

## Chapitre 15 : Calcul matriciel

### Partie C : Les matrices inversibles

Dans toute cette partie n désigne un entier naturel non nul et  $\mathbb{K}$  désigne  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .

#### I) Opérations élémentaires

##### a) Les matrices de élémentaires

**Définition :** Soit  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$ . On appelle matrice élémentaire  $E_{i,j}$  la matrice définie par :

$$E_{i,j} = (e_{k,l})_{1 \leq k, l \leq n} \text{ avec } e_{k,l} = \begin{cases} 1 & \text{si } (k, l) = (i, j) \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

**Exemple I.a.1 :** Déterminer  $E_{2,3}$  et  $E_{4,3}$  dans  $\mathcal{M}_5(\mathbb{R})$ .

**Propriété I.a.2 :** On a :  $\forall (i, j, k, l) \in \llbracket 1, n \rrbracket^4, E_{i,j} \times E_{k,l} = \delta_{j,k} E_{i,l}$

**Définition :** Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), A = (a_{i,j})_{1 \leq i, j \leq n}$ . On appelle trace de A, noté  $\text{Tr}(A)$  la somme des coefficients diagonaux :

$$\text{Tr}(A) = \sum_{k=1}^n a_{k,k}$$

**Exemple I.a.3 :** Soit  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & -5 & 4 \end{pmatrix}$ . Déterminer  $\text{Tr}(A)$ .

**Application I.a.4 :** Montrer que :

$$\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \text{Tr}(AM) = \text{Tr}(BM) \Rightarrow A = B$$

##### b) Matrices d'opérations élémentaires

**Définition (Opérations élémentaires) :** On appelle opération élémentaire sur les lignes d'un système (ou d'une matrice) l'une des trois opérations suivantes :

- Multiplication d'une ligne  $L_i$  par un scalaire  $\lambda$  non nul. On note cela :  $L_i \leftarrow \lambda L_i$
- Echanges des lignes  $L_i$  et  $L_j$  avec  $i \neq j$ . On note cela :  $L_i \leftrightarrow L_j$
- Ajout de  $\beta L_j$  à  $L_i$  avec  $i \neq j$ . On note cela :  $L_i \leftarrow L_i + \beta L_j$

**Rappel :** On dit que deux matrices A et B sont équivalentes en lignes, noté  $A \underset{(L)}{\sim} B$  si et seulement si il existe une succession finie d'opérations élémentaires sur les colonnes de A pour passer à B.

**Définition (Matrices d'opérations élémentaires) :** Soit  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$ . On appelle matrices d'opérations élémentaires l'une des trois matrices suivantes :

- Matrice de dilatation :

$$\forall \lambda \in \mathbb{K}, D_i(\lambda) = I_n - (\lambda - 1)E_{i,i} = \begin{pmatrix} 1 & & & (0) \\ & \ddots & & \\ & & \lambda & \\ (0) & & & \ddots \\ & & & & 1 \end{pmatrix}$$

- Matrice de transposition

$$P_{i,j} = I_n - E_{i,i} - E_{j,j} + E_{i,j} + E_{j,i} = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & & \\ & \ddots & & & & & & \\ & & 0 & & & & & \\ & & & 1 & & & & \\ & & & & \ddots & & & \\ & & & & & 0 & & \\ & & & & & & 1 & \\ & & & & & & & \ddots \\ & & & & & & & & 1 \end{pmatrix}$$

- Matrice de transvection

$$\forall \lambda \in \mathbb{K}, T_{i,j}(\lambda) = I_n + \lambda E_{i,j} = \begin{pmatrix} 1 & & & & (0) \\ & \ddots & & \lambda & \\ & & 1 & & \\ & & & \ddots & \\ (0) & & & & 1 \end{pmatrix}$$

**Exemple I.b.1 :** Déterminer  $D_3\left(\frac{1}{2}\right)$ ,  $P_{3,5}$  et  $T_{4,2}(4)$  dans  $\mathcal{M}_6(\mathbb{R})$

**Propriété I.b.2 :** Soit  $A \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$  et  $\lambda \in \mathbb{K}$ . On a :

- $\forall i \in \llbracket 1, p \rrbracket, D_i(\lambda)A = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $L_i \leftarrow \lambda L_i$
- $\forall (i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2, P_{i,j}A = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $L_i \leftarrow L_j$
- $\forall (i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2, T_{i,j}(\lambda)A = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $L_i \leftarrow C_i + \lambda L_j$

