

Programme de colle 20

Chapitre 14 Polynômes

Cf programme précédent.

Chapitre 15 Matrices

I Opérations sur les matrices.

1. **Généralités définition** d'une matrice, exemple (matrice nulle, identité, colonne ou ligne), notations. Ensembles $M_{n,p}(K)$ et $M_n(K)$.

On notera simplement A_{ij} le coefficient ligne i et colonne j de la matrice A .

2. **Opérations :**

Définition de la somme de deux matrices et de la multiplication d'une matrice par un scalaire, Combinaison linéaire de matrices.

$\forall (A, B) \in M_{n,p}(K)^2, \forall (\alpha, \beta) \in K^2, \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, p \rrbracket,$

$(A + B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$ et $(\alpha A)_{ij} = \alpha A_{ij}$ et $(\alpha A + \beta B)_{ij} = \alpha A_{ij} + \beta B_{ij}$

Définition du produit matriciel. Cas particulier du produit d'une matrice \times colonne ou de ligne \times matrice.

$\forall A \in M_{n,p}(K), \forall B \in M_{p,q}(K), \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, q \rrbracket, (AB)_{ij} = \sum_{k=1}^p A_{ik} B_{kj}$

Si $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_p \end{pmatrix} \in M_{p,1}(K)$ et $A \in M_{n,p}(K)$ alors $AB = \sum_{k=1}^p b_k C_k$ où C_1, \dots, C_p sont les colonnes de A .

Si $B = (b_1 \dots b_n) \in M_{1,n}(K)$ et $A \in M_{n,p}(K)$ alors $BA = \sum_{k=1}^n b_k L_k$ où L_1, \dots, L_n sont les lignes de A .

Règles de calcul : associativité, commutativité de l'addition mais pas du produit matriciel, distributivité, élément neutre de l'addition et de la multiplication, produit mixte

Mises en garde il arrive très souvent que :

$$AB \neq BA$$

$$AB = O \text{ et } B \neq O \text{ et } A \neq O$$

$$AB = AC \text{ et } B \neq C$$

3. **Transposition Définition** et notation de la transposée d'une matrice

$\forall A \in M_{n,p}(K), A^T \in M_{p,n}(K)$ telle que $\forall (i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket, (A^T)_{ij} = A_{ji}$.

Règles de calcul : transposée de la transposée, transposée d'une combinaison linéaire, d'un produit.

$\forall A \in M_{n,p}(K), \forall B \in M_{n,p}(K), \forall (\alpha, \beta) \in K^2, (A^T)^T = A$ et $(\alpha A + \beta B)^T = \alpha A^T + \beta B^T$.

$\forall A \in M_{n,p}(K), \forall B \in M_{p,q}(K), (AB)^T = B^T A^T$

4. **Matrices élémentaires : définition**, multiplication de deux matrices élémentaires carrées, écriture de toute matrice de $M_{n,p}(K)$ comme combinaison linéaire des matrices élémentaires de $M_{n,p}(K)$.

$\forall (r, s) \in \llbracket 1, p \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket$, on définit $E_{rs} \in M_{n,p}(K)$ par : le seul coefficient non nul de E_{rs} est le coefficient ligne r et colonne s et ce coefficient vaut 1.

Dans $M_n(K)$: $\forall (r, s, u, v) \in \llbracket 1, n \rrbracket^4, E_{rs} E_{uv} = \delta_{su} E_{rv}$.

Toute matrice $A = (a_{ij}) \in M_{n,p}(K)$ s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire des matrices élémentaires de $M_{n,p}(K)$ et cette unique écriture est $A = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^p a_{ij} E_{ij}$.

II Algorithme de Gauss et rang. (paragraphe parcouru très rapidement)

1. **Opérations élémentaires :** Définitions des opérations élémentaires sur les lignes. Matrices équivalentes par lignes. Matrices d'opérations élémentaires. Traduction des opérations élémentaires par le produit avec matrices d'opérations élémentaires.

Les opérations élémentaires : échange de deux lignes $L_i \leftrightarrow L_j$, multiplier une ligne par un scalaire non nul $L_i \leftarrow \lambda L_i$ et ajouter à une ligne une autre ligne multipliée par un scalaire $L_i \leftarrow L_i + \beta L_j$. Lorsque A' est obtenue en faisant subir à une matrice $A \in M_{n,p}(K)$ une suite finie d'opérations élémentaires, on dit que A' et A sont **équivalentes par lignes** et on note : $A \sim_L A'$.

