algorithme utilisant les matrices élémentaires.

$$M = \begin{pmatrix} -3 & 6 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \in M_2(\mathbf{R}) .$$

B) Montrer que la matrice suivante est inversible. Calculer son inverse.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 2 & 0 & 3 \end{pmatrix} \in M_3(\mathbf{R}) .$$

En déduire pour tout  $t$  réel les solutions du système :

$$(E) \quad \begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 = t \\ x_1 + 2x_2 - x_3 = 2 \\ 2x_1 + 3x_3 = 4 \end{cases} .$$

Solution de A par méthode 1 : Le déterminant de  $M$  est  $\det M = -12$ . Ce nombre est non nul. La matrice  $M$  est donc inversible et la formule usuelle donne :

$$M^{-1} = \frac{1}{-12} \begin{pmatrix} 2 & -6 \\ -1 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{12} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} .$$

Solution de A par méthode 2 :

$$U_0 = M = \begin{pmatrix} -3 & 6 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, V_0 = I_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$U_1 = T_{2,1}\left(\frac{1}{3}\right)U_0 = \begin{pmatrix} -3 & 6 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}, V_1 = T_{2,1}\left(\frac{1}{3}\right)V_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{1}{3} & 1 \end{pmatrix}$$

$$U_2 = D_2\left(\frac{1}{4}\right)D_1\left(-\frac{1}{3}\right)U_1 = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, V_2 = D_2\left(\frac{1}{4}\right)D_1\left(-\frac{1}{3}\right)V_1 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & 0 \\ \frac{1}{12} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

$$U_3 = T_{1,2}(2)U_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, V_3 = T_{1,2}(2)V_2 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{12} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

Pour tout entier  $0 \leq i \leq 3$ , nous avons :  $V_i M = U_i$ . Il en résulte que  $M$  est inversible et :

$$M^{-1} = V_3 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{6} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{12} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} = T_{1,2}(2)D_2\left(\frac{1}{4}\right)D_1\left(-\frac{1}{3}\right)T_{2,1}\left(\frac{1}{3}\right) .$$

Nous pouvons en déduire une écriture de  $M$  comme produit de matrices élémentaires :

$$M = (T_{1,2}(2)D_2\left(\frac{1}{4}\right)D_1\left(-\frac{1}{3}\right)T_{2,1}\left(\frac{1}{3}\right))^{-1} = T_{2,1}\left(-\frac{1}{3}\right)D_1(-3)D_2(4)T_{1,2}(-2) .$$

Solution de B : En développant le déterminant de  $A$  par rapport à la dernière ligne, nous obtenons :

$$\det A = 2 \det \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} - 0 \det \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} + 3 \det \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = 2(-1) + 3x5 = 13 \neq 0$$

La matrice  $A$  est inversible. La comatrice de  $A$  est :

$$\text{com}(A) = \begin{pmatrix} \det \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} & -\det \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} & \det \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \\ -\det \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} & \det \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} & -\det \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \\ \det \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} & -\det \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} & \det \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & -5 & 4 \\ 3 & 4 & -2 \\ -1 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Reste à transposer la comatrice de  $A$  et à diviser par le déterminant de  $A$ . Nous obtenons

$$A^{-1} = \frac{1}{13} {}^t(\text{com}(A)) = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} 6 & 3 & -1 \\ -5 & 4 & 3 \\ -4 & -2 & 5 \end{pmatrix}.$$

Soit  $t$  est un réel. Le triplet de réel  $(x_1, x_2, x_3)$  est solution de notre système si et seulement si :

$$A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Comme  $A$  est inversible, cette égalité matricielle équivaut à :

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = A^{-1} \begin{pmatrix} t \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} = \frac{1}{13} {}^t(\text{com}(A)) \begin{pmatrix} t \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} 6 & 3 & -1 \\ -5 & 4 & 3 \\ -4 & -2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} = \frac{1}{13} \begin{pmatrix} 6t + 2 \\ -5t + 20 \\ -4t + 16 \end{pmatrix}$$

Ainsi, pour tout  $t$  réel, notre système a une unique solution :

$$(x_1, x_2, x_3) = \left( \frac{6t + 2}{13}, \frac{-5t + 20}{13}, \frac{-4t + 16}{13} \right).$$