

Cours Mathématiques 3 (MAT2012L) L2 PCSI 2025-2026

Léon Matar Tine¹

Automne 2025

1 Introduction générale sur le cours

2 Espaces vectoriels

- Définition, propriétés
- Sous-espaces vectoriels
- Familles génératrices, familles libres, bases
- Applications linéaires
 - Définitions, propriétés
 - Image et noyau
- Les matrices
 - Opérations sur les matrices
- Matrice de passage
- Matrice d'une application linéaire
- Matrices inversibles
 - Matrices inversibles et bases
 - Matrices inversibles et matrices de passage
 - Matrices inversibles et applications linéaires
- Déterminants

3 Systèmes d'équations linéaires

4 Réduction des endomorphismes

- Définition, propriétés
 - Vecteurs propres, valeurs propres
 - Sous-espaces propres
 - Polynôme caractéristique
 - Diagonalisation
 - Théorème de Cayley-Hamilton

5 Espace vectoriel muni d'un produit scalaire, diagonalisation des matrices symétriques et hermitiennes

- Produit scalaire
 - Produit scalaire réel
 - Produit scalaire complexe

Introduction

Ce cours de Mathématiques 3 est destiné aux étudiants de niveau licence 2 de la filière PCSI (Physique-Chimie et Sciences de l'ingénieur).

Trois chapitres sont développés dans ce cours

- Algèbre linéaire (Espaces vectoriels, Applications linéaires, Matrices, Déterminants, Systèmes linéaires, Réduction des endomorphismes, Espace vectoriel muni d'un produit scalaire : Diagonalisation des matrices symétriques et hermitiennes),
- Suites et Séries numériques et de fonctions : Suites et séries numériques, Séries entières.
- Séries entières – Équations différentielles.

Les notions seront présentées dans un esprit pratique sans développement théorique.

L'UE compte pour 6 crédits. Un contrôle partiel (45% de la note) et un contrôle terminal (55% de la note) sont prévus.

https://licence-math.univ-lyon1.fr/doku.php?id=a25:s3_maths3:page

Dans la suite, \mathbb{K} désigne le corps des **nombre réels** ou le corps des **nombre complexes**. Les éléments de \mathbb{K} sont appelés des **scalaires**.

Espace vectoriel

Un **espace vectoriel** est un ensemble d'éléments, appelés **vecteurs**, qu'on peut **additionner** et **multiplier par des scalaires**.

Pour que ceci ait un sens, l'addition et la multiplication par des scalaires doivent satisfaire certaines propriétés.

Définition 1

Soit E un ensemble non vide muni d'une **loi de composition interne**, autrement dit d'une application

$$\begin{aligned} E \times E &\rightarrow E \\ (\vec{u}, \vec{v}) &\mapsto \vec{u} + \vec{v} \end{aligned}$$

et d'une **loi de composition externe**, autrement dit d'une application

$$\begin{aligned} \mathbb{K} \times E &\rightarrow E \\ (\lambda, \vec{u}) &\mapsto \lambda \cdot \vec{u} \end{aligned}$$

On dit que E , muni de ces opérations, est un **\mathbb{K} -espace vectoriel** si :

(1) $(E, +)$ est un *groupe commutatif*, autrement dit :

- *commutativité* : $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$; (pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in E$) ;
- *associativité* : $\vec{u} + (\vec{v} + \vec{w}) = (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w}$ (pour tous $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in E$) ;
- *il existe un élément* $\vec{0}_E \in E$, appelé **élément neutre**, tel que $\vec{0}_E + \vec{u} = \vec{u} + \vec{0}_E = \vec{u}$ (pour tout $\vec{u} \in E$) ;
- pour tout $\vec{u} \in E$, il existe $\vec{u}^* \in E$ vérifiant $\vec{u} + \vec{u}^* = \vec{0}_E$; l'élément \vec{u}^* est appelé le **symétrique** ou **l'opposé** de u et est noté $-\vec{u}$.

(2) Pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in E$, pour tous $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$:

- $\lambda \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \lambda \cdot \vec{u} + \lambda \cdot \vec{v}$;
- $(\lambda + \mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{u}$;
- $\lambda \cdot (\mu \cdot \vec{u}) = (\lambda\mu) \cdot \vec{u}$;
- $1 \cdot \vec{u} = \vec{u}$.



On appelle :

- **Addition** la loi de composition interne

$$\begin{aligned} E \times E &\rightarrow E \\ (\vec{u}, \vec{v}) &\mapsto \vec{u} + \vec{v} \end{aligned}$$

et **multiplication par des scalaires** la loi de composition externe

$$\begin{aligned} \mathbb{K} \times E &\rightarrow E \\ (\lambda, \vec{u}) &\mapsto \lambda \cdot \vec{u} \end{aligned}$$

- **Vecteurs** les éléments de E ;
- **Scalars** les éléments de \mathbb{K} ;
- **Vecteur nul** le vecteur $\vec{0}_E$.

Exemple 1

Sur \mathbb{R}^2 , on définit l'addition par

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}$$

et la multiplication par des scalaires $\lambda \in \mathbb{R}$ par

$$\lambda \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda x \\ \lambda y \end{pmatrix}.$$

Alors \mathbb{R}^2 , muni de ces deux opérations, est un \mathbb{R} -espace vectoriel.

Exemple 2

Plus généralement, sur \mathbb{R}^n , on définit l'addition par

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ x_2 + y_2 \\ \vdots \\ x_n + y_n \end{pmatrix}$$

et la multiplication par des scalaires $\lambda \in \mathbb{R}$ par

$$\lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda x_1 \\ \lambda x_2 \\ \vdots \\ \lambda x_n \end{pmatrix}.$$

Alors \mathbb{R}^n , muni de ces deux opérations, est un \mathbb{R} -espace vectoriel.

De même, sur \mathbb{C}^n , on définit l'addition par

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ x_2 + y_2 \\ \vdots \\ x_n + y_n \end{pmatrix}$$

et la multiplication par des scalaires $\lambda \in \mathbb{C}$ par

$$\lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda x_1 \\ \lambda x_2 \\ \vdots \\ \lambda x_n \end{pmatrix}.$$

Alors \mathbb{C}^n , muni de ces deux opérations, est un \mathbb{C} -espace vectoriel.

Exemple 3

Soit $E = \mathbb{R}_n[X]$ l'ensemble des polynômes de degré inférieur ou égal à n à coefficients réels. On munit $\mathbb{R}_n[X]$ de l'addition des polynômes

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R}_n[X] \times \mathbb{R}_n[X] & \rightarrow & \mathbb{R}_n[X] \\ (P, Q) & \mapsto & P + Q \end{array} \quad \text{où } (P + Q)(X) = P(X) + Q(X)$$

et de la multiplication par des scalaires $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R} \times \mathbb{R}_n[X] & \rightarrow & \mathbb{R}_n[X] \\ (\lambda, P) & \mapsto & \lambda P \end{array} \quad \text{où } (\lambda P)(X) = \lambda P(X).$$

Alors $\mathbb{R}_n[X]$ est un \mathbb{R} -espace vectoriel.

Son vecteur nul est le polynôme nul.

De même, l'ensemble $\mathbb{C}_n[X]$ des polynômes de degré inférieur ou égal à n à coefficients complexes est un \mathbb{C} -espace vectoriel.

Propriétés (Règles de calcul)

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel. Pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in E$ et pour tous $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$, on a :

- $\lambda \cdot \vec{u} = \vec{0}_E \Leftrightarrow (\lambda = 0 \text{ ou } \vec{u} = \vec{0}_E)$;
- $\lambda \cdot (\vec{u} - \vec{v}) = \lambda \cdot \vec{u} - \lambda \cdot \vec{v}$;
- $(\lambda - \mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot \vec{u} - \mu \cdot \vec{u}$;
- $(-\lambda) \cdot (-\vec{u}) = \lambda \cdot \vec{u}$.

Propriété Importante

$\lambda \cdot \vec{u} = \vec{0}_E$ si et seulement si $\lambda = 0$ ou $\vec{u} = \vec{0}_E$

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et soit $F \subseteq E$.

On peut se poser la question de savoir quand est-ce que F , quand il est muni par l'addition de E et la multiplication par des scalaires, est lui-même un espace vectoriel.

Il s'avère qu'il suffit que F soit stable par l'addition et la multiplication par les scalaires.

Définition 2

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et F un sous-ensemble non vide de E . On dit que F est un **sous-espace vectoriel** de E si

- pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in F$, $\vec{u} + \vec{v} \in F$;
- pour tout $\vec{u} \in F$ et pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$, $\lambda \vec{u} \in F$.

Dans ce cas F , muni de l'addition et de la multiplication par des scalaires,

$$\begin{array}{ccc} F \times F & \rightarrow & F \\ (\vec{u}, \vec{v}) & \mapsto & \vec{u} + \vec{v} \end{array} \qquad \begin{array}{ccc} \mathbb{K} \times F & \rightarrow & F \\ (\lambda, \vec{u}) & \mapsto & \lambda \vec{u} \end{array}$$

est lui-même un \mathbb{K} -espace vectoriel.

Abréviation

Sous-espace vectoriel = s.e.v

Proposition 1

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et F un sous-ensemble de E . Alors F est un **sous-espace vectoriel** de E si et seulement si ces deux propriétés sont satisfaites

- $\vec{0} \in F$;
- pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in F$ et pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$, $\lambda\vec{u} + \vec{v} \in F$.

Preuve

Supposons que F soit un s.e.v de E . Alors comme F n'est pas vide, il contient un vecteur \vec{u} . Alors $-\vec{u} \in F$ et $\vec{u} - \vec{u} = \vec{0} \in F$.

Pour la seconde propriété, soient $\vec{u}, \vec{v} \in F$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors $\lambda\vec{u} \in F$ et donc $\lambda\vec{u} + \vec{v} \in F$.

Exercice : montrer l'implication réciproque. □

Exemples immédiats : E et $\{\vec{0}\}$ sont des s.e.v de E .

Exemple 1

Dans \mathbb{R}^2 , toute droite passant par l'origine est un s.e.v. En effet toute droite passant par l'origine a comme équation $ax + by = 0$ où $a, b \in \mathbb{R}$ et on vérifie aisément qu'il s'agit bien d'un s.e.v (exercice).

Exemple 2

Dans \mathbb{R}^3 , tout plan passant par l'origine est un s.e.v. Un plan \mathcal{P} passant par l'origine est donné par une équation de la forme

$$ax + by + cz = 0 \quad \text{où } a, b, c \in \mathbb{R}.$$

Vérifions que \mathcal{P} est un s.e.v de \mathbb{R}^3 . Comme \mathcal{P} passe par l'origine, on a

$\vec{0} \in \mathcal{P}$. Soient $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{P}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \in \mathcal{P}$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On doit

montrer que $\lambda\vec{u} + \vec{v} \in \mathcal{P}$. On a

$$\lambda\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} \lambda x + x' \\ \lambda y + y' \\ \lambda z + z' \end{pmatrix} \quad \text{et } ax + by + cz = 0, \quad ax' + by' + cz' = 0.$$

D'où $a(\lambda x + x') + b(\lambda y + y') + c(\lambda z + z') = 0$. Donc $\lambda\vec{u} + \vec{v} \in \mathcal{P}$.

Exercice

Soit $\mathcal{F}(\mathbb{R})$ l'ensemble des applications de \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R} . On définit l'addition et la multiplication par les scalaires par
 $(f + g)(x) = f(x) + g(x)$; $(\lambda f)(x) = \lambda f(x)$.

- 1 Vérifier que $\mathcal{F}(\mathbb{R})$ est un \mathbb{R} -espace vectoriel.

Soit $C^1(\mathbb{R})$ le sous-ensemble de $\mathcal{F}(\mathbb{R})$ des applications de classe C^1

$$C^1(\mathbb{R}) = \{f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}) \mid f \text{ est dérivable et } f' \text{ est continue}\}.$$

- 2 Montrer que $C^1(\mathbb{R})$ est un s.e.v de $\mathcal{F}(\mathbb{R})$.

Notation

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et $(F_i)_{i \in I}$ une famille de s.e.v de E . Alors l'intersection $\bigcap_{i \in I} F_i$ est définie par

$$\bigcap_{i \in I} F_i = \{x \in E \mid x \in F_i, \text{ pour tout } i \in I\}.$$

Par exemple, si F_1, F_2, \dots, F_n sont des sous-ensembles de E , alors leur intersection $F_1 \cap F_2 \cap \dots \cap F_n$ est l'ensemble des éléments $x \in E$ tel que $x \in F_k$ pour tout $k \in \{1, \dots, n\}$.

Proposition 2

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et $(F_i)_{i \in I}$ une famille de s.e.v de E . Alors l'intersection

$$F = \bigcap_{i \in I} F_i = \{x \in E \mid x \in F_i, \text{ pour tout } i \in I\}$$

est un s.e.v de E .

Preuve

- (Pour tout $i \in I$, $\vec{0} \in F_i$) $\implies \vec{0} \in \bigcap_{i \in I} F_i$;
- Soient $\vec{u}, \vec{v} \in F$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors pour tout $i \in I$, $\lambda \vec{u} + \vec{v} \in F_i$. Donc $\lambda \vec{u} + \vec{v} \in F$. □

Corollaire 1

- Si F et G sont des s.e.v, alors leur intersection $F \cap G$ est un s.e.v.
- Si F_1, F_2, \dots, F_n sont des s.e.v, alors leur intersection $F_1 \cap F_2 \cap \dots \cap F_n$ est un s.e.v.

