

SYSTÈMES LINÉAIRES

1 PROGRAMME OFFICIEL

Les éléments en italique sont des ajouts ou précisions personnels, hors programme officiel.

b) Résolution de petits systèmes linéaires par la méthode du pivot

Systeme linéaire à coefficients réels de deux ou trois équations à deux ou trois inconnues.

Interprétation géométrique : intersection de droites dans \mathbf{R}^2 , et de plans dans \mathbf{R}^3 .

Algorithme du pivot et mise en évidence des opérations élémentaires.

Notations $L_i \leftrightarrow L_j$, $L_i \leftarrow \lambda L_i$ ($\lambda \neq 0$), $L_i \leftarrow L_i + \lambda L_j$.

2 EXERCICES À SAVOIR REFAIRE

Et preuves sur lesquelles insister davantage.

S'entraîner à faire des calculs