Matrice de transposition : $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$, on définit $T_{ij} \in M_n(K)$ par : T_{ij} est la matrice obtenue en faisant subir $L_i \leftrightarrow L_j$ à I_n .

Matrice de dilatation : $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \forall \lambda \in K^*$, on définit $D_i(\lambda) \in M_n(K)$ par : $D_i(\lambda)$ est la matrice obtenue en faisant subir $L_i \leftarrow \lambda L_i$ à I_n .

Matrice de transvection : $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \forall \beta \in K$, on définit $H_{ij}(\beta) \in M_n(K)$ par : $H_{ij}(\beta)$ est la matrice obtenue en faisant subir $L_i \leftarrow L_i + \beta L_j$ à I_n .

La matrice A' obtenue en effectuant sur A l'opération $L_i \leftrightarrow L_j$ vérifie $A' = T_{ij} A$.

La matrice A' obtenue en effectuant sur A l'opération $L_i \leftarrow \lambda L_i$ vérifie $A' = D_i(\lambda) A$.

La matrice A' obtenue en effectuant sur A l'opération $L_i \leftarrow L_i + \beta L_j$ vérifie $A' = H_{ij}(\beta) A$.

2. **Echelonnement :** Matrice échelonnée (réduite) par lignes, pivots, rang. Théorème de Gauss-Jordan.

Matrice échelonnée : une matrice $A \in M_{n,p}(K)$ est échelonnée lorsqu'elle est nulle ou lorsque chaque ligne non nulle débute par davantage de zéros que la précédente. Les pivots d'une telle matrice sont les premiers coefficients non nuls des lignes non nulles.

Matrice échelonnée réduite : une matrice $A \in M_{n,p}(K)$ est échelonnée réduite par ligne lorsqu'elle est échelonnée, que ses pivots valent 1 et les autres coefficients se trouvant sur la colonne d'un pivot sont nuls. Le **rang** d'une telle matrice échelonnée réduite est le nombre de ses pivots.

Théorème de Gauss-Jordan. Toute matrice $A \in M_{n,p}(K)$ est équivalente par ligne à une matrice E échelonnée et à une unique matrice R échelonnée réduite.

Le rang de A est par définition le rang de R .

Le rang de toute matrice échelonnée est égal à son nombre de pivots.

Le rang d'une matrice A est le rang de toute matrice équivalente par ligne à A et en particulier de toute matrice échelonnée équivalente par ligne à A .

Si $A \in M_n(K)$ alors $\text{rg}(A) = n \Leftrightarrow A \sim_L I_n$.

3. Système linéaire : Définition d'un système linéaire, d'un système homogène, de la matrice des coefficients et écriture matricielle : $AX = B$.

$$(S): \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1p}x_p = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2p}x_p = b_2 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{np}x_p = b_n \end{cases} \text{ d'inconnue } (x_1, x_2, \dots, x_p) \in K^p. \rightsquigarrow (SH): \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1p}x_p = 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2p}x_p = 0 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{np}x_p = 0 \end{cases} \text{ système homogène associé}$$

(S) est échelonné lorsque en passant d'une ligne de (S) à la suivante, au moins une inconnue « disparaît » (cette inconnue a en fait son coefficient nul).

(S) est de Cramer lorsque $n = p$ et (S) admet une unique solution.

(S) est compatible lorsque (S) admet au moins une solution. (S) est incompatible lorsque (S) n'admet aucune solution.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1p} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{np} \end{pmatrix} \text{ la matrice des coefficients de (S). Et } B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} \text{ la matrice du second membre de (S).}$$

Si X_0 est une solution particulière de (S) alors les solutions de (S) sont toutes les matrices de la forme $X_0 + Y$ où Y solution de (SH).

Théorème de Gauss-Jordan. Tout système linéaire est équivalent à un système linéaire échelonné.

4. Et on recommence en colonnes.

III Matrices carrées

1. Définition. Règles de calcul.

2. Trace : définition et propriétés.

Soit $A \in M_n(K)$. $tr(A) = \sum_{i=1}^n A_{ii}$

Soit $(A, B) \in M_n(K)^2$ et $(\alpha, \beta) \in K^2$. $tr(\alpha A + \beta B) = \alpha tr(A) + \beta tr(B)$ et $tr(AB) = tr(BA)$

Soit $A \in M_{n,p}(K)$. $tr(A^T A) = tr(AA^T) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^p A_{ij}^2$.