Exemple

Soient \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 deux plans de \mathbb{R}^3 passants par l'origine. Alors leur intersection $\mathcal{P}_1 \cap \mathcal{P}_2$, qui est une droite, est un s.e.v de \mathbb{R}^3 .

Définition 3

Soient U et V deux s.e.v du \mathbb{K} -e.v E .

- On appelle **somme** de U et V l'ensemble défini par

$$U + V = \{\vec{u} + \vec{v} \mid \vec{u} \in U, \vec{v} \in V\}.$$

- On dit que la somme $U + V$ est **directe** si $U \cap V = \{\vec{0}\}$.
- On dit du s.e.v F qu'il est la **somme directe** de U et V si
 - $F = U + V$;
 - $U \cap V = \{\vec{0}\}$.

On écrit **$F = U \oplus V$** .

Exemple

Considérons dans \mathbb{R}^2 deux vecteurs \vec{u}, \vec{v} non nuls et non colinéaires. Soient

$$U = \{\lambda \vec{u} \mid \lambda \in \mathbb{R}\}, \quad V = \{\lambda \vec{v} \mid \lambda \in \mathbb{R}\}.$$

(U est la droite vectorielle dirigée par \vec{u} , V est la droite vectorielle dirigée par \vec{v} .)

Alors U et V sont des s.e.v de \mathbb{R}^2 et $\mathbb{R}^2 = U \oplus V$ (exercice).

Soient E un \mathbb{K} -espace vectoriel et \vec{u}, \vec{v} deux vecteurs de E . Alors on peut fabriquer de nouveaux vecteurs en combinant les deux vecteurs \vec{u}, \vec{v}

$$\alpha\vec{u} + \beta\vec{v}$$

où $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$.

Un tel nouveau vecteur est appelé une **combinaison linéaire** de \vec{u} et \vec{v} .

Plus généralement ...

Définition 4

Soient $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n$ des vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E . Tout vecteur de E de la forme

$$\lambda_1 \vec{u}_1 + \dots + \lambda_n \vec{u}_n$$

où $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$, est appelé une **combinaison linéaire** des vecteurs $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n$.

Exemple 1

Dans \mathbb{R}^2 le vecteur

$$\vec{w} = \begin{pmatrix} -1 \\ 16 \end{pmatrix}$$

est bien une combinaison linéaire des deux vecteurs

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

car $\vec{w} = 3\vec{u} + 2\vec{v}$.

Exemple 2

Dans \mathbb{R}^3 , soient

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Un vecteur quelconque $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ de \mathbb{R}^3 s'écrit

$$\begin{aligned} \vec{u} &= \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3. \end{aligned}$$

Donc \vec{u} est une combinaison linéaire de $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$.

Proposition 2

Soit E un \mathbb{K} -e.v et $A \subseteq E$. Il existe un plus petit s.e.v de E contenant A . Il est unique et on l'appelle le **sous-espace vectoriel engendré** par A . On le note **$\text{Vect}(A)$** .

Preuve

E est un s.e.v de E contenant A . Donc il existe des s.e.v de E qui contiennent A . L'intersection F de ces s.e.v est un s.e.v de E contenant A . Il est le plus petit s.e.v qui contient A . En effet, si $A \subseteq H$, où H est un s.e.v de E , alors $F \subseteq H$. □

Proposition 3

Soit E un \mathbb{K} -e.v et $A \subseteq E$, $A \neq \emptyset$. Alors $\text{Vect}(A)$ est l'ensemble des combinaisons linéaires des vecteurs de A , autrement dit

$$\text{Vect}(A) = \left\{ \sum_{i=1}^n \lambda_i \vec{u}_i \mid n \in \mathbb{N}, \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}, \vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n \in A \right\}.$$

Remarque

Donc un vecteur $\vec{u} \in E$ est dans $\text{Vect}(A)$, si et seulement si, il existe $n \in \mathbb{N}$, il existe $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n \in A$ et des scalaires $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$ tels que $\vec{u} = \lambda_1 \vec{u}_1 + \dots + \lambda_n \vec{u}_n$.

Exemple

Considérons dans \mathbb{R}^2 deux vecteurs \vec{u}, \vec{v} non nuls et non colinéaires. Soient

$$U = \{\lambda \vec{u} \mid \lambda \in \mathbb{R}\}, \quad V = \{\lambda \vec{v} \mid \lambda \in \mathbb{R}\}.$$

Alors $U = \text{Vect}(\{\vec{u}\})$ et $V = \text{Vect}(\{\vec{v}\})$.

Exercice

Montrer que $U + V = \text{Vect}(U \cup V)$.

Définition 5

Soit F un s.e.v du \mathbb{K} -e.v E et $S \subseteq E$.

- On dit que S est une **partie génératrice** de F si

$$F = \text{Vect}(S).$$

- On dit que S est **libre**, ou que les vecteurs de S sont **linéairement indépendants**, si

pour tous $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$, pour tous $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n \in S$,

$$\lambda_1 \vec{u}_1 + \dots + \lambda_n \vec{u}_n = \vec{0} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0.$$

- On dit que S est une **base** de E , si elle est génératrice et libre.

Exemples

- Dans \mathbb{R}^2 , l'espace vectoriel F engendré par les deux vecteurs

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

vérifie $\text{Vect}(\vec{u}, \vec{v}) = \text{Vect}(\vec{u}, 2\vec{u}) = \text{Vect}(\vec{u})$ et donc la famille $\{\vec{u}\}$ est génératrice de F .

- Dans \mathbb{R}^2 , la famille $\{\vec{u}, \vec{v}\}$ est libre où

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

- $\mathbb{R}^3 = \text{Vect}(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$.

Théorème 1

Tout \mathbb{K} -espace vectoriel non nul admet une base. Toutes les bases ont la même cardinalité : si B_1 et B_2 sont deux bases, alors il existe une bijection entre B_1 et B_2 .

Définition 6

On dit d'un \mathbb{K} -e.v E qu'il est de **dimension finie** s'il admet une base finie. Le cardinal (le nombre d'éléments) d'une base est appelé la **dimension** de E et est noté **$\dim(E)$** .

Exemple 1

Dans \mathbb{R}^n , considérons la famille $\mathcal{B} = \{\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n\}$ où pour $1 \leq i \leq n$

$$\vec{e}_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Alors \mathcal{B} est une base de \mathbb{R}^n appelée la **base canonique** de \mathbb{R}^n . On a donc $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.

Exemple 2

Dans $\mathbb{R}_n[X]$, le \mathbb{R} -e.v des polynômes de degré inférieur ou égal à n , la famille des polynômes

$$P_0(X) = 1, P_1(X) = X, P_2(X) = X^2, \dots, P_n(X) = X^n$$

forme une base. Donc $\dim(\mathbb{R}_n[X]) = n + 1$.

Théorème de la base incomplète

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel. Soient L une partie libre et G une partie génératrice de E . Alors on peut compléter L par des éléments de G pour former une base de E .

Autrement dit, il existe $F \subseteq G \setminus L$ tel que $L \cup F$ soit une base de E .

Théorème de la base incomplète (version en dimension finie)

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie. Soit $\mathcal{U} = \{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n\}$ une **famille libre** de E et soit $\mathcal{G} = \{\vec{g}_1, \dots, \vec{g}_m\}$ une **famille génératrice** de E .

Alors il existe $\vec{g}_{i_1}, \dots, \vec{g}_{i_p}$ de \mathcal{G} telle que la famille $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n, \vec{g}_{i_1}, \dots, \vec{g}_{i_p}\}$ forme une base de E .

Proposition 4

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n . Alors :

- Toute famille libre de E a au plus n éléments.
- Toute famille génératrice de E a au moins n éléments.
- Toute famille libre peut être complétée en une base de E .

Proposition 5

Soit B une famille de vecteurs d'un \mathbb{K} -e.v E de dimension finie n . Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- B est une base de E ;
- B est une famille libre à n éléments ;
- B est une famille génératrice à n éléments.

Exemple récapitulatif sur la base incomplète

Exemple récapitulatif

Considérons dans \mathbb{R}^3 la famille \mathcal{U} des deux vecteurs

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Alors \mathcal{U} est une famille libre. En effet, soient $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tels que $\alpha\vec{u} + \beta\vec{v} = \vec{0}$. Alors

$$\alpha\vec{u} + \beta\vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \alpha \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2\alpha + 3\beta = 0 \\ \alpha - \beta = 0 \\ -\alpha + \beta = 0 \end{cases}$$

Donc $\alpha = \beta$ et $5\alpha = 0$. Par conséquent $\alpha = \beta = 0$.

Exemple récapitulatif sur la base incomplète

suite de l'exemple

On peut compléter la famille libre \mathcal{U} par des éléments de *la base canonique* $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ de \mathbb{R}^3 pour former une base de E .

On peut choisir par exemple \vec{e}_1 . Vérifions si $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{e}_1\}$ est libre. Soient $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tels que $\alpha\vec{u} + \beta\vec{v} + \gamma\vec{e}_1 = \vec{0}$. On obtient $2\alpha + 3\beta + \gamma = 0$ et $\alpha = \beta$. Donc $\gamma = -5\alpha$ et $\alpha = \beta$. Par conséquent la famille $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{e}_1\}$ n'est pas libre.

Choisissons \vec{e}_2 . Vérifions si $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{e}_2\}$ est libre. Soient $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tels que $\alpha\vec{u} + \beta\vec{v} + \gamma\vec{e}_2 = \vec{0}$. On obtient $2\alpha + 3\beta = 0$, $\alpha - \beta + \gamma = 0$ et $\alpha = \beta$. Donc $\alpha = \beta = \gamma = 0$, par conséquent la famille $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{e}_2\}$ est libre.

Comme $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et comme $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{e}_2\}$ est une famille libre constituée de trois vecteurs, elle forme une base.

Définition 7

Si $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ est une base d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E , alors pour tout $\vec{u} \in E$, il existe des uniques scalaires $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$ tels que

$$\vec{u} = \lambda_1 \vec{u}_1 + \dots + \lambda_n \vec{u}_n$$

qui sont appelés les **composantes** de \vec{u} dans la base \mathcal{B} .

Proposition 6 (Formule de Grassmann)

Soient F et G deux s.e.v d'un \mathbb{K} -e.v de dimension finie. On a

$$\dim(F + G) = \dim(F) + \dim(G) - \dim(F \cap G).$$

Applications linéaires

Définition 8

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v et $f : E \rightarrow F$ une application. On dit que f est **linéaire** si

- $f(\vec{0}_E) = \vec{0}_F$;
- Pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in E$, pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$, $f(\lambda\vec{u} + \vec{v}) = \lambda f(\vec{u}) + f(\vec{v})$.

Exemple 1

Soit $\alpha \in \mathbb{K}$ et $f : E \rightarrow E$ l'homothétie de rapport α

$$\vec{u} \mapsto f(\vec{u}) = \alpha \vec{u}.$$

Alors f est linéaire. En effet :

- $f(\vec{0}) = \alpha \cdot \vec{0} = \vec{0}$.
- Soient $\vec{u}, \vec{v} \in E$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors

$$\begin{aligned} f(\lambda \vec{u} + \vec{v}) &= \alpha(\lambda \vec{u} + \vec{v}) \\ &= \lambda \alpha \vec{u} + \alpha \vec{v} \\ &= \lambda f(\vec{u}) + f(\vec{v}). \end{aligned}$$

Exemple 2

Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par

$$f(x, y) = (x - y, x + y).$$

Alors f est linéaire. En effet, pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^2$, pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$, on a :

$$\begin{aligned} f(\lambda\vec{u} + \vec{v}) &= f(\lambda x + x', \lambda y + y') = ((\lambda x + x') - (\lambda y + y'), (\lambda x + x') + (\lambda y + y')) \\ &= (\lambda x - \lambda y, \lambda x + \lambda y) + (x' - y', x' + y') = \lambda f(\vec{u}) + f(\vec{v}). \end{aligned}$$

Exemple 3

Soit E l'espace vectoriel des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R} de classe C^∞ .
L'application

$$D : E \rightarrow E, D(f) = f'$$

est une application linéaire. En effet :

- $D(\vec{0}) = \vec{0}$.
- Soient $f, g \in E$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. Alors

$$\begin{aligned} D(\lambda f + g) &= (\lambda f + g)' \\ &= \lambda f' + g' \\ &= \lambda D(f) + D(g). \end{aligned}$$

Exemple 4

Une rotation R d'un angle θ autour de l'origine dans \mathbb{R}^2 est une application linéaire. En effet, on a

$$\text{pour } \vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, R(\vec{u}) = \begin{pmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \end{pmatrix}.$$

et donc

$$R(\vec{u} + \vec{v}) = R\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} (x + x') \cos \theta - (y + y') \sin \theta \\ (x + x') \sin \theta + (y + y') \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \cos \theta - y' \sin \theta \\ x' \sin \theta + y' \cos \theta \end{pmatrix} = R(\vec{u}) + R(\vec{v}).$$

De même on a $R(\lambda \vec{u}) = \lambda R(\vec{u})$.

Proposition 7

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v. Alors l'ensemble des applications linéaires de E dans F , noté $\mathcal{L}(E, F)$, munit des opérations

$$(f, g) \mapsto (f + g)(x) = f(x) + g(x); \quad (\lambda, f) \mapsto (\lambda f)(x) = \lambda f(x)$$

est un \mathbb{K} -e.v.



Définition 9

- Une application linéaire de E dans E est appelé un **endomorphisme**. Le \mathbb{K} -e.v $\mathcal{L}(E, E)$ est noté $\mathcal{L}(E)$.
- Une application linéaire bijective est appelée un **isomorphisme**.
- Un endomorphisme bijective est appelé un **automorphisme**.

