

Résumé de Cours 8

Pivot de Gauss Soit \mathbb{K} un corps commutatif, par exemple, $\mathbb{K} = \mathbb{C}, \mathbb{R}, \mathbb{Q}$ etc..

Soit $m, n \in \mathbb{N}^*$ et soit $A = (a_{i,j}) \in M_{m,n}(\mathbb{K})$. Pour

1. résoudre un système d'équations linéaires $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ où

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ avec } x_1, \dots, x_n \text{ inconnus et } \mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \text{ avec les scalaires } b_1, \dots, b_m \in \mathbb{K}, \text{ ou}$$

2. $m = n$ et calculer l'inverse de la matrice A ,

on applique 3 type d'opérations sur lignes aux matrices

$$\begin{pmatrix} a_{1,1} & \cdots & a_{1,n} & b_1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m,1} & \cdots & a_{m,n} & b_m \end{pmatrix} \in M_{m,n+1}(\mathbb{K}) \text{ pour 1.} \quad \text{et} \quad (A \quad I_m) \in M_{m,2m}(\mathbb{K}) \text{ pour 2.,}$$

définies suivantes :

(L1) permute la i -ème ligne et la j -ème ligne ($1 \leq i \neq j \leq m$),

(L2) multiplier par une constante non nulle $s \in \mathbb{K}^*$ sur la i -ème ligne ($1 \leq i \leq m$),

(L3) ajouter $t \times$ (la j -ème ligne) avec $t \in \mathbb{K}$ sur la i -ème ligne ($1 \leq i \neq j \leq m$).

Cette méthode s'appelle le **pivot de Gauss** sur lignes.

Interprétation matricielle

Définissons les matrices carrées $P_{i,j}^{(m)}$ ($1 \leq i < j \leq m$), $D_i(t)$ ($1 \leq i \leq m$) et $E_{i,j}(t)$ ($1 \leq i \neq j \leq m$) de taille m par

$$\begin{aligned} P_{i,j}^{(m)} &= I_m - (E_{i,i} + E_{j,j}) + E_{i,j} + E_{j,i}, \\ D_i^{(m)}(s) &= (I_m - E_{i,i}) + sE_{i,i}, \\ E_{i,j}^{(m)}(t) &= I_m + tE_{i,j}, \end{aligned}$$

où $E_{k,l} \in M_m(\mathbb{K})$ est la matrice dont la p -ème ligne et la q -ème colonne est $\delta_{k,p}\delta_{l,q}$. On peut vérifier les formules suivantes :

$$(P_{i,j}^{(m)})^2 = I_m, \quad D_i^{(m)}(s_1)D_i^{(m)}(s_2) = D_i^{(m)}(s_1s_2), \quad E_{i,j}^{(m)}(t_1)E_{i,j}^{(m)}(t_2) = E_{i,j}^{(m)}(t_1 + t_2).$$

En particulier, on en déduit que les matrices $P_{i,j}^{(m)}, D_i^{(m)}(s)$ ($s \in \mathbb{K}^*$), $E_{i,j}^{(m)}(t)$ ($t \in \mathbb{K}$) sont inversibles.

À l'aide de ces matrices, par calcul direct, on a

1. l'opération (L1) = la multiplication de $P_{i,j}^{(m)}$ à gauche,
2. l'opération (L2) = la multiplication de $D_i^{(m)}(s)$ à gauche,
3. l'opération (L3) = la multiplication de $E_{i,j}^{(m)}(t)$ à gauche.

Ici, une question naturelle se pose :

que se passe-t-il lorsque l'on multiplie ces matrices à droite ?

En effet, sur une matrice de taille (m, n) , par calcul direct, on a

- (C1) la multiplication de $P_{i,j}^{(n)}$ à droite = la permutation de la i -ème colonne avec la j -ème colonne ($1 \leq i < j \leq m$),
- (C2) la multiplication de $D_i^{(n)}(s)$ à droite = la multiplication par la constante s sur la i -ème colonne ($1 \leq i \leq m$),
- (C3) la multiplication de $E_{i,j}^{(n)}(t)$ à droite = l'addition de $t \times$ (la i -ème colonne) sur la j -ème colonne ($1 \leq i \neq j \leq m$).

C'est-à-dire, multiplications de ces matrices à droite nous donne le **pivot de Gauss** sur colonnes.

Notons l'ensemble des matrices carrées inversibles de taille $m \in \mathbb{N}^*$ par $GL_m(\mathbb{K})$.