3. Matrices carrées particulières : Matrice nulle, identité ;

Matrices diagonales ou triangulaires. Définition. Le produit et les combinaisons linéaires de matrices diagonales (resp. triangulaires supérieures, resp. inférieures) sont diagonales (resp. triangulaires supérieures, respectivement inférieures). Diagonale d'un produit de matrices diagonales (resp. triangulaires sup., respectivement inf.).

Soit $A \in M_n(K)$. A est diagonale lorsque $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, i \neq j \Rightarrow A_{ij} = 0$. On note $diag(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = \begin{pmatrix} \alpha_1 & 0 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \alpha_n \end{pmatrix}$.

Soit $A \in M_n(K)$. A est triangulaire supérieure lorsque $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, i > j \Rightarrow A_{ij} = 0$.

Soit $A \in M_n(K)$. A est triangulaire inférieure lorsque $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, i < j \Rightarrow A_{ij} = 0$.

Soit $(A, B) \in M_n(K)^2$ et $(\alpha, \beta) \in K^2$.

Si A et B sont diagonales alors $\alpha A + \beta B$ et AB sont diagonales.

Si A et B sont triangulaires supérieures (resp. inférieures) alors $\alpha A + \beta B$ et AB sont supérieures (resp. inférieures).

Matrices symétriques ou antisymétriques. Définition. Les combinaisons linéaires de matrices symétriques (resp. antisymétriques), sont symétriques (resp. antisymétriques). Toute matrice s'écrit de manière unique comme somme d'une matrice symétrique et d'une matrice antisymétrique.

Soit $A \in M_n(K)$. A est symétrique lorsque $A^T = A$. A est antisymétrique lorsque $A^T = -A$.

A symétrique $\Leftrightarrow \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, A_{ij} = A_{ji}$.

A antisymétrique $\Leftrightarrow \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, A_{ij} = -A_{ji}$. A antisymétrique $\Rightarrow \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, A_{ii} = 0$.

Si A et B sont symétriques (resp. antisymétriques) alors $\alpha A + \beta B$ et AB sont symétriques (resp. antisymétriques).

Toute matrice M de $M_n(K)$ s'écrit de manière unique comme somme d'une matrice symétrique et d'une antisymétrique et l'écriture est $M = \frac{M+M^T}{2} + \frac{M-M^T}{2}$.

4. Puissances d'une matrice : définition.

Règles de calcul : formule du binôme de Newton, formule de factorisation.

Si A et $B \in M_n(K)$ telles que $AB = BA$ (A et B commutent) alors $(A+B)^N = \sum_{k=0}^N \binom{N}{k} A^k B^{N-k}$ et $A^{N+1} - B^{N+1} = (A-B)(\sum_{k=0}^N A^k B^{N-k})$.

Si $(A, B) \in M_n(K)^2$ et $(\alpha, \beta) \in K^2$ telles que A et B commutent alors αA et βB commutent.

Exemples : puissance de λA , de $I (= I_n)$, de $J \in M_n(K)$ dont tous les coefficients valent 1, d'une matrice diagonale, du produit de deux matrices qui commutent.

Si $(A, B) \in M_n(K)^2$ et $\lambda \in K$, alors $(\lambda A)^m = \lambda^m A^m$ et si $AB = BA$ alors $(AB)^m = A^m B^m$.

$I^m = I$ et $J^m = \begin{cases} n^{m-1} J & \text{si } m = 1 \\ I & \text{si } m = 0 \end{cases}$.

$(diag(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n))^m = diag(\alpha_1^m, \alpha_2^m, \dots, \alpha_n^m)$

Matrices nilpotentes : définition, exemple : cas des matrices triangulaires avec la diagonale nulle

Soit $N \in M_n(K)$. N est nilpotente lorsqu'il existe $p \in \mathbb{N}$ tel que $N^p = 0$.

Toute matrice triangulaire avec diagonale nulle est nilpotente.

Méthodes pour calculer A^m tq $m \in \mathbb{N}$.

a) Conjecture + récurrence

b) Ecriture $A = B + C$ où B et C commutent + formule du binôme de Newton.

c) Polynôme annulateur + division euclidienne.

Questions de cours :

QDC1: Racine complexe d'un polynôme à coefficients réels.

QDC2: Relation coefficient-racine (somme et produit des racines d'un polynôme scindé).

QDC3: Donner les trois interdits sur le produit matriciel et des contre-exemples associés.

QDC4: Démontrer que : Si AB existe alors $(AB)^T = B^T A^T$.

QDC5: Montrer que le produit de deux matrices carrées d'ordre n triangulaires supérieures est triangulaire supérieur.