Rappel

Soit $f : E \rightarrow F$ une application.

- L'image directe par f d'une partie $A \subseteq E$ est :

$$f(A) = \{f(x) \mid x \in A\}.$$

- L'image réciproque d'une partie $B \subseteq F$ est :

$$f^{-1}(B) = \{x \in E \mid f(x) \in B\}.$$

Proposition 8

Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire.

- Si H est un s.e.v de E , alors $f(H)$ est un s.e.v de F .
- Si G est un s.e.v de F , alors $f^{-1}(G)$ est un s.e.v de E .

Définition 10

Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire.

On appelle :

- **Image de f** , le s.e.v de E :

$$\text{Im}(f) = f(E) = \{f(x) \mid x \in E\}$$

- **Noyau de f** , le s.e.v de E :

$$\text{Ker}(f) = f^{-1}(\vec{0}) = \{\vec{u} \in E \mid f(\vec{u}) = \vec{0}\}$$

Exemple

Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par

$$f(x, y) = (x - y, x + y).$$

Alors f est linéaire (Exercice). On a $\text{Ker}(f) = \{\vec{0}\}$ et $\text{Im}(f) = \mathbb{R}^2$. En effet :

- $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \text{Ker}(f) \Leftrightarrow f(\vec{u}) = \vec{0} \Leftrightarrow x - y = 0 \text{ et } x + y = 0 \Leftrightarrow x = y = 0.$
- $\vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \text{Im}(f) \Leftrightarrow \exists (a, b) \in \mathbb{R}^2 \text{ tels que } x - y = a \text{ et } x + y = b \Leftrightarrow x = \frac{a+b}{2} \text{ et } y = \frac{b-a}{2}.$

Propriété

Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$. Soit $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ une base de E . Alors $\text{Im}(f) = \text{Vect}(f(\vec{u}_1), \dots, f(\vec{u}_n))$.

Proposition 10

Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$.

Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- f est injective ;
- $\text{Ker}(f) = \{\vec{0}\}$;
- Pour tout $\vec{u} \in E$, $f(\vec{u}) = \vec{0} \Rightarrow \vec{u} = \vec{0}$.

Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- f est surjective ;
- $\text{Im}(f) = F$.

Définition 11

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v et $f \in \mathcal{L}(E, F)$. La dimension de $\text{Im}(f)$ est appelée le **rang de f** et est notée $\text{rg}(f)$.

Théorème (Théorème du rang)

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v de dimension finie et $f \in \mathcal{L}(E, F)$. On a

$$\dim(E) = \text{rg}(f) + \dim(\text{Ker}(f)).$$

Terminologie à retenir

- Une application linéaire de E dans E est appelée un **endomorphisme**. Le \mathbb{K} -e.v $\mathcal{L}(E, E)$ est noté $\mathcal{L}(E)$.
- Une application linéaire bijective est appelée un **isomorphisme**.
- Un endomorphisme bijectif est appelé un **automorphisme**.

Matrices

Définition

On appelle **matrice** tout tableau de la forme

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix}$$

où a_{ij} sont des scalaires (des éléments de \mathbb{K}).

- On note

$$M = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m},$$

a_{ij} est le coefficient : intersection de la i -ème ligne et de la j -ème colonne.

- M est dite de **taille** $n \times m$ (elle a n lignes et m colonnes).

Exemples

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 1 & 5 & 7 \\ 13 & 10 & 8 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} i & 3 \\ 25 & 1+i \\ 21 & 11 \end{pmatrix}; C = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

A est une matrice à coefficients dans \mathbb{R} (**mais dans \mathbb{C} aussi**); B est une matrice à coefficients dans \mathbb{C} .

Définition

On dit que M est une matrice

- **colonne** si elle a une seule colonne ($m = 1$).
- **ligne** si elle a une seule ligne ($n = 1$).
- **carrée** si elle a le même nombre de lignes que de colonnes ($n = m$).

Exemples

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 1 & 5 & 7 \\ 13 & 10 & 8 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} i & 3 & 5 \end{pmatrix}; C = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

A est une matrice carrée

B est une matrice ligne

C est une matrice colonne

Remarques & notations

- Une matrice à n lignes et m colonnes est aussi appelée matrice de type (n, m) ou encore matrice $n \times m$.
- On note $\mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$ l'ensemble des matrices $n \times m$.
- On note $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ l'ensemble des matrices carrées $n \times n$.

Remarques & notations

- La **matrice identité** $I_n \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est la matrice carrée dont tous les coefficients diagonaux valent 1 et les autres coefficients valent 0.

Exemple :

$$I_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- La matrice **nulle** $O_{n,m} \in \mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$ est la matrice dont tous les coefficients sont nuls.

Exemple :

$$O_{3,2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Définition 6 (Somme de deux matrices)

Soient $A, B \in \mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$, $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m}$, $B = (b_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m}$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1m} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2m} \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{nm} \end{pmatrix}$$

On définit la **somme** $A + B$, une matrice de $\mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$, par

$$A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m}$$
$$A + B = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1m} + b_{1m} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2m} + b_{2m} \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} + b_{n1} & a_{n2} + b_{n2} & \cdots & a_{nm} + b_{nm} \end{pmatrix}$$

Exemple

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix}$$

$$A + B = \begin{pmatrix} 1+5 & 2+6 \\ 3+7 & 4+8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 8 \\ 10 & 12 \end{pmatrix}$$

Remarque

On ne somme que des **matrices de même taille**.

Définition (Multiplication par un scalaire)

Soient $A \in \mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$, $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m}$ et $\lambda \in \mathbb{K}$,

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \cdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix}.$$

On définit la matrice λA , une matrice de $\mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$, par

$$\lambda A = (\lambda a_{ij})_{1 \leq i \leq n; 1 \leq j \leq m}$$
$$\lambda A = \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & \lambda a_{12} & \cdots & \lambda a_{1m} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & \cdots & \lambda a_{2m} \\ \vdots & \cdots & \vdots & \vdots \\ \lambda a_{n1} & \lambda a_{n2} & \cdots & \lambda a_{nm} \end{pmatrix}$$

Exemples

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{pmatrix}$$

$$2A = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 6 & 8 \end{pmatrix}; \pi B = \begin{pmatrix} 5\pi & 6\pi \\ 7\pi & 8\pi \end{pmatrix}$$

Proposition 4

L'ensemble $\mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$ muni de l'addition des matrices $(A, B) \mapsto A + B$ et de la multiplication par des scalaires $(\lambda, A) \mapsto \lambda A$ est un \mathbb{K} -espace vectoriel de **dimension finie $n \times m$** .

Le vecteur nul de cet espace est la matrice nulle $O_{n,m}$.

Exemple & exercice

Dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{K})$ on considère la famille $\mathcal{B} = (A_1, A_2, A_3, A_4)$

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}; A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}; A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}; A_4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Montrer que \mathcal{B} est une base de $\mathcal{M}_2(\mathbb{K})$.

Définition (Produit de deux matrices)

Soient $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq p}$ une matrice $n \times p$ et $B = (b_{ij})_{1 \leq i \leq p, 1 \leq j \leq m}$ une matrice $p \times m$.

Le **produit** de A et B est la matrice $n \times m$, notée $A \cdot B$, dont les coefficients c_{ij} sont définis par : c_{ij} est le produit scalaire de la $i^{\text{ème}}$ ligne de A par la $j^{\text{ème}}$ colonne de B

$$c_{ij} = \begin{pmatrix} a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{ip} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{1j} \\ b_{2j} \\ \vdots \\ b_{pj} \end{pmatrix} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{ip}b_{pj}$$

Exemple

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = (1 \times 4 + 2 \times 5 + 3 \times 6) = (32).$$

Exemple

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \times 0 + 2 \times 1 & 1 \times 2 + 2 \times 2 \\ 3 \times 0 + 4 \times 1 & 3 \times 2 + 4 \times 2 \\ 5 \times 0 + 6 \times 1 & 5 \times 2 + 6 \times 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 6 \\ 4 & 14 \\ 6 & 22 \end{pmatrix}$$

Remarques

- (1) Pour que le produit de A par B ait un sens il faut que le nombre de colonnes de A soit le même que le nombre de lignes de B .
- (2) Le produit d'une matrice de type (n, p) par une matrice de type (p, m) est une matrice de type (n, m) .

Remarques

(1) On a

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

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

Ce qui prouve qu'en général $A \cdot B \neq B \cdot A$ et $A \cdot B = O$ n'implique pas forcément $A = O$ ou $B = O$ (O désigne la matrice nulle).

(2) Pour tout $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ on a (exercice)

$$A \cdot I_n = I_n \cdot A = A.$$

Propriétés

Les propriétés suivantes sont vraies sous hypothèse que les produits considérés ont un sens :

- $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$;
- $(A + B) \cdot C = A \cdot C + B \cdot C$;
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$;
- $\lambda(A \cdot B) = (\lambda A) \cdot B = A \cdot (\lambda B)$.

Notations & conventions

Pour tout $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$

$$A^0 = I_n, \quad A^1 = A, \quad A^n = \underbrace{A \cdot A \cdots A}_{n \text{ fois}}.$$

Remarque

On a

$$(A + B)^2 = A^2 + AB + BA + B^2$$

et si $AB \neq BA$ alors

$$(A + B)^2 \neq A^2 + 2AB + B^2.$$

Proposition 5 (Formule du binôme pour les matrices)

Soient $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ tels que $AB = BA$.

Alors pour tout $n \geq 0$ on a

$$(A + B)^n = \sum_{k=0}^{k=n} \binom{n}{k} A^{n-k} B^k$$

où $\binom{n}{k}$ est le coefficient binomial : $\binom{n}{k} = C_n^k = \frac{n!}{k!(n-k)!}$

Matrice de passage

Définition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n et soit $\mathcal{B}_1 = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ une base de E . Soit $\vec{u} \in E$ ayant comme composantes dans la base \mathcal{B} , $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$. (Donc $\vec{u} = \lambda_1 \vec{e}_1 + \dots + \lambda_n \vec{e}_n$).

On appelle **matrice des composantes du vecteur \vec{u} dans la base \mathcal{B}** , la matrice colonne

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

On écrit

$$M_{\mathcal{B}}(\vec{u}) = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \quad \text{ou} \quad \vec{u} = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

Définition (suite)

Plus généralement, soit $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_m)$ une famille de vecteurs de E .
On appelle **matrice des composantes de la famille $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_m)$ dans la base \mathcal{B}** , la matrice $n \times m$ dont les colonnes sont $M_{\mathcal{B}}(\vec{u}_1), \dots, M_{\mathcal{B}}(\vec{u}_m)$.
Elle est notée $M_{\mathcal{B}}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_m)$.

Exemple

Soit $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ la base canonique de \mathbb{R}^n . Alors

$$M_{\mathcal{B}}(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \cdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} = I_n.$$

Définition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n . Soient $\mathcal{B}_1 = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ et $\mathcal{B}_2 = (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$ deux bases de E .

On appelle **matrice de passage** de la base \mathcal{B}_1 à la base \mathcal{B}_2 , la matrice carrée $n \times n$, $M_{\mathcal{B}_1}(\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$.

Elle est notée $P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}$.

Donc c'est la matrice dont la $j^{\text{ème}}$ colonne est formée des composantes de \vec{f}_j dans la base \mathcal{B}_1 .

C'est donc la matrice carrée $n \times n$, $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n}$ tel que pour tout $j \in \{1, \dots, n\}$

$$\vec{f}_j = a_{1j}\vec{e}_1 + \dots + a_{nj}\vec{e}_n.$$

Exemple

Dans \mathbb{R}^2 considérons les deux bases $\mathcal{B}_1 = (\vec{u}, \vec{v})$ et $\mathcal{B}_2 = (\vec{w}, \vec{r})$ où

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Calculons la matrice $P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}$. Les composantes de \vec{w} et \vec{r} dans \mathcal{B}_1 sont (exercice)

$$\vec{w} = \frac{1}{2}\vec{u} + \frac{1}{2}\vec{v}; \quad \vec{r} = -\vec{u} + \vec{v}.$$

Donc

$$M_{\mathcal{B}_1}(\vec{w}) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}, \quad M_{\mathcal{B}_1}(\vec{r}) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -1 \\ \frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix}.$$

Proposition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie et soient \mathcal{B}_1 et \mathcal{B}_2 deux bases de E .
Alors pour tout $\vec{u} \in E$

$$M_{\mathcal{B}_1}(\vec{u}) = P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2} \cdot M_{\mathcal{B}_2}(\vec{u}).$$

Exemple

Reprenons l'exemple précédent : $\mathcal{B}_1 = (\vec{u}, \vec{v})$, $\mathcal{B}_2 = (\vec{w}, \vec{r})$

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

On avait trouvé

$$P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} 1/2 & -1 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix}.$$

Soit $\vec{f} = \vec{w} + \vec{r}$ et calculons ses composantes dans la base \mathcal{B}_1 . On a

$$M_{\mathcal{B}_2}(\vec{f}) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad M_{\mathcal{B}_1}(\vec{f}) = \begin{pmatrix} 1/2 & -1 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/2 \\ 3/2 \end{pmatrix}$$

Matrice d'une application linéaire

Définition

Soient E et F des \mathbb{K} -e.v munis respectivement des bases $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ et $\mathcal{C} = (\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p)$. Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$ une application linéaire.

On appelle **matrice de f** , par rapport aux bases \mathcal{B} et \mathcal{C} , la matrice

$$M_{\mathcal{C}}(f(\vec{u}_1), \dots, f(\vec{u}_n)).$$

Elle est notée **$M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f)$** .