**Exemple I.b.3 :** On pose :  $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}$

Déterminer trois matrices telles que :

$$M_1 \times M_2 \times M_3 \times A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & -5 & 4 \end{pmatrix}$$

**Propriété I.b.4 :** Pour toute matrice  $A \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$ , il existe une matrice  $E$  produit d'opérations élémentaires et une unique matrice échelonnée par ligne  $R$  telle que :

$$E \times A = R$$

**Exemple I.b.5 :** On pose  $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 3 & -2 & 2 \end{pmatrix}$ . Déterminer une matrice  $E$  produit d'opérations élémentaires telle

que :

$$E \times A = I_3$$

### c) Matrices équivalentes en colonne

**Remarque :** On peut faire les opérations élémentaires sur les colonnes de la matrice en multipliant à droite une matrice par les matrices d'opérations élémentaires :

**Propriété I.c.1 :** Soit  $A \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$  et  $\lambda \in \mathbb{K}^*$ . On a :

- $\forall i \in \llbracket 1, q \rrbracket, AD_i(\lambda) = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $C_i \leftarrow \lambda C_i$
- $\forall (i, j) \in \llbracket 1, q \rrbracket^2, AP_{i,j} = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $C_i \leftarrow C_j$
- $\forall (i, j) \in \llbracket 1, q \rrbracket^2, AT_{i,j}(\lambda) = B$  où  $B$  est la matrice obtenue en appliquant  $C_i \leftarrow C_i + \lambda C_j$

**Exemple I.c.2 :** On pose :  $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 3 & -2 & 1 \end{pmatrix}$ . Déterminer trois matrices telles que :

$$A \times M_1 \times M_2 \times M_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & -\frac{1}{2} & 3 \\ -2 & -\frac{3}{2} & -1 \end{pmatrix}$$

**Définition :** On dit que deux matrices  $A$  et  $B$  sont équivalentes en colonnes, noté  $A \sim_B$  si et seulement si il existe une succession finie d'opérations élémentaires sur les colonnes de  $A$  pour passer à  $B$ .

**Propriété I.c.3 :** Pour tout  $A \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$ , il existe une matrice  $E$  produit d'opérations élémentaires et une unique matrice échelonnée par ligne  $R$  telle que :

$$A \times E = R$$

**Exemple I.c.4 :** On pose  $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 3 & -2 & 2 \end{pmatrix}$ . Déterminer une matrice E produit d'opérations élémentaires telle que :

$$A \times E = I_3$$

## II) Matrices inversibles

### a) Seulement les matrices carrées

**Définition :** Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ . On dit que A est inversible si et seulement s'il existe  $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  telle que :

$$A \times B = B \times A = I_n$$

**Notation :** On note  $GL_n(\mathbb{K})$  l'ensemble des matrices inversibles de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  :

$$GL_n(\mathbb{K}) = \{A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) ; \exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), AB = BA\}$$

**Exemple II.a.1 :**  $I_n \in GL_n(\mathbb{K})$  et  $O_n \notin GL_n(\mathbb{K})$

**Remarque :** La définition d'une matrice inversible n'est valable que pour les matrices carrées !!!

**Propriété II.a.2 :** Si  $A \in GL_n(\mathbb{K})$  alors il existe une unique matrice B telle que  $AB = BA = I_n$ . On note alors  $B^{-1} = A$  et on a :  $(A^{-1})^{-1} = A$ .

**Application II.a.3 :** On pose :  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ . Calculer  $A^2 - 5A + 4I_3$  puis en déduire que  $A \in GL_3(\mathbb{K})$ .

### b) Cas des matrices n=2

**Propriété II.b.1 :** Soit  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ . On a alors :

$$A \in GL_2(\mathbb{K}) \Leftrightarrow \begin{cases} ad - bc \neq 0 \\ A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \end{cases}$$

On appelle  $ad - bc$  le déterminant de A que l'on note  $\det(A) = ad - bc$

**Application II.b.2 :** Résoudre le système suivant :

$$\begin{cases} 2x + 3y = -1 \\ 5x - 3y = 8 \end{cases}$$

### c) Inverse d'une matrice d'opérations élémentaires et produit de matrices inversibles

**Propriété II.c.1 :** Les matrices d'opérations élémentaires sont inversibles et de même nature. Plus précisément :

- $\forall \lambda \in \mathbb{K}^*, D_i(\lambda)^{-1} = D_i\left(\frac{1}{\lambda}\right)$
- $P_{i,j}^{-1} = P_{i,j}$
- $T_{i,j}(\lambda)^{-1} = T_{i,j}(-\lambda)$