Le rang d'une matrice

Soit A une matrice de taille (m, n) avec $m, n \in \mathbb{N}^*$. Avec le pivot de Gauss sur lignes ((L1), (L2) et (L3)) et sur colonnes ((C1), (C2) et (C3)), on peut encore transformer la matrice A à la matrice

$$\begin{pmatrix} I_r & 0_{r, n-r} \\ 0_{m-r, r} & 0_{m-r, n-r} \end{pmatrix}.$$

Le nombre r (= la taille de la matrice unité dans les matrices ci-dessus) s'appelle le **rang** de la matrice A et notée par $\text{rang } A$ ou $\text{rg } A$. Cette notion est **bien-définie**, i.e., on a le théorème suivant :

Théorème Soit $m, n \in \mathbb{N}^*$. Soit $A = (a_{i,j}) \in M_{m,n}(\mathbb{K})$ une matrice. Il existe matrices $P \in GL_m(\mathbb{K})$, $Q \in GL_n(\mathbb{K})$ et un unique $r \in \mathbb{N}$ avec $r \leq \min\{m, n\}$ tels que

$$PAQ = \begin{pmatrix} I_r & 0_{r, n-r} \\ 0_{m-r, r} & 0_{m-r, n-r} \end{pmatrix}.$$

Remarque Le rang d'une matrice a une interprétation naturelle en terme d'application linéaire, alors que le théorème ci-dessus devient évident. \square

Bilan pratique

Voici un bilan pour les calculs :

	Matrice à calculer	Type de pivot de Gauss
Résoudre le système $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$	$(A \mathbf{b})$	sur lignes
Calculer A^{-1}	$(A I)$	sur lignes
Calculer $\text{rg } A$	A	sur lignes et colonnes

Attention Pour les deux premiers cas, on pourra aussi utiliser le pivot de Gauss sur colonnes, mais c'est déconseillé pour minimiser les erreurs. \square

Application linéaire

Soit \mathbb{K} un corps commutatif, par exemple, $\mathbb{K} = \mathbb{C}, \mathbb{R}, \mathbb{Q}$ etc..

Soit E, F deux \mathbb{K} -espaces vectoriels. Une application $f : E \rightarrow F$ est dite **linéaire** lorsque elle satisfait

1. $f(x + y) = f(x) + f(y) \quad \forall x, y \in E,$
2. $f(\lambda x) = \lambda f(x) \quad \forall x \in E \text{ et } \forall \lambda \in \mathbb{K}.$

Ces conditions sont équivalentes à

$$1'. f(x + \lambda y) = f(x) + \lambda f(y) \quad \forall x, y \in E \text{ et } \forall \lambda \in \mathbb{K}.$$

Comment décrire une application linéaire ?

Lemme Supposons que $\dim_{\mathbb{K}} E < \infty$. Soit $\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ une base de E et soit $\{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_n\}$ une famille de vecteurs de F . Alors, il existe une unique application linéaire $f : E \rightarrow F$ telle que

$$f(\mathbf{e}_i) = \mathbf{f}_i \quad \text{pour tout } 1 \leq i \leq n.$$

Injectivité et surjectivité

Soit E, F deux \mathbb{K} -espaces vectoriels.

Lemme Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire et soit F' un sous-espace vectoriel de F . Alors, $f^{-1}(F')$ est un sous-espace vectoriel de E . \square

En particulier, $\text{Ker } f := \{x \in E | f(x) = 0\}$ est un sous-espace vectoriel de E , appelé le **noyau** de f . Voici un critère pratique pour l'injectivité d'une application linéaire :

Lemme Une application linéaire $f : E \rightarrow F$ est injective si et seulement si $\text{Ker } f = \{0\}$. \square

Pour la surjectivité, il n'y a rien de nouveau...

Le sous-espace vectoriel $\text{Im } f := \{f(x) | x \in E\}$ de F s'appelle l'**image** de f et la dimension de $\text{Im } f$ s'appelle le **rang** de f et noté par $\text{rang } f$ ou $\text{rg } f$. La formule suivante est importante :

Théorème (La formule du rang) Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire. Supposons que $\dim E < \infty$. Alors, on a

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

Pour la bijectivité, la situation est un peu particulière :

Lemme Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire. Supposons que les dimensions de deux espaces vectoriels E et F soient finies.

1. Si f est bijective, alors $\dim E = \dim F$.

2. Supposons que $\dim E = \dim F$. Alors, f est bijective $\Leftrightarrow f$ est injective $\Leftrightarrow f$ est surjective. \square

Citons un lemme pratique :

Lemme Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire bijective. Alors, sa réciproque f^{-1} est aussi linéaire. \square

Opérations sur applications linéaires (non-traitées en cours)

Notons par $\mathcal{L}(E, F)$ l'ensemble des applications linéaires de E dans F . En particulier, on note $\mathcal{L}(E, E)$ par $\mathcal{L}(E)$. L'ensemble $\mathcal{L}(E, F)$ muni de

1. (**structure interne**) $(f + g)(x) := f(x) + g(x) \quad \forall f, g \in \mathcal{L}(E, F) \text{ et } \forall x \in E,$
2. (**structure externe**) $(\lambda f)(x) := \lambda(f(x)) \quad \forall f \in \mathcal{L}(E, F), \lambda \in \mathbb{K}, \text{ et } x \in E,$

est un \mathbb{K} -espace vectoriel.

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

Lemme Soit $f_1, f_2, f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $g_1, g_2, g \in \mathcal{L}(F, G)$. Alors,

1. la composée $g \circ f$, définie par $(g \circ f)(x) = g(f(x))$ ($x \in E$), est une application linéaire de E dans G ,
2. $g \circ (f_1 + f_2) = g \circ f_1 + g \circ f_2$,
3. $(g_1 + g_2) \circ f = g_1 \circ f + g_2 \circ f$.

En particulier, on a

Lemme $(\mathcal{L}(E), +, \circ)$ est un anneau unitaire non-commutatif. □