Exemple

On munit \mathbb{R}^3 de la base canonique, notée ici $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$ et \mathbb{R}^2 de la base canonique, notée ici $\mathcal{C} = (\vec{v}_1, \vec{v}_2)$. Soit $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ l'application linéaire définie par

$$f(x, y, z) = (x + 2y - z, x - y).$$

On a

$$f(\vec{u}_1) = (1, 1) = \vec{v}_1 + \vec{v}_2, \quad f(\vec{u}_2) = (2, -1) = 2\vec{v}_1 - \vec{v}_2,$$

$$f(\vec{u}_3) = (-1, 0) = -\vec{v}_1 + 0 \cdot \vec{v}_2.$$

Donc

$$M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Matrice d'une application linéaire

Proposition

Soient E et F des \mathbb{K} -e.v (de dimension finie) munis respectivement des bases \mathcal{B} et \mathcal{C} . Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$ une application linéaire. Alors pour tout $\vec{u} \in E$

$$M_{\mathcal{C}}(f(\vec{u})) = M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f) \cdot M_{\mathcal{B}}(\vec{u}).$$

Remarque

Autrement dit, si Y désigne la matrice colonne des composantes de $f(\vec{u})$ dans la base \mathcal{C} et X désigne la matrice colonne des composantes de \vec{u} dans la base \mathcal{B} , alors

$$Y = AX, \text{ où } A = M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f).$$

Exemple

En reprenant l'exemple précédent, par rapport aux bases canoniques,

$$f(x, y, z) = (x + 2y - z, x - y), \quad M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix},$$

on a

$$\begin{pmatrix} x + 2y - z \\ x - y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Matrice d'une application linéaire

Définition

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v de dimension respectives n et m . Soient $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ une base de E et $\mathcal{C} = (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_m)$ une base de F .

Soit $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n} \in \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K})$. **L'application linéaire associée à A ,** relative aux bases \mathcal{B} et \mathcal{C} , est l'application définie par : au vecteur $\vec{u} \in E$ de composantes (x_1, \dots, x_n) dans \mathcal{B} , elle associe le vecteur \vec{v} dont les composantes (y_1, \dots, y_m) dans la base \mathcal{C} sont données par

$$y_i = a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{in}x_n$$

Autrement dit

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

Exemple

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}.$$

L'application linéaire associée à A , relativement à la base canonique de \mathbb{R}^2 , $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ est

$$f(x, y) = A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + 2y \\ 3x + 4y \end{pmatrix}$$

Théorème

Soit E (respectivement F) un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n (respectivement m), muni d'une base \mathcal{B} (respectivement \mathcal{C}). L'application

$$\mathcal{M} : \mathcal{L}(E, F) \rightarrow \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K}); f \mapsto \mathcal{M}(f) = M_{\mathcal{B},\mathcal{C}}(f)$$

est un isomorphisme de \mathbb{K} -e.v.

Remarque

Donc fondamentalement en dimension finie, une fois que les bases sont fixées, il n'existe pas de différence réelle entre applications linéaires et matrices.

Proposition

Soient E, F, G trois \mathbb{K} -e.v de dimension finie, munis respectivement des bases $\mathcal{B}, \mathcal{C}, \mathcal{D}$. Pour tout $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $g \in \mathcal{L}(F, G)$, on a

$$M_{\mathcal{B}, \mathcal{D}}(g \circ f) = M_{\mathcal{C}, \mathcal{D}}(g) \cdot M_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f).$$

Matrices inversibles

Définition

Une matrice **carrée** $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est dite **inversible** s'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ vérifiant $A \cdot B = B \cdot A = I_n$.

Cette matrice est alors unique, est appelée **l'inverse** de A et est notée A^{-1} .

Exemple

On a

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 & \frac{-3}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2$$

et donc $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ est inversible, d'inverse

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & \frac{-3}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Proposition

Soient $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

- Si A et B sont inversibles, il en est de même de $A \cdot B$ et on a

$$(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}.$$

- Si A est inversible, alors A^{-1} est inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.

Matrices inversibles et bases

Proposition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n muni d'une base \mathcal{B} .

Une famille de vecteurs $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ est une **base de E** si et seulement si $M_{\mathcal{B}}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ est **inversible**.

Exemple

Soit $Can = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 .

Considérons la famille $\mathcal{B} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ où

$$\vec{u} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2, \quad \vec{v} = \vec{e}_2, \quad \vec{w} = \vec{e}_1 + \vec{e}_3.$$

La famille \mathcal{B} est libre car la matrice

$$M_{Can}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

est inversible (exercice).

Matrices inversibles et matrices de passage

Proposition

Si \mathcal{B}_1 et \mathcal{B}_2 deux bases d'un \mathbb{K} -e.v de dimension finie, alors la matrice de passage $P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}$ est inversible et son inverse est la matrice de passage $P_{\mathcal{B}_2, \mathcal{B}_1}$; autrement dit

$$P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}^{-1} = P_{\mathcal{B}_2, \mathcal{B}_1}.$$

Exemple

Considérons les deux bases $\mathcal{B}_1 = (\vec{u}, \vec{v})$ et $\mathcal{B}_2 = (\vec{w}, \vec{r})$ de \mathbb{R}^2 où

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Nous avons déjà calculé :

$$M_{\mathcal{B}_1}(\vec{w}) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}, M_{\mathcal{B}_1}(\vec{r}) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -1 \\ \frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix}.$$

Alors $P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}$ est inversible et

$$P_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}^{-1} = P_{\mathcal{B}_2, \mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Matrices inversibles et applications linéaires

Proposition

Soient E et F deux \mathbb{K} -e.v de dimension finie, \mathcal{B}_1 une base de E et \mathcal{B}_2 une base de F .

Une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ est **bijjective** si et seulement si $M_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}(f)$ est inversible.

On a alors

$$M_{\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2}(f)^{-1} = M_{\mathcal{B}_2, \mathcal{B}_1}(f^{-1}).$$

Exemple

Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $f(x, y) = (x - y, x + y)$.
Sa matrice par rapport à la base canonique de \mathbb{R}^2 est

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

On a

$$f(x, y) = (a, b) \text{ si et seulement si } x = \frac{a+b}{2}, y = \frac{b-a}{2}$$

et donc $f^{-1}(a, b) = (\frac{a+b}{2}, \frac{b-a}{2})$,

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}.$$

Proposition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie et soit f un endomorphisme de E . Soient \mathcal{B} et \mathcal{C} deux bases de E . Alors

$$M_{\mathcal{B},\mathcal{B}}(f) = P_{\mathcal{B},\mathcal{C}} \cdot M_{\mathcal{C},\mathcal{C}}(f) \cdot P_{\mathcal{C},\mathcal{B}}.$$

Déterminants

Définition

Soit $A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{K})$

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}.$$

Alors le **déterminant** de A est la quantité

$$ad - bc.$$

On note

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc.$$

Exemple

$$A = \begin{pmatrix} 8 & 5 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Alors

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 8 & 5 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 8 \times 2 - 1 \times 5 = 11.$$

Proposition & Définition

Supposons avoir défini le déterminants des matrices carrées $B \in \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$ avec $m \leq n - 1$. Soit $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Soit Δ_{ij} le déterminant de la matrice extraite de A obtenue en supprimant la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $j^{\text{ème}}$ colonne. Alors :

- (Développement suivant une colonne) : pour tout $j \in \{1, \dots, n\}$, on a

$$\det(A) = \sum_{i=1}^n a_{ij}(-1)^{i+j} \Delta_{ij}.$$

- (Développement suivant une ligne) : pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$, on a

$$\det(A) = \sum_{j=1}^n a_{ij}(-1)^{i+j} \Delta_{ij}.$$

Développement suivant la première colonne :

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - a_{21} \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{31} \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{22} & a_{23} \end{vmatrix}.$$

Développement suivant la première ligne :

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - a_{12} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{13} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix}$$

Exemple

En développant suivant la première colonne

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 3 & 1 & 2 \\ 0 & 4 & 5 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} - 3 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} + 0 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = -3 - 30 + 0 = -33.$$

Définition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n et \mathcal{B} une base de E . Soit $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ une famille de n vecteurs de E . On définit

$$\det(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n) = \det(M_{\mathcal{B}}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)).$$

Proposition

Soit E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n et \mathcal{B} une base de E .

Soit $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ une famille de n vecteurs de E .

Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ est une base de E .
- $\det(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n) \neq 0$.

Exemple

Dans \mathbb{R}^2 considérons

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

Alors

$$\det(\vec{u}, \vec{v}) = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{vmatrix} = -1$$

et donc (\vec{u}, \vec{v}) est une base de \mathbb{R}^2 .

Proposition

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Alors A est inversible si et seulement si $\det(A) \neq 0$. On a alors

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}.$$

Quelques propriétés des déterminants

- Un déterminant qui a deux colonnes (resp. deux lignes) identiques est nul.
- La permutation de deux colonnes (resp. de deux lignes) multiplie le déterminant par -1 .
- Un déterminant dont une colonne (resp. une ligne) est combinaison linéaire des autres colonnes (resp. des autres lignes) est nul.
- Un déterminant dont une colonne (resp. une ligne) est formée de 0 est nul.
- La valeur d'un déterminant est inchangé si l'on ajoute à une colonne (resp. une ligne) une combinaison linéaire des autres colonnes (resp. des autres lignes).
- Si l'on multiplie une colonne (resp. une ligne) d'un déterminant par un scalaire λ , le déterminant est multiplié par λ .

Systèmes d'équations linéaires

Les systèmes linéaires interviennent dans diverses branches des mathématiques, ainsi que dans la résolution de nombreux problèmes issus des autres domaines, comme la physique, la mécanique, l'économie, le traitement du signal, ...

Ils peuvent être considérés comme la "base calculatoire" de l'algèbre linéaire. Ils sont au coeur du traitement d'une grande partie des problèmes issus de l'algèbre linéaire en dimension finie. Par exemple, ils permettent de déterminer le noyau et l'image d'une application linéaire, de déterminer si une famille de vecteurs est libre ou non,

Exemples de la géométrie euclidienne

- Dans le plan (Oxy), l'équation d'une droite s'écrit

$$ax + by = c,$$

où a, b et c sont des réels.

- Considérons deux droites : \mathcal{D}_1 d'équation $ax + by = c$ et \mathcal{D}_2 d'équation $dx + ey = f$. Alors un point (x, y) appartient à l'intersection $\mathcal{D}_1 \cap \mathcal{D}_2$, si et seulement si, il est solution du système linéaire :

$$(S) \quad \begin{cases} ax + by = c \\ dx + ey = f \end{cases}$$

Remarquons que trois cas se présentent :

- \mathcal{D}_1 et \mathcal{D}_2 s'intersectent en un seul point : (S) a une unique solution
- \mathcal{D}_1 et \mathcal{D}_2 sont parallèles : (S) n'a pas de solution
- \mathcal{D}_1 et \mathcal{D}_2 sont confondues : (S) a une infinité de solutions.

Dans l'espace ($Oxyz$), l'intersection de deux plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 est l'ensemble des solutions du système

$$(S) \quad \begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \end{cases}$$

Trois cas se présentent :

- \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 s'intersectent en une droite : (S) a une infinité de solutions
- \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 sont parallèles : (S) n'a pas de solution
- \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 sont confondues : (S) a une infinité de solutions.

Systèmes d'équations linéaires

On appelle **système linéaire** de n **équations** et à m **inconnues** x_1, \dots, x_m , tout système de la forme

$$(S) \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1m}x_m = b_1 \\ \vdots \\ a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \cdots + a_{im}x_m = b_i \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nm}x_m = b_n \end{cases}$$

où $(a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m}$ et b_1, \dots, b_n sont des éléments de \mathbb{K} .

- Les nombres a_{ij} , $1 \leq i \leq n$, $1 \leq j \leq m$, sont les **coefficients** du système (S) .
- Le n -uplet (b_1, \dots, b_n) est le **second membre** du système (S) .

Exemples

(1) Pour $n = 1$, on obtient une **équation linéaire**

$$a_1x_1 + a_2x_2 + \cdots + a_mx_m = b.$$

(2) Équation d'une droite dans le plan : $ax + by = c$.

(3) Systèmes à 2 équations et 2 inconnues :

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases}, \begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}, \begin{cases} 2x + 3y = 4 \\ 9x + 6y = 3 \end{cases}$$

(4) Le système

$$(S) \begin{cases} x_1 - x_2 = 1 \\ x_2 - x_3 = 1 \\ x_2 - x_1 = 1 \end{cases}$$

a comme second membre $(1, 1, 1)$.

(1) La matrice $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m}$ est appelée la **matrice du système** **(S)**. Elle sera notée **A_S** .

(2) Si le second membre du système est nul, autrement dit $b_1 = b_2 = \dots = b_n = 0$, on dit que le système **(S)** est **homogène**.

Exemples

(1) Soit (S) le système

$$(S) \quad \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 6 \\ 3x_1 + 5x_2 = 10 \end{cases}$$

Alors la matrice associée à (S) est

$$A_S = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$$

et le second membre est $(6, 10)$.

(2) Le système

$$(S) \quad \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 3x_1 + 5x_2 = 0 \end{cases}$$

est homogène.

