

Contenus

| Nom du Cours | | Semestre du Cours | Cours Théoriques | Travaux Dirigés (TD) | Travaux Pratiques (TP) | Crédit du Cours | ECTS |
|--------------|------------------|-------------------|------------------|----------------------|------------------------|-----------------|------|
| ING107 | Mathématiques II | 2 | 4 | 2 | 0 | 3 | 7 |

| | |
|---------------------------------|--|
| Cours Pré-Requis | |
| Conditions d'Admission au Cours | |

| | |
|-------------------|--|
| Langue du Cours | Français |
| Type de Cours | Obligatoire |
| Niveau du Cours | Licence |
| Objectif du Cours | <p>Ce cours traite en profondeur le sujet de l'algèbre linéaire. L'algèbre linéaire est à la base de nombreuses techniques utilisées dans de nombreux domaines tels que l'informatique, les automates et l'économie. Tout au long du cours, les concepts de base de l'algèbre linéaire seront explorés en mettant l'accent sur les espaces euclidiens réels et les espaces vectoriels de polynômes.</p> <p>Dans ce cadre, les objectifs du cours sont :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Initier les étudiants à toutes les définitions axiomatiques et signes de l'algèbre linéaire : groupe, espace vectoriel, matrice... - Enseigner aux étudiants un certain nombre de techniques de calcul simples qui faciliteront la résolution de problèmes d'algèbre linéaire : résolution d'un système linéaire, factorisation d'un polynôme, simplification d'une fraction rationnelle, inversion d'une matrice. - Expliquer le concept de dimension et ses propriétés dans un espace vectoriel. - Montrer aux élèves le lien entre une fonction linéaire et ses différentes représentations matricielles. |
| Contenus | <ol style="list-style-type: none"> 1. Géométrie du plan et de l'espace : Colinéarité / orthogonalité des vecteurs de \mathbb{R}^2 ou \mathbb{R}^3. 2. Géométrie du plan et de l'espace : Application à l'étude des droites du plan / des droites et des plans de l'espace 3. Systèmes linéaires : Méthode du pivot de Gaus pour la résolution de systèmes linéaires. Interprétation géométrique pour des systèmes à 2 ou 3 inconnues. Discussion des solutions d'un système avec paramètres 4. Matrices : Définition et propriétés des opérations sur les matrices. Ecriture matricielle d'un système linéaire. Matrices inversibles. Application linéaire associée à une matrice. 5. Nombres complexes : Représentation cartésienne et polaire d'un complexe. Application à la géométrie et à la trigonométrie 6. Nombres complexes : Equation de degré 2 à coefficients complexes. Racines nième d'un complexes. 7. Polynômes : Opérations sur les polynômes. Division euclidienne. Racines d'un polynôme 8. Partiel / Arasinav 9. Polynômes : Formules de Taylor. Factorisation sur \mathbb{C} et sur \mathbb{R} 10. Espaces Vectoriels : Définition, exemples et propriétés. Sous-espace vectoriel d'un espace vectoriel. 11. Espaces Vectoriels : Familles libres, familles génératrices et bases d'un espace vectoriel. 12. Espaces Vectoriels : Théorie de la dimension. 13. Applications linéaires : Définition et propriétés. Représentation matricielle d'une application linéaire. 14. Applications linéaires : Noyau et image d'une application linéaire. Théorème du rang. Changement de bases. |
| Ressources | <ol style="list-style-type: none"> 1. Notes de Cours et Travaux Dirigés 2. http://braise.univ-rennes1.fr/braise.cgi 3. http://www.unisciel.fr |

Intitulés des Sujets Théoriques

| Semaine | Intitulés des Sujets |
|---------|--|
| 1 | 1- Géométrie. Determinant dans R^2 . Droites du plan |
| 2 | Produit vectoriel et déterminant dans R^3 . Droites et plans de l'espace |
| 3 | 2- Systèmes linéaires. Méthode du pivot de Gauss |
| 4 | 3- Matrices Définition, opérations |
| 5 | Matrices inversibles |
| 6 | 4- Nombres complexes. Représentation cartésienne, représentation polaire |
| 7 | Racines nième de l'unité |
| 8 | Partiel |
| 9 | 5- Polynômes. Définition, opérations, division euclidienne |
| 10 | Formule de Taylor. Factorisation |
| 11 | 6- Espaces vectoriels Définition, sous-espaces vectoriels |
| 12 | Familles libres génératrices, bases. |
| 13 | Dimension d'un espace vectoriel |
| 14 | 7- Applications linéaires. Définition, exemples Représentation matricielle |