**Application II.c.2 :** a) On pose :  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ -2 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$ . Déterminer  $A^{-1}$ .

b) Résoudre le système :

$$\begin{cases} x + 2y + 4z = 7 \\ -2x + 2y + z = 1 \\ x + y - 2z = 0 \end{cases}$$

**Propriété II.c.3 :** Soit  $(A_1, \dots, A_p) \in (\text{GL}_n(\mathbb{K}))^p$ . Alors :

$$A_1 \times \dots \times A_p \in \text{GL}_n(\mathbb{K}) \text{ et } (A_1 \times \dots \times A_p)^{-1} = A_p^{-1} \times \dots \times A_1^{-1}$$

**Application II.c.4 :** Pour tout  $A \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$ , il existe une matrice  $E'$  produit d'opérations élémentaires et une unique matrice échelonnée par ligne  $R$  telle que :

$$A = E' \times R$$

### c) Caractérisation des matrices inversibles

**Propriété II.c.1 :** Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ . On a équivalence entre :

- 1)  $A$  est une matrice inversible
- 2) Il existe  $A' \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ ,  $A'A = I_n$
- 3) Le système  $AX = 0_{n,1}$  admet une unique solution  $X = 0_{n,1}$
- 4) Le rang de la matrice  $A$  est  $n$
- 5)  $\underset{L}{\sim} I_n$
- 6) Pour toute matrice colonne  $B \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ , le système  $AX = B$  admet au moins une solution.
- 7) Pour toute matrice colonne  $B \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ , le système  $AX = B$  admet une unique solution.

**Application II.c.2 :** Toute matrice triangulaire supérieure est inversible si et seulement si le produit des diagonales est différents de 0 :

$$T = \begin{pmatrix} a_{1,1} & & (*) \\ & \ddots & \\ (0) & & a_{n,n} \end{pmatrix} \in \text{GL}_n(\mathbb{K}) \Leftrightarrow a_{1,1} \times a_{2,2} \times \dots \times a_{n,n} = \prod_{k=1}^n a_{k,k} \neq 0$$

**Propriété II.c.3 :** On a équivalence entre :

$$A \in \text{GL}_n(\mathbb{K}) \Leftrightarrow \exists B \in \text{GL}_n(\mathbb{K}), AB = I_n \Leftrightarrow \exists B' \in \text{GL}_n(\mathbb{K}), B'A = I_n$$

**Propriété II.c.4 :** Toute matrice inversible est le produit de matrices d'opérations élémentaires. On dit que le groupe linéaire  $(\text{GL}_n(\mathbb{K}), \times)$  est engendré par les matrices d'opérations élémentaires.

### d) Calcul de l'inverse par système linéaire ou Gauss-Jordan

**Remarque :** On a vu que :

$$\begin{cases} a_{1,1}x_1 + a_{1,2}x_2 + \dots + a_{1,q}x_q = b_1 \\ a_{2,1}x_1 + a_{2,2}x_2 + \dots + a_{2,q}x_q = b_2 \\ \vdots \quad \vdots \quad \vdots \\ a_{p,1}x_1 + a_{p,2}x_2 + \dots + a_{p,q}x_q = b_p \end{cases} \Leftrightarrow AX = B \text{ avec } A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,q} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{p,1} & \dots & a_{p,q} \end{pmatrix}, X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_q \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_p \end{pmatrix}$$

Si le système est carré et  $A \in \text{GL}_n(\mathbb{K})$  on a :

$$\begin{cases} a_{1,1}x_1 + a_{1,2}x_2 + \dots + a_{1,n}x_n = b_1 \\ a_{2,1}x_1 + a_{2,2}x_2 + \dots + a_{2,n}x_n = b_2 \\ \vdots \quad \vdots \quad \vdots \\ a_{n,1}x_1 + a_{n,2}x_2 + \dots + a_{n,n}x_n = b_n \end{cases} \Leftrightarrow AX = B \Leftrightarrow X = A^{-1}B$$

On peut donc se servir de la résolution d'un système linéaire pour déterminer l'inverse d'une matrice.

**Application II.d.1 :** Déterminer  $A^{-1}$  avec  $A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$

**Remarque :** On peut aussi utiliser l'algorithme du pivot de Gauss-Jordan avec  $I_n$ .

**Application II.d.2 :** Calculer  $A^{-1}$  avec  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 4 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}$