Écriture matricielle

Systèmes d'équations linéaires

Soit (S) un système linéaire

$$(S) \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1m}x_m = b_1, \\ \vdots \\ a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \cdots + a_{im}x_m = b_i, \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nm}x_m = b_n, \end{cases}$$

$A = A_S = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m}$ sa matrice et (b_1, \dots, b_n) son second membre.
En posant

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

on peut écrire le système (S) sous la **forme matricielle**

$$A \cdot X = B.$$

Exemple

Soit (S) le système $(S) \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 6, \\ 3x_1 + 5x_2 = 10. \end{cases}$

Alors la matrice associée à (S) est

$$A_S = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$$

et le second membre est $(6, 10)$. L'écriture matricielle de (S) est

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 10 \end{pmatrix}.$$

Exemple

Considérons le système (S)
$$\begin{cases} 2x + 7y + 5z = 1, \\ 3x + 2y - 6z = 11, \\ x - y + 9z = 0. \end{cases}$$

Alors la matrice associée à (S) est

$$A_S = \begin{pmatrix} 2 & 7 & 5 \\ 3 & 2 & -6 \\ 1 & -1 & 9 \end{pmatrix}$$

et le second membre est $(1, 11, 0)$. L'écriture matricielle de (S) est

$$\begin{pmatrix} 2 & 7 & 5 \\ 3 & 2 & -6 \\ 1 & -1 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 11 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Exemple

Considérons le système (S)
$$\begin{cases} 2x + 9y = 1, \\ 3x - 2y = 3, \\ x - y = 1. \end{cases}$$

Alors la matrice associée à (S) est

$$A_S = \begin{pmatrix} 2 & 9 \\ 3 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

et le second membre est $(1, 3, 1)$. L'écriture matricielle de (S) est

$$\begin{pmatrix} 2 & 9 \\ 3 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Systèmes d'équations linéaires : Interprétation à l'aide d'une application linéaire

Soient \mathbb{K}^m et \mathbb{K}^n munis respectivement des bases canoniques.

Soit (S) un système linéaire de n équations et m inconnues de matrice A .

Alors on peut associer canoniquement une **application linéaire f à (S)** définie sur \mathbb{K}^m à valeurs dans \mathbb{K}^n : c'est l'application linéaire associée à A (relativement aux bases canoniques)

$$f(x_1, \dots, x_m) = A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$$

En posant $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$ et $\vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$, (S) est équivalent à

$$f(\vec{x}) = \vec{b}.$$

Définition

Soit (S) un système linéaire de n équations et à m inconnues.

- Une **solution** de (S) est un m -uplet (s_1, \dots, s_m) tels que si l'on substitue s_1 pour x_1 , s_2 pour x_2 , \dots , s_n pour x_n , dans (S) on obtient une égalité.
- L'**ensemble des solutions** de (S) est l'ensemble de toutes les solutions de (S) .
- On dit que (S) est **compatible** si (S) admet des solutions.

Systèmes d'équations linéaires : Ensemble des solutions

Proposition

Soit (S) un système linéaire **homogène** de n équations à m inconnues. L'ensemble des solutions de (S) est un sous-espace vectoriel de \mathbb{K}^m .

Preuve

En utilisant l'application linéaire f associée à (S) , on a

(s_1, \dots, s_m) est une solution de (S) si et seulement si $f(s_1, \dots, s_m) = \vec{0}$
si et seulement si $(s_1, \dots, s_m) \in \text{Ker}(f)$.

Donc l'ensemble des solutions de (S) est le noyau de f . Comme ce dernier est un \mathbb{K} -e.v., il en est de même de l'ensemble des solutions de (S) . \square

Systèmes d'équations linéaires : Ensemble des solutions

Proposition

Soit (S) un système linéaire de n équations à m inconnues. Si \vec{s} est une solution particulière de (S) , alors l'ensemble des solutions de (S) est

$$\vec{s} + \text{Ker}(f) = \{\vec{s} + \vec{h} \mid \vec{h} \in \text{Ker}(f)\},$$

où f est l'application linéaire associée à (S) .

Preuve

Soit \vec{x} une solution de (S) . Alors $f(\vec{x}) = \vec{b}$, où \vec{b} est le vecteur représenté par le second membre de (S) . On a $f(\vec{x} - \vec{s}) = f(\vec{x}) - f(\vec{s}) = \vec{b} - \vec{b} = \vec{0}$ et donc $\vec{x} - \vec{s} \in \text{Ker}(f)$. D'où $\vec{x} = \vec{s} + (\vec{x} - \vec{s}) \in \vec{s} + \text{Ker}(f)$. Inversement, si $\vec{x} = \vec{s} + \vec{h}$, avec $\vec{h} \in \text{Ker}(f)$, alors $f(\vec{x}) = f(\vec{s} + \vec{h}) = \vec{b} + f(\vec{h}) = \vec{b}$ et donc \vec{x} est solution de (S) . □

Systèmes d'équations linéaires : Ensemble des solutions

Proposition

Tout système d'équations linéaires possède ou bien **aucune solution**, ou bien **une seule solution**, ou bien **une infinité de solutions**.

Preuve

Soit $f(\vec{x}) = \vec{b}$ l'interprétation à l'aide d'une application linéaire de (S) . Un des cas suivants se présentent :

- $\vec{b} \notin \text{Im}(f)$: (S) n'a pas de solutions
- $\vec{b} \in \text{Im}(f)$ et $\text{Ker}(f) = \{\vec{0}\}$: (S) a une unique solution
- $\vec{b} \in \text{Im}(f)$ et $\text{Ker}(f) \neq \{\vec{0}\}$: (S) a une infinité de solutions



Définition

Soit $A \in \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K})$ une matrice. On appelle **rang de la matrice A** la dimension du sous-espace vectoriel (de \mathbb{K}^m) engendré par ses vecteurs colonnes.

Propriété

Le rang d'une matrice $A \in \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K})$ est égal au rang de l'application linéaire qui lui est associée. En effet, si f est l'application linéaire associée à A

$$\text{rg}(f) = \dim(\text{Im}(f)) = \dim(\text{Vect}(f(\vec{e}_1), \dots, f(\vec{e}_m)))$$

or on vérifie que

$$f(\vec{e}_i) = A \cdot \vec{e}_i = \text{la } i^{\text{ème}} \text{ colonne de } A.$$

Définition

- Soit A une matrice de type (m, n) . On appelle **matrice extraite de A** , toute matrice obtenue en supprimant un certain nombre de lignes et un certain nombre de colonnes de A .
- On appelle **déterminant extrait de A** , tout déterminant d'une matrice **carrée** extraite de A .

Théorème (Calcul pratique du rang d'une matrice)

Soit $A \in \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K})$. Alors le rang de A est le plus grand entier r tel que l'on puisse extraire de A au moins une matrice carrée inversible de type (r, r) . □

Systèmes d'équations linéaires : Existence des solutions

Exemples

(1) Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 2 \end{pmatrix}$. Le déterminant de A est

$\det(A) = 1 \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} = -5 \neq 0$. Donc on peut extraire une matrice d'ordre 3 inversible; d'où $\text{rg}(A) = 3$.

(2) Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 & 0 \\ 0 & 3 & 4 \\ -1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$. Le déterminant de A est

$\det(A) = \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1/2 & 0 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} = 0$. Donc on ne peut pas extraire une

matrice d'ordre 3 inversible. Par contre la matrice $\begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ extraite de A possède un déterminant non nul; d'où $\text{rg}(A) = 2$.

Définition

Soit (S) un système de n équations à m inconnues de matrice $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m}$ et de second membre \vec{b} .

- Le **rang de (S)** est par définition le rang de sa matrice :

$$rg(S) = rg(A).$$

- La **matrice augmentée** de (S) est la matrice, notée $[A|\vec{b}]$, définie par :

$$[A|\vec{b}] = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} & b_2 \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} & b_n \end{pmatrix}$$

Remarque

Pour bien distinguer le second membre \vec{b} de A et pour des raisons pratiques de calculs, on écrit $[A|\vec{b}]$ sous la forme

$$\left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} & b_2 \\ \vdots & \dots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nm} & b_n \end{array} \right)$$

Exemple

Considérons le système (S)
$$\begin{cases} 2x + 7y + 5z = 1, \\ 3x + 2y - 6z = 11, \\ x - y + 9z = 0. \end{cases}$$

Alors la matrice du système (S) est

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 7 & 5 \\ 3 & 2 & -6 \\ 1 & -1 & 9 \end{pmatrix}$$

et le second membre est $(1, 11, 0)$. Donc $[A|\vec{b}]$ est

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 7 & 5 & 1 \\ 3 & 2 & -6 & 11 \\ 1 & -1 & 9 & 0 \end{array} \right)$$

Proposition (CNS pour l'existence des solutions)

Soit (S) un système d'équations linéaires, de matrice A et de second membre \vec{b} . Alors (S) est compatible, si et seulement si, $rg(A) = rg([A|\vec{b}])$.

Exemple

Soit $(S) \begin{cases} x + y + z = 2 \\ 2y + 3z = 0 \\ 3y + 2z = 1 \end{cases}$ Alors la matrice du système est

$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 2 \end{pmatrix}$. Le déterminant de A est

$\det(A) = 1 \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} = -5 \neq 0$. Donc on peut extraire une matrice d'ordre 3 inversible; d'où $\text{rg}(A) = 3$. La matrice augmentée de (S) est

$[A|\vec{b}] = \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \end{array} \right)$. Son rang ne peut être 4 et comme A est une

matrice extraite de rang 3; $\text{rg}([A|\vec{b}]) = 3$. Donc (S) est compatible (admet des solutions).

Méthode du pivot de Gauss

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

La méthode de pivot de Gauss consiste à transformer un système, en utilisant des "opérations élémentaires", à un système **échelonné réduit**. Il se trouve que les systèmes échelonnés réduits sont plus faciles à résoudre.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Définition 9

Les opérations suivantes sur les équations d'un système linéaire (ou sur les lignes de sa matrice) sont appelées des **opérations élémentaires** :

- $L_i \leftarrow \lambda L_i$, $\lambda \in \mathbb{K}^*$: multiplier l'équation L_i par le scalaire non nul λ .
- $L_i \leftarrow L_i + \lambda L_j$, $\lambda \in \mathbb{K}$, $i \neq j$: rajouter à l'équation L_i , l'équation L_j multipliée par le scalaire λ .
- $L_i \leftrightarrow L_j$: permuter les deux équations L_i et L_j .

Propriété

Les opérations élémentaires ne changent pas l'ensemble des solutions d'un système. Ils transforment un système linéaire en un autre système ayant le même ensemble de solutions.

Étape 1 : échelonnement

- Il faut d'abord que le premier coefficient de la première ligne soit non nul. Si ce n'est pas le cas, on permute la ligne L_1 par la première ligne dont le premier coefficient est non nul : $L_1 \leftrightarrow L_j$.
- Si le premier coefficient de la première ligne est différent de 1, on multiplie L_1 par $1/a_{11}$: $L_1 \leftarrow 1/a_{11}L_1$. Nous avons un **pivot** en position $(1, 1)$.
- Le pivot sert à éliminer tous les autres termes sur la même colonne : pour $2 \leq i \leq n$, on remplace l'équation L_i par $L_i - a_{i1}L_1$, on élimine ainsi x_1 dans l'équation L_i .

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

On obtient un système avec une équation L_1 contenant x_1 et les autres équations ne contenant pas de x_1 :

$$(S') \quad \begin{cases} x_1 + a'_{12}x_2 + \cdots + a'_{1m}x_m = b'_1 \\ 0 + a'_{22}x_2 + \cdots + a'_{im}x_m = b'_2 \\ \vdots \\ 0 + a'_{n2}x_2 + \cdots + a'_{nm}x_m = b'_n \end{cases}$$

On aboutit ainsi à un nouveau système, on recommence les étapes ci-dessus pour éliminer x_2 :

$$(H) \quad \begin{cases} a'_{22}x_2 + \cdots + a'_{im}x_m = b'_2 \\ \vdots \\ a'_{n2}x_2 + \cdots + a'_{nm}x_m = b'_n \end{cases}$$

Exemple

Soit

$$(S) \quad \begin{cases} 2x + y + z = 1 \\ x + y + 3z = 4 \\ x - y + 2z = 1 \end{cases}$$

On effectue les opérations élémentaires directement sur la matrice augmentée :

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \end{array} \right)$$

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{L_1 \leftarrow \frac{1}{2} L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1 & 1 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \end{array} \right)$$

$$\begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{array} \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1/2 & 5/2 & 7/2 \\ 0 & -3/2 & 3/2 & 1/2 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \leftarrow 2L_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1 & 5 & 7 \\ 0 & -3/2 & 3/2 & 1/2 \end{array} \right)$$

$$\xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 + \frac{3}{2} L_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1 & 5 & 7 \\ 0 & 0 & 9 & 11 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \leftarrow \frac{1}{9} L_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1 & 5 & 7 \\ 0 & 0 & 1 & 11/9 \end{array} \right)$$

La matrice est maintenant échelonnée.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Étape 2 : réduction

En partant de la dernière ligne et en utilisant le premier coefficient non nul comme pivot, on applique la même méthode que celle de l'étape d'échelonnement, en allant du bas à droite vers le haut à gauche.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple

Continuons l'exemple précédent avec la matrice échelonnée obtenue.

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1 & 5 & 7 \\ 0 & 0 & 1 & 11/9 \end{array} \right) \xrightarrow[\textcolor{red}{L_2 \leftarrow L_2 - 5L_3}]{\textcolor{red}{L_1 \leftarrow L_1 - \frac{1}{2}L_3}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/2 & \textcolor{red}{0} & \textcolor{red}{-1/9} \\ 0 & 1 & \textcolor{red}{0} & 8/9 \\ 0 & 0 & 1 & 11/9 \end{array} \right)$$

$$\xrightarrow{\textcolor{red}{L_1 \leftarrow L_1 - \frac{1}{2}L_2}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & \textcolor{red}{0} & 0 & -5/9 \\ 0 & 1 & 0 & 8/9 \\ 0 & 0 & 1 & 11/9 \end{array} \right)$$

La matrice est maintenant échelonnée et réduite.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Étape 3 : resolution

Maintenant le système est échelonné et réduit, sa résolution est plus simple.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple

Continuons l'exemple précédent avec la matrice échelonnée réduite obtenue.

