

Méthode du pivot de Gauss pour inverser une matrice

I. Opérations élémentaires sur les matrices

Elles « marchent » pour des matrices rectangulaires ou carrées.

1°) Opérations sur les lignes

- a) échange de deux lignes (codage : $L_i \leftrightarrow L_j$)
- b) multiplication d'une ligne par un réel non nul (codage : $L_i \leftarrow \lambda L_i$)
- c) ajout d'une ligne à une autre ligne (codage : $L_i \leftarrow L_i + L_j$)

2°) Opérations sur les colonnes

Même chose.

II. Exemples d'inversion d'une matrice carrée d'ordre 3

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

Pour inverser la matrice A, on va effectuer des opérations élémentaires sur les lignes qui ramènent à l'identité.

On effectue « en miroir » les mêmes opérations élémentaires sur la matrice identité (algorithme de Dorian Gray).

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{matrix}$$

$$I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \\ \\ \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_3 \leftarrow L_3 + L_2 \\ \\ \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow L_2 - \frac{2}{3}L_3 \\ \\ \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_1 \leftarrow L_1 + L_2 \\ \\ \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ -2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow -L_2 \\ L_3 \leftarrow \frac{1}{3}L_3 \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

III. Bilan de la méthode

On utilise la méthode pour inverser des matrices carrées (la notion d'inverse de matrice ne marche que pour les matrices carrées).

On se ramène tout d'abord à une matrice triangulaire supérieure.

On utilise des pivots dans chaque colonne.

Si on ne trouve pas de pivot, on effectue un échange de deux lignes.

Intérêt de la méthode : l'algorithme peut se programmer aisément.

1^{er} temps : on se ramène à une matrice triangulaire supérieure.

2^e temps : on se ramène à une matrice diagonale en remontant par le bas (le « nettoyage »).

3^e temps : on se ramène à l'identité.

Cela constituerait la trame **de la trame**.

Sur calculatrice TI, appuyer sur la touche , puis choisir MATH.

Descendre tout en bas et choisir Gauss (pour mettre le nom) .