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & -5/9 \\ 0 & 1 & 0 & 8/9 \\ 0 & 0 & 1 & 11/9 \end{array} \right)$$

Le système devient

$$\begin{cases} x = -5/9 \\ y = 8/9 \\ z = 11/9 \end{cases}$$

et la solution, dans ce cas, est évidente.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple 2

Considérons le système

$$(S) \quad \begin{cases} -y + 2z + 13t = 5 \\ x - 2y + 3z + 17t = 4 \\ -x + 3y - 3z - 20t = -1 \end{cases}$$

La matrice augmentée du système est

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ -1 & 3 & -3 & -20 & -1 \end{array} \right)$$

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple 2

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ -1 & 3 & -3 & -20 & -1 \end{array} \right) \xrightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ -1 & 3 & -3 & -20 & -1 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ -1 & 3 & -3 & -20 & -1 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 + L_1} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & -1 & 2 & 13 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{L_2 \leftarrow -L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \end{array} \right)$$

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple 2

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 - L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 0 & 2 & 10 & 8 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 0 & 2 & 10 & 8 \end{array} \right) \xrightarrow{L_3 \leftarrow \frac{1}{2}L_3} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 4 \end{array} \right)$$

La matrice est maintenant échelonnée.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple 2

Pour réaliser la réduction, on remonte à partir de la dernière ligne en utilisant le premier coefficient non nul comme pivot.

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 3 & 17 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & -13 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 4 \end{array} \right) \xrightarrow[L_2 \leftarrow L_2 + 2L_3]{L_1 \leftarrow L_1 - 3L_3} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 0 & 2 & -8 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 4 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -2 & 0 & 2 & -8 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 4 \end{array} \right) \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_1 + 2L_2} \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 4 \end{array} \right)$$

La matrice est maintenant échelonnée et réduite.

Systèmes d'équations linéaires : Méthode du pivot de Gauss

Exemple 2

Le système (S) est maintenant équivalent à

$$\begin{cases} x - 4t = -2 \\ y - 3t = 3 \\ z + 5t = 4 \end{cases}$$

où x, y, z sont les variables **principales** et t est la variable **secondaire** (ou paramètre). L'ensemble des solutions est

$$\begin{aligned} & \left\{ (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x = -2 + 4\lambda, y = 3 + 3\lambda, z = 4 - 5\lambda, t = \lambda; \lambda \in \mathbb{R} \right\} \\ &= (-2, 3, 4, 0) + \text{Vect}\left((4, 3, -5, 1)\right). \end{aligned}$$

Application de la méthode de Gauss à l'inversion des matrices

Si A est une matrice carrée inversible de type (n, n) et B est l'inverse de A , alors

$$AB = I_n$$

Si B_1, \dots, B_n sont les colonnes de B , l'équation matricielle précédente est équivalente aux n équations

$$AB_i = \vec{e}_i, i = 1, \dots, n.$$

Donc calculer B revient à résoudre n systèmes d'équations linéaires ayant la même matrice A .

Pour calculer la matrice inverse, on applique la méthode de Gauss pour résoudre les systèmes précédents parallèlement.

Application de la méthode de Gauss à l'inversion des matrices

Exemple

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

On écrit alors le tableau

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

et on applique la méthode de Gauss.

Application de la méthode de Gauss à l'inversion des matrices

Exemple

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 5/3 & -1 & 1/3 & 1 \end{array} \right)$$

Application de la méthode de Gauss à l'inversion des matrices

Exemple

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 5/3 & -1 & 1/3 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2/3 & 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2/5 & 1/5 & -2/5 \\ 0 & 0 & 1 & -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2/5 & 1/5 & -2/5 \\ 0 & 0 & 1 & -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/5 & -2/5 & 4/5 \\ 0 & 1 & 0 & 2/5 & 1/5 & -2/5 \\ 0 & 0 & 1 & -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{array} \right)$$

Application de la méthode de Gauss à l'inversion des matrices

Exemple

Donc la matrice inverse est

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1/5 & -2/5 & 4/5 \\ 2/5 & 1/5 & -2/5 \\ -3/5 & 1/5 & 3/5 \end{pmatrix}$$

Systèmes de Cramer

Définition

On dit qu'un système de n équations linéaires à n inconnues est un **système de Cramer** si la matrice A de ce système est inversible.

Proposition

Soit (S) un système de n équations linéaires à n inconnues écrit sous forme matricielle $AX = B$. Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- Quel que soit B , le système (S) admet une solution et une seule.
- Quel que soit B , le système (S) admet au moins une solution.
- Quel que soit B , le système (S) admet au plus une solution.
- Le système homogène associé au système (S) n'admet que la solution triviale.
- La matrice A du système (S) est inversible.
- $\det(A) \neq 0$.

La solution unique du système (S) est alors $X = A^{-1}B$.

Proposition (Règle de Cramer)

Soit (S) un système de n équations linéaires à n inconnues écrit sous forme matricielle $AX = B$.

Pour chaque $1 \leq i \leq n$, soit A_i la matrice obtenue en remplaçant la $i^{\text{ème}}$ colonne de A par le second membre B .

Supposons que (S) est de Cramer (donc $\det(A) \neq 0$). Alors l'unique solution (x_1, \dots, x_n) de (S) est donnée par

$$x_i = \frac{\det(A_i)}{\det(A)}, \quad 1 \leq i \leq n.$$

Exemple

Soit (S) $\begin{cases} x + y = 5 \\ 2x + 3y = 6 \end{cases}$ écrit sous forme matricielle

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

On a $\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$.

Donc (S) est un système de Cramer et l'unique solution est

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 5 & 1 \\ 6 & 3 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix}} = \frac{9}{1} = 9, \quad y = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 5 \\ 2 & 6 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix}} = \frac{-4}{1} = -4.$$

Réduction des endomorphismes

Rappel

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel.

- Une application linéaire de E dans E est appelée un **endomorphisme**.
- L'espace vectoriel des endomorphismes est noté **$End(E)$** .

Réduction des endomorphismes

Soient E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie et $f \in \text{End}(E)$. On se fixe une base \mathcal{B} de E .

On considère la matrice $M_{\mathcal{B}}(f)$ de f par rapport à la base \mathcal{B} : *on prend la même base pour E comme ensemble de départ que pour E comme ensemble d'arrivée.*

Si $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ et les composantes de chaque $f(\vec{e}_j)$ dans la base \mathcal{B} sont

$$f(\vec{e}_j) = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{nj} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

alors

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}.$$

Exemple

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^2 définie par

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad f(x, y) = (x + 2y, -x + 4y).$$

Considérons \mathbb{R}^2 muni de la base canonique $Can = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$. Alors

$$f(\vec{e}_1) = f(1, 0) = (1, -1) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}_{Can},$$

$$f(\vec{e}_2) = f(0, 1) = (2, 4) = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}_{Can}.$$

Donc

$$M_{Can}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}.$$

Réduction des endomorphismes

Si on considère maintenant \mathbb{R}^2 muni de la base $\mathcal{B} = (\vec{u}, \vec{v})$ où

$$\vec{u} = (2, 1), \quad \vec{v} = (1, 1)$$

alors

$$f(\vec{u}) = f(2, 1) = (4, 2) = 2\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

$$f(\vec{v}) = f(1, 1) = (3, 3) = 3\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

et donc

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

On voit que les deux matrices de f , par rapport aux différentes bases Can et \mathcal{B}

$$M_{Can}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}, \quad M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

sont très différentes.

La dernière matrice est plus **simple**.

Réduction des endomorphismes

La matrice associée à un endomorphisme f dépend de la base choisie : pour deux bases $\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2$, les matrices $M_{\mathcal{B}_1}(f)$, $M_{\mathcal{B}_2}(f)$ ne sont pas forcément identiques.

L'objectif de la **réduction d'un endomorphisme**, c'est de trouver une base \mathcal{B} dans laquelle $M_{\mathcal{B}}(f)$ soit **la plus simple possible**.

Les matrices les plus simples sont les matrices diagonales :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{pmatrix}.$$

Elles sont simples : la somme, la multiplication, la puissance n -ème, ... etc, se ramène à des opérations simples.

Exemple

Si

$$A = \begin{pmatrix} \alpha_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \alpha_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \alpha_p \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} \beta_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \beta_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \beta_p \end{pmatrix}$$

alors

$$AB = \begin{pmatrix} \alpha_1\beta_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \alpha_2\beta_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \alpha_p\beta_p \end{pmatrix}$$

Si

$$A = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_p \end{pmatrix}$$

alors, pour tout $n \in \mathbb{N}$

$$A^n = \begin{pmatrix} \lambda_1^n & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2^n & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_p^n \end{pmatrix}.$$

Définition

On dit d'un endomorphisme f qu'il est **diagonalisable**, s'il existe une base \mathcal{B} de E telle que $M_{\mathcal{B}}(f)$ est **diagonale** :

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{pmatrix}.$$

Exemple

Reprenons l'exemple précédent

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad f(x, y) = (x + 2y, -x + 4y).$$

Alors, dans la base $\mathcal{B} = (\vec{u}, \vec{v})$ où

$$\vec{u} = (2, 1), \quad \vec{v} = (1, 1)$$

la matrice de f est

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

et donc f est diagonalisable.

Comment peut-on définir la diagonalisation d'une matrice ?

Rappel

Si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, alors l'application linéaire associée à A est définie par

$$f_A : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n, \quad f_A(x_1, \dots, x_n) = A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}.$$

Remarquons que A est la matrice de f_A par rapport à la base canonique : $M_{Can}(f_A) = A$.

On définit maintenant la diagonalisation d'une matrice en utilisant son application linéaire associée ...

Définition

On dit d'une matrice carrée $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ qu'elle est **diagonalisable**, si l'application linéaire qui lui est associée est diagonalisable.

Rappelons que si \mathcal{B} est une base de \mathbb{K}^n et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ alors

$$A = M_{Can}(f) = P_{Can, \mathcal{B}} \cdot M_{\mathcal{B}}(f) \cdot P_{\mathcal{B}, Can}$$

et $P_{\mathcal{B}, Can} = P_{Can, \mathcal{B}}^{-1}$.

Donc en particulier, si A est diagonalisable, alors il existe une matrice diagonale D et une matrice inversible P telles que $A = PDP^{-1}$.

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation

Inversement, supposons que $A = PDP^{-1}$ où D est diagonale et P est inversible.

Si on prend pour \mathcal{B} la famille $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ où \vec{u}_i est le i -ième vecteur colonne de la matrice P ; comme P est inversible, $\det(P) \neq 0$, \mathcal{B} est une famille libre et est donc une base de \mathbb{K}^n .

Donc en particulier, P est la matrice de passage de Can à \mathcal{B} et D est la matrice de f_A dans la base \mathcal{B} .

Donc A est diagonalisable.

Définition

On dit que la matrice A est **semblable** à B s'il existe une matrice inversible P telle que $A = PBP^{-1}$.

Donc on avait montré la proposition importante suivante :

Proposition

Une matrice A est diagonalisable si et seulement si elle est semblable à une matrice diagonale.

Remarques (en pratique)

- Si A est diagonalisable et si \mathcal{B} est la base dans laquelle A (ou l'application linéaire qui lui est associée) est représentée par une matrice diagonale D alors

$$A = PDP^{-1}$$

où $P = P_{Can, \mathcal{B}}$ est la matrice de passage de la base canonique Can à \mathcal{B} .

- Diagonaliser une matrice **carrée** A revient à trouver une matrice diagonale D et une matrice inversible P telles que $A = PDP^{-1}$. On cherche une base \mathcal{B} , dans laquelle A est représentée par une matrice diagonale D et on prend P la matrice de passage de la base canonique à \mathcal{B} .

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation

Comment peut-on, en pratique, trouver une telle matrice diagonale D ?

Pour cela, quelques notions sont nécessaires ...

Vecteurs propres, valeurs propres

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

Définition (Vecteurs propres, valeurs propres)

Soit $f \in \text{End}(E)$.

- Un **vecteur** $\vec{u} \in E$ est un **vecteur propre** de f si :
 - $\vec{u} \neq \vec{0}$,
 - il existe un scalaire $\lambda \in \mathbb{K}$ tel que $f(\vec{u}) = \lambda \vec{u}$.
- Un **scalaire** $\lambda \in \mathbb{K}$ est une **valeur propre** de f s'il existe $\vec{u} \in E$ tels que $\vec{u} \neq \vec{0}$ et $f(\vec{u}) = \lambda \vec{u}$.
- Si \vec{u} est un vecteur propre de f , l'unique scalaire λ vérifiant $f(\vec{u}) = \lambda \vec{u}$ est appelé la **valeur propre associée à \vec{u}** .

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

Remarque

Si \vec{u} est un vecteur propre de f , alors pour tout scalaire α non nul, $\alpha\vec{u}$ est un vecteur propre de f .

En effet,

$$f(\alpha\vec{u}) = \alpha f(\vec{u}) = \alpha\lambda\vec{u} = \lambda(\alpha\vec{u}).$$

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

On définit les valeurs propres et les vecteurs propres des matrices, en utilisant les applications linéaires associées.

- Un vecteur $\vec{u} \in E$ est un **vecteur propre** de A s'il est pour l'application linéaire associée.
- De même, un scalaire $\lambda \in \mathbb{K}$ est une **valeur propre** de A si elle l'est pour l'application linéaire associée.

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

Cela revient à dire :

- Un vecteur $\vec{u} = (x_1, \dots, x_n) \in E$ est un **vecteur propre** de A si $\vec{u} \neq 0$ et s'il existe un scalaire $\lambda \in \mathbb{K}$ tel que :

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- De même, un scalaire $\lambda \in \mathbb{K}$ est une **valeur propre** de A s'il existe $\vec{u} = (x_1, \dots, x_n) \in E$ tels que $\vec{u} \neq \vec{0}$ et

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

Proposition

L'endomorphisme f est diagonalisable, si et seulement si, il existe une base de E formée de vecteurs propres de f .

Preuve

Si f est diagonalisable, alors il existe une base $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ de E telle que

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

Donc pour tout $1 \leq i \leq n$, $f(\vec{u}_i) = \lambda_i \vec{u}_i$. D'où \vec{u}_i est un vecteur propre.

Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

Réciproquement, si E admet une base $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ formée de vecteurs propres de f , alors pour tout $1 \leq i \leq n$, il existe λ_i tel que $f(\vec{u}_i) = \lambda_i \vec{u}_i$.

Donc

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$$

et f est diagonalisable.



Réduction des endomorphismes : Vecteurs propres, valeurs propres

La traduction de la proposition 1 pour les matrices :

Proposition

Une matrice carrée $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est diagonalisable ssi elle possède n vecteurs propres formant une base de \mathbb{K}^n .

Sous-espaces propres

Rappel

Soient U et V deux s.e.v du \mathbb{K} -e.v E .

- On appelle **somme** de U et V l'ensemble défini par

$$U + V = \{\vec{u} + \vec{v} \mid \vec{u} \in U, \vec{v} \in V\}.$$

- On dit que la somme $U + V$ est **directe** si $U \cap V = \{\vec{0}\}$.
- On dit du s.e.v F qu'il est la **somme directe** de U et V si
 - $F = U + V$;
 - $U \cap V = \{\vec{0}\}$.

On écrit $F = U \oplus V$.

Réduction des endomorphismes : Sous-espaces propres

Plus généralement, soient U_1, \dots, U_m , des s.e.v de E . On dit que E est la **somme directe** de U_1, \dots, U_m et on écrit $E = U_1 \oplus U_2 \oplus \dots \oplus U_m$ si :

- $E = U_1 + U_2 + \dots + U_m = \{ \vec{u}_1 + \dots + \vec{u}_m \mid \vec{u}_i \in U_i \},$
- pour tout $\vec{u}_1 \in U_1, \vec{u}_2 \in U_2, \dots, \vec{u}_m \in U_m$:
si $\vec{u}_1 + \dots + \vec{u}_m = \vec{0}$ alors $\vec{u}_i = \vec{0}$ pour tout $1 \leq i \leq m$.

Propriété

Soient U_1, \dots, U_m , des s.e.v de E . Pour chaque $1 \leq i \leq m$, soit \mathcal{B}_i une base de U_i . Alors E est la somme directe de U_1, \dots, U_m , si et seulement si, $\mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2 \cup \dots \cup \mathcal{B}_m$ est une base de E .

Définition

Soit f un endomorphisme de E et soit λ une valeur propre de f . On appelle **sous-espace propre** associé à la valeur propre λ de f , le sous-espace vectoriel

$$E_\lambda(f) = \text{Ker}(f - \lambda \text{Id}_E) = \{\vec{u} \in E \mid f(\vec{u}) = \lambda \vec{u}\}.$$

Si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et λ une valeur propre de A , on définit d'une façon similaire le **sous-espace propre** associé à la valeur propre λ de A

$$E_\lambda(A) = \{\vec{u} \in E \mid A\vec{u} = \lambda\vec{u}\}.$$

Proposition

L'endomorphisme f est diagonalisable, si et seulement si, E est somme directe de ses sous-espaces propres.

Autrement dit, si $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ sont les valeurs propres de f , deux à deux distinctes, f est diagonalisable si et seulement si

$$E = E_{\lambda_1}(f) \oplus \dots \oplus E_{\lambda_m}(f).$$

Corollaire

Si $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ sont les valeurs propres de f , deux à deux distinctes, f est diagonalisable si et seulement si

$$\dim(E) = \dim(E_{\lambda_1}(f)) + \dots + \dim(E_{\lambda_m}(f)).$$

Corollaire

Si $\dim(E) = n$ et f admet n valeurs propres distinctes, alors f est diagonalisable.

Polynôme caractéristique

Définition

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Soit

$$P_A(X) = \det(A - XI_n).$$

Alors $P_A(X)$ est un polynôme de degré n , appelé le **polynôme caractéristique de A** .

Exemple

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 2 \end{pmatrix}.$$

Alors

$$\begin{aligned} A - XI_2 &= \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 2 \end{pmatrix} - X \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X & 0 \\ 0 & X \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1-X & 3 \\ 4 & 2-X \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

On a

$$P_A(X) = \begin{vmatrix} 1-X & 3 \\ 4 & 2-X \end{vmatrix} = (1-X)(2-X) - 12 = X^2 - 3X - 10.$$

Réduction des endomorphismes : Polynôme caractéristique

Soit $f \in \text{End}(E)$. Soient $\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2$ deux bases de E . Alors

$$M_{\mathcal{B}_1}(f) = P^{-1}M_{\mathcal{B}_2}(f)P$$

où P est la matrice de passage de \mathcal{B}_2 à \mathcal{B}_1 . On a

$$\begin{aligned}\det(M_{\mathcal{B}_1}(f) - XI_n) &= \det(P^{-1}M_{\mathcal{B}_2}(f)P - XI_n) \\ &= \det(P^{-1}(M_{\mathcal{B}_2}(f) - XI_n)P) = \det(M_{\mathcal{B}_2}(f) - XI_n).\end{aligned}$$

Cela permet de définir :

Définition

Soit $f \in \text{End}(E)$. Soit \mathcal{B} une base de E . On définit le **polynôme caractéristique** de f par :

$$P_f(X) = \det(M_{\mathcal{B}}(f) - XI_n).$$

(Donc il ne dépend pas de la base \mathcal{B}).

Proposition 5

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors λ est une valeur propre de A , si et seulement si, λ est racine du polynôme caractéristique de A .

Preuve

- Si λ est une valeur propre de A , alors il existe \vec{u} avec $\vec{u} \neq 0$ tel que $A\vec{u} = \lambda\vec{u}$. Donc $(A - \lambda I_n)\vec{u} = \vec{0}$. Donc $A - \lambda I_n$ n'est pas inversible et donc $\det(A - \lambda I_n) = 0$.
- Si $\det(A - \lambda I_n) = 0$, alors $A - \lambda I_n$ n'est pas inversible et donc il existe \vec{u} avec $\vec{u} \neq 0$ tel que $(A - \lambda I_n)\vec{u} = \vec{0}$ et donc $\vec{u} \neq 0$ tel que $A\vec{u} = \lambda\vec{u}$. Donc λ est une valeur propre.



Exemple

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 5 & 2 \end{pmatrix}.$$

On a

$$P_A(X) = \begin{vmatrix} 1-X & 0 \\ 5 & 2-X \end{vmatrix} = (1-X)(2-X).$$

Donc les valeurs propres de A sont 1 et 2.

Rappel sur les polynômes

- Une racine λ d'un polynôme $P(X) \in \mathbb{K}[X]$, est une **racine de multiplicité m** si $(X - \lambda)^m$ divise $P(X)$ mais $(X - \lambda)^{m+1}$ ne divise pas $P(X)$.
- Un polynôme $P(X) \in \mathbb{K}[X]$, de degré n , est dit **scindé dans $\mathbb{K}[X]$** , s'il peut s'écrire sous la forme

$$P(X) = a(X - \lambda_1)^{m_1} \cdots (X - \lambda_p)^{m_p}$$

où $m_i \in \mathbb{N}^*$, $a \in \mathbb{K}^*$, $\lambda_i \in \mathbb{K}$ (et $m_1 + \cdots + m_p = n$).

Exemple

(1) Soit

$$P(X) = X^3 - 5X^2 + 7X - 3.$$

Alors

$$P(X) = (X - 1)^2(X - 3).$$

La multiplicité de la racine $\lambda_1 = 1$ est 2 et la multiplicité de la racine $\lambda_2 = 3$ est 1. On voit aussi que P est scindé dans $\mathbb{R}[X]$ mais aussi dans $\mathbb{C}[X]$.

(2) Le polynôme $P(X) = X^2 + X + 1$ n'est pas scindé dans $\mathbb{R}[X]$ car il n'admet pas de racine réelle. Par contre il est scindé dans $\mathbb{C}[X]$:

$$P(X) = (X - j)(X - \bar{j}) \text{ où } j = e^{i\pi/3}.$$

Définition

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$ une valeur propre de A .

- La **multiplicité algébrique** de λ est la multiplicité de λ comme racine de $P_A(X)$.
- La **multiplicité géométrique** de λ est la dimension du sous-espace propre $E_\lambda(A)$.

Diagonalisation

Théorème (CNS pour la diagonalisation)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Alors A est diagonalisable si et seulement si les propriétés suivantes sont satisfaites :

- Le polynôme caractéristique $P_A(X)$ est scindé dans $\mathbb{K}[X]$: dans ce cas

$$P_A(X) = (-1)^n (X - \lambda_1)^{m_1} \cdots (X - \lambda_p)^{m_p}$$

où $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ sont les valeurs propres ; m_i est la multiplicité algébrique de λ_i .

- Pour chaque valeur propre λ_i , sa multiplicité algébrique coïncide avec sa multiplicité géométrique : $\dim(E_{\lambda_i}(A)) = m_i$.

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation–mise en pratique

- On calcule le polynôme caractéristique $P_A(X)$.
- On cherche les racines de $P_A(X)$, $\lambda_1, \dots, \lambda_p$, et les multiplicités algébriques m_1, \dots, m_p .
 - Si $P_A(X)$ n'est pas scindé, alors A n'est pas diagonalisable.
 - Si $P_A(X)$ est scindé, on cherche les bases des sous-espaces propres $E_{\lambda_i}(A)$. Si pour chaque i , $\dim(E_{\lambda_i}(A)) = m_i$, alors A est diagonalisable :

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & \lambda_1 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \ddots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & \lambda_p & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \lambda_p \end{pmatrix}.$$

où chaque λ_i est répété m_i -fois.

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation–mise en pratique

Dans ce cas, si \mathcal{B}_i est une base de $E_{\lambda_i}(A)$, alors $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \dots \cup \mathcal{B}_p$ est une base de \mathbb{K}^n formée de vecteurs propres de A . On a alors $A = PDP^{-1}$ où P est la matrice de passage de la base canonique à \mathcal{B} .

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation–Exemples

(1) Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}.$$

On a

$$P_A(X) = \begin{vmatrix} 1-X & -3 \\ 3 & 4-X \end{vmatrix} = X^2 - 5X + 13.$$

Le discriminant est strictement négatif et donc $P_A(X)$ n'admet pas de racines dans \mathbb{R} . Donc A n'est pas diagonalisable dans \mathbb{R} .

(2) Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}.$$

On a

$$P_A(X) = \begin{vmatrix} 1-X & 2 \\ -1 & 4-X \end{vmatrix} = X^2 - 5X + 6 = (X-2)(X-3)$$

et donc les valeurs propres sont $\lambda_1 = 2$ et $\lambda_2 = 3$.

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation–Exemples

Comme $A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ et $P_A(X)$ admet **deux** racines distinctes, A est diagonalisable (on applique ici le corollaire 2). La matrice diagonale est

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}. \text{ On a}$$

$$E_{\lambda_1}(A) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\} = \text{Vect}((2, 1))$$

$$E_{\lambda_2}(A) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 3 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\} = \text{Vect}((1, 1)).$$

En posant $\vec{u} = (2, 1)$, $\vec{v} = (1, 1)$, $\mathcal{B} = (\vec{u}, \vec{v})$ est une base de \mathbb{R}^2 formée de vecteurs propres de A . La matrice de passage de la base canonique à \mathcal{B} est

$$P = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

On a

$$A = P \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} P^{-1}.$$

(3) Soit

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 2 & 4 & 2 \\ -1 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

1. Polynôme caractéristique : on a

$$\begin{aligned} P_A(X) &= \begin{vmatrix} 3-X & 0 & -1 \\ 2 & 4-X & 2 \\ -1 & 0 & 3-X \end{vmatrix} = (4-X) \begin{vmatrix} 3-X & -1 \\ -1 & 3-X \end{vmatrix} \\ &= (2-X)(4-X)^2. \end{aligned}$$

Donc A possède deux valeurs propres : 2 de multiplicité algébrique 1 (on dit qu'elle est simple) et 4 de multiplicité algébrique 2 (on dit qu'elle est double). En plus P_A est scindé.

2. Sous-espaces propres : on a

$$E_2(A) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}\}.$$

$$E_4(A) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 4 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}\}.$$

Réduction des endomorphismes : Diagonalisation–Exemples

En résolvant le système homogène $A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, par la méthode

de Gauss par exemple, on obtient $E_2(A) = \text{Vect}(\vec{u})$, où $\vec{u} = (1, -2, 1)$.

De même

$E_4(A) = \text{Vect}(\vec{v}, \vec{w})$, où $\vec{v} = (0, 1, 0)$, $\vec{w} = (1, 0, -1)$.

Donc la multiplicité géométrique de la valeur propre 2 est 1 et celle de la valeur propre 4 est 2.

3. Diagonalisabilité : comme P_A est scindé et la multiplicité algébrique de chaque valeur propre coïncide avec sa multiplicité géométrique, A est diagonalisable.

4. Diagonalisation : on a

$$D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}, P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}, A = PDP^{-1}.$$

Théorème de Cayley-Hamilton

Réduction des endomorphismes : Théorème de Cayley-Hamilton

Soit E un \mathbb{K} -e.v et $P \in \mathbb{K}[X]$

$$P(X) = a_n X^n + \cdots + a_1 X + a_0.$$

Si $f \in \text{End}(E)$, on note $P(f)$ l'endomorphisme de E défini par

$$P(f) = a_n f^n + \cdots + a_1 f + a_0 \text{Id}_E,$$

où $f^k = \underbrace{f \circ f \circ \cdots \circ f}_{k\text{-fois}}$.

De même si $A \in \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$, alors $P(A)$ est définie par

$$P(A) = a_n A^n + \cdots + a_1 A + a_0 I_m.$$

Réduction des endomorphismes : Théorème de Cayley-Hamilton

Théorème (Théorème de Cayley-Hamilton)

Soit $f \in \text{End}(E)$ (resp. $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$) et $P_f(X)$ son polynôme caractéristique (resp. $P_A(X)$). Alors $P_f(f) = 0$ (resp. $P_A(A) = 0$).

Réduction des endomorphismes : Théorème de Cayley-Hamilton

Exemple

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 1 \end{pmatrix}.$$

Son polynôme caractéristique est

$$P_A(X) = \begin{vmatrix} 1-X & 3 \\ 4 & 1-X \end{vmatrix} = (1-X)^2 - 8 = X^2 - 2X - 7.$$

D'après le théorème, on a $A^2 - 2A - 7I_2 =$ la matrice nulle .

Cela permet par exemple de calculer A^2 en utilisant A et la matrice identité I_2 .

On a aussi $A \cdot (\frac{1}{7}(A - 2I_2)) = I_2$ et on déduit que $A^{-1} = \frac{1}{7}(A - 2I_2)$.

Espace vectoriel muni d'un produit scalaire, diagonalisation des matrices symétriques et hermitiennes

Espace vectoriel muni d'un produit scalaire, diagonalisation des matrices symétriques et hermitiennes

Nous avons vu que dans un espace vectoriel nous pouvons additionner des vecteurs et les multiplier par des scalaires.

Pouvons-nous aller plus et définir des notions comme les longueurs, les angles et l'orthogonalité ?

Le **produit scalaire** est une nouvelle opération qui s'ajoute aux lois s'appliquants aux vecteurs, à savoir l'addition et la multiplication scalaire, et qui permet donc d'utiliser les notions usuelles de géométrie comme les longueurs, les distances, les angles et l'orthogonalité.

Le produit scalaire permet d'étendre ces notions à des espaces vectoriels réels ou complexes de toute dimension.

Produit scalaire

Rappelons que dans \mathbb{R}^3 le produit scalaire est défini par (en utilisant la notation matricielle)

$$\langle \vec{u} | \vec{v} \rangle = \begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = xx' + yy' + zz'$$

On remarque que ce produit scalaire satisfait les propriétés :

- en fixant \vec{u} , l'application $\vec{x} \mapsto \langle \vec{u} | \vec{x} \rangle$ est linéaire ; de même l'application $\vec{u} \mapsto \langle \vec{x} | \vec{u} \rangle$ est linéaire ; on dit qu'elle est **bilinéaire** ;
- **symétrie** : pour tous \vec{u}, \vec{v} , $\langle \vec{u} | \vec{v} \rangle = \langle \vec{v} | \vec{u} \rangle$
- **positivité** : pour tout \vec{u} , $\langle \vec{u} | \vec{u} \rangle = x^2 + y^2 + z^2 \geq 0$;
- **définie** : pour tout tout \vec{u} , $\langle \vec{u} | \vec{u} \rangle = 0 \Rightarrow \vec{u} = 0$.

Il s'avère que ces trois propriétés sont les plus élémentaires qui permettent de généraliser les “propriétés géométriques” recherchées aux espaces abstraits ...

Nous distinguerons le cas réel et le cas complexe pour définir le produit scalaire.

Définition

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel. Une application $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$ est appelée **forme bilinéaire** si :

- **φ est linéaire à droite** : pour tout $a \in E$ fixé, l'application $\varphi_a : E \rightarrow \mathbb{R}$ définie par $\varphi_a(y) = \varphi(a, y)$ est linéaire.
- **φ est linéaire à gauche** : pour tout $b \in E$ fixé, l'application $\varphi_b : E \rightarrow \mathbb{R}$ définie par $\varphi_b(x) = \varphi(x, b)$ est linéaire.

Exemple

En prenant $E = \mathbb{R}$ l'application

$$\mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \varphi(x, y) = xy$$

est une forme bilinéaire sur E . En effet :

- φ est linéaire à droite : pour tout $a \in \mathbb{R}$ fixé, l'application $\varphi_a : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ définie par $\varphi_a(y) = ay$ est évidemment linéaire.
- φ est linéaire à gauche : pour tout $b \in \mathbb{R}$ fixé, l'application $\varphi_b : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ définie par $\varphi_b(x) = xb$ est évidemment linéaire.

On remarque par contre que φ elle-même n'est pas linéaire (exercice).

Définition

Une forme bilinéaire $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$ est

- **symétrique** si $\varphi(x, y) = \varphi(y, x)$ pour tous $x, y \in E$.
- **positive** si $\varphi(x, x) \geq 0$ pour tout $x \in E$.
- **définie** si pour tout $x \in E$,

$$\varphi(x, x) = 0 \Rightarrow x = 0.$$

Exemple

Dans \mathbb{R}^2 , l'application

$$\varphi : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \varphi((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1 y_1 + x_2 y_2$$

est une forme bilinéaire (exercice) symétrique et définie positive. En effet :

- φ est symétrique : on a

$$\varphi((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1 y_1 + x_2 y_2 = y_1 x_1 + y_2 x_2 = \varphi((y_1, y_2), (x_1, x_2))$$

et donc φ est symétrique.

- φ est définie positive : on a

$$\varphi((x_1, x_2), (x_1, x_2)) = x_1^2 + x_2^2 \geq 0$$

et $\varphi((x_1, x_2), (x_1, x_2)) = 0$ si et seulement si $(x_1, x_2) = (0, 0)$.

Définition

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel. On appelle **produit scalaire** sur E toute forme bilinéaire sur E qui est symétrique et définie positive.

Un \mathbb{R} -espace vectoriel muni d'un produit scalaire est appelé un espace **préhilbertien**. S'il est de **dimension finie** alors est appelé un espace **euclidien**.

Notation

Si $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$ est un produit scalaire, alors $\varphi(x, y)$ est noté $\langle x|y \rangle$.

Exemple : Produit scalaire canonique de \mathbb{R}^n

Dans \mathbb{R}^n , le produit scalaire **canonique**, est défini par

$$\langle (x_1, \dots, x_n) | (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \dots + x_n y_n.$$

Exemple

Soit $E = C([a, b])$ le \mathbb{R} -e.v des applications continues de l'intervalle $[a, b]$ dans \mathbb{R} . Alors l'application

$$E \times E \rightarrow \mathbb{R}, (f, g) \rightarrow \langle f|g \rangle = \int_a^b f(x)g(x) dx$$

est un produit scalaire. En effet

- bilinéarité : conséquence de la linéarité de l'intégrale ;
- symétrie : $\langle f|g \rangle = \langle g|f \rangle$ est évidente ;
- positivité : $\langle f|f \rangle = \int_a^b f(x)^2 dx \geq 0$ car l'intégrale d'une fonction positive est positive ;
- définie : $\langle f|f \rangle = 0 \Rightarrow f = 0$; propriété de l'intégrale de Riemann.

Exemple

Soit $E = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ le \mathbb{R} -e.v des matrices carrées $n \times n$. Alors l'application

$$E \times E \rightarrow \mathbb{R}, (A, B) \rightarrow \langle A|B \rangle = \text{Tr}(A^t \cdot B)$$

est un produit scalaire (où pour une matrice M , $\text{Tr}(M)$ désigne la trace de M et M^t désigne la transposée de M).

Exercice

Soit $E = \mathbb{R}^2$. Pour $(x, y), (x', y') \in E$, on pose

$$\varphi((x, y), (x', y')) = xx' + 12(xy' + yx') + yy'.$$

Montrer que φ est un produit scalaire sur E .

Définition

Soit E un \mathbb{C} -espace vectoriel. Une application $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{C}$ est appelée **forme sesquilinéaire** sur E si :

- pour tout $b \in E$ fixé, l'application $\varphi_b : E \rightarrow \mathbb{C}$ définie par $\varphi_b(x) = \varphi(x, b)$ est linéaire.
- pour tout $a \in E$ fixé, l'application $\varphi_a : E \rightarrow \mathbb{C}$ définie par $\varphi_a(y) = \varphi(a, y)$ est **semi-linéaire** :

$$\varphi(a, y_1 + y_2) = \varphi(a, y_1) + \varphi(a, y_2), \text{ pour tout } y_1, y_2 \in E$$

$$\varphi(a, \lambda y) = \bar{\lambda} \varphi(a, y), \text{ pour tout } y \in E \text{ et } \lambda \in \mathbb{C}.$$

Exemple

En prenant $E = \mathbb{C}$ l'application

$$\mathbb{C} \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}, \varphi(x, y) = x\bar{y}$$

est une forme sesquilinéaire sur E . En effet :

- pour tout $b \in \mathbb{C}$ fixé, l'application $\varphi_b : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ définie par $\varphi_b(x) = xb$ est linéaire.
- pour tout $a \in \mathbb{C}$ fixé, l'application $\varphi_a : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ définie par $\varphi_a(y) = a\bar{y}$ est semi-linéaire :

$$\varphi_a(y_1 + y_2) = a(\overline{y_1 + y_2}) = a\bar{y}_1 + a\bar{y}_2 = \varphi_a(y_1) + \varphi_a(y_2)$$

$$\varphi_a(\lambda y) = a\overline{\lambda y} = a\bar{\lambda}\bar{y} = \bar{\lambda}\varphi_a(y).$$

Définition

Une forme sesquilinéaire $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{C}$ est

- **hermitienne** si $\varphi(x, y) = \overline{\varphi(y, x)}$, pour tout $x, y \in E$.
- **positive** si $\varphi(x, x) \geq 0$ pour tout $x \in E$.
- **définie** si pour tout $x \in E$,

$$\varphi(x, x) = 0 \Rightarrow x = 0.$$

Exemple

Dans \mathbb{C}^2 , l'application

$$\varphi : \mathbb{C}^2 \times \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}, \varphi((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1 \overline{y_1} + x_2 \overline{y_2}$$

est une forme sesquilinéaire (exercice) hermitienne et définie positive. En effet :

- φ est hermitienne : on a

$$\varphi((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1 \overline{y_1} + x_2 \overline{y_2} = \overline{y_1 \overline{x_1} + y_2 \overline{x_2}} = \overline{\varphi((y_1, y_2), (x_1, x_2))}$$

et donc φ est hermitienne.

- φ est définie positive : on a

$$\varphi((x_1, x_2), (x_1, x_2)) = x_1 \overline{x_1} + x_2 \overline{x_2} = |x_1|^2 + |x_2|^2 \geq 0 \text{ et}$$

$$\varphi((x_1, x_2), (x_1, x_2)) = 0 \Rightarrow (x_1, x_2) = (0, 0).$$

Produit scalaire complexe

Définition

Soit E un \mathbb{C} -espace vectoriel. On appelle **produit scalaire** sur E toute forme sesquilinéaire sur E qui est hermitienne et définie positive.

Un \mathbb{C} -espace vectoriel muni d'un produit scalaire est appelé un espace **préhilbertien**. S'il est de **dimension finie** alors il est appelé **hermitien**.

Notation

Si $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{C}$ est un produit scalaire, alors $\varphi(x, y)$ est noté $\langle x|y \rangle$.

Exemple : Produit scalaire canonique de \mathbb{C}^n

Dans \mathbb{C}^n , le produit scalaire **canonique**, est défini par

$$\langle (x_1, \dots, x_n) | (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 \overline{y_1} + \dots + x_n \overline{y_n}.$$

Récapitulatif pour les \mathbb{R} -espaces vectoriels

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel.

- On appelle **produit scalaire** sur E toute forme bilinéaire sur E qui est **symétrique** et **définie positive**.
- Un \mathbb{R} -espace vectoriel muni d'un produit scalaire est appelé un espace **préhilbertien**.
- Un \mathbb{R} -espace vectoriel de **dimension finie** muni d'un produit scalaire est appelé un espace **euclidien**.
- Produit scalaire canonique de \mathbb{R}^n : le produit scalaire **canonique** de \mathbb{R}^n , est défini par

$$\langle (x_1, \dots, x_n) | (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \dots + x_n y_n.$$

Récapitulatif pour les \mathbb{C} -espaces vectoriels

Soit E un \mathbb{C} -espace vectoriel.

- On appelle **produit scalaire** sur E toute forme **sesquilinéaire** sur E qui est **hermitienne** et **définie positive**.
- Un \mathbb{C} -espace vectoriel muni d'un produit scalaire est appelé un espace **préhilbertien**.
- Un \mathbb{C} -espace vectoriel de **dimension finie** muni d'un produit scalaire est appelé un espace **hermitien**.
- Produit scalaire canonique de \mathbb{C}^n : le produit scalaire **canonique** de \mathbb{C}^n , est défini par

$$\langle (x_1, \dots, x_n) | (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 \overline{y_1} + \dots + x_n \overline{y_n}.$$