

MATRICES

dernière MAJ : 16/10/08 - 17:35

Plan du cours :

I/Définitions

- 1/Définition
- 2/Matrices particulières
 - a/La matrice nulle
 - b/Les matrices carrées de tailles $m \times m$
 - c/Les matrices carrées diagonales
 - d/La matrice identité
 - e/Les matrices lignes avec une ligne/colonnes avec une colonne
 - f/La matrice transposée

II/Opérations sur les matrices

- 1/Addition
- 2/Multiplication par un scalaire
- 3/Multiplication de deux matrices

III/Méthode du pivot

- 1/Opérations élémentaires sur les lignes
 - a/Matrice ligne échelonnée
 - b/Matrices ligne équivalentes
 - c/Applications
 - α /Résolution de systèmes linaires
 - β /Inversion de matrices carrées
- 2/Opérations élémentaires sur les colonnes
 - a/Matrice colonne échelonnée
 - b/Matrices colonnes équivalentes
 - c/Applications
 - α /Calcul du rang d'une famille de vecteurs et recherche de sa base standard
 - β /Calcul de la dimension de l'image d'une application linéaire
 - γ /Inversion de matrices

I/Définitions

1/Définitions

Soient deux entiers $m, n \geq 1$. On appelle matrice $m \times n$ à coefficients dans \mathbb{K} ($= \mathbb{R}$ ou \mathbb{C}), un tableau de m lignes et n colonnes.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \cdots & a_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} = (a_{ij})_{m \times n}$$

Les a_{ij} sont les coefficients de la matrice, $a_{ij} \in \mathbb{K}$, a_{ij} se trouve sur la $i^{\text{ème}}$ ligne, $j^{\text{ème}}$ colonne.

Soient deux matrices $A = (a_{ij})_{m \times n}$ et $B = (b_{ij})_{r \times s}$ sur \mathbb{K} . Les deux matrices sont égales si :

- $m = r; n = s$, et si
- $a_{ij} = b_{ij}, \forall i, j$.

$M_{m \times n}(K)$ Est l'ensemble des matrices $m \times n$ à coefficients sur \mathbb{K} .

2/Matrices particulières

a) La matrice nulle

$$O_{m \times n} = (a_{ij})_{m \times n}, \forall i, j, a_{ij} = 0$$

b) Les matrices carrées de taille $m \times m$

Exemple :
$$M = \begin{pmatrix} 2 & \pi & 0 \\ e & -1 & 1 \\ 1 & 0 & \ln 2 \end{pmatrix}$$

c) Les matrices carrées diagonales

$$D = (d_{ij})_{m \times m}, d_{ij} = 0 \forall i \neq j$$

Exemple :
$$D_{4 \times 4} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 33 \end{pmatrix}$$

d) La matrice identité

$$I_m = (a_{ij})_{m \times m} = I_d, \begin{cases} a_{ij} = 0 \forall i \neq j \\ a_{ii} = 1 \forall i \in [1, \dots, m] \end{cases}$$

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

e) Les matrices lignes avec une ligne & les matrices colonnes avec une colonne

Exemple : $A = (1 \quad -2 \quad 0 \quad 10 \quad -1)$
 $B = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

f) La matrice transposée

Si $A = (a_{ij})_{m \times n}$, la transposée de A, notée ${}^t A = (c_{ij})_{n \times m}$ est telle que $c_{ij} = a_{ji}, \forall i, j$.

Les colonnes de A sont les lignes de ${}^t A$.

Exemple : Si $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 3 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$, alors ${}^t A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 1 \\ 3 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

II/Opérations sur les matrices

1/Addition

Si $A = (a_{ij})_{m \times n}$ et $B = (b_{ij})_{m \times n}$ sont deux matrices de même taille, alors $A + B$ est une matrice $m \times n$ dont les coefficients sont :

$$c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}, \forall i, j$$

D'où : $A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{m \times n}$

Exemple : $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ donnent $A + B = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 4 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

2/Multiplication par un scalaire

Si $A = (a_{ij})_{m \times n}$ et $\alpha \in \mathbb{K}$, alors $\alpha.A$ est une matrice $m \times n$ dont les coefficients sont :

$$c_{ij} = \alpha \cdot a_{ij}, \forall i, j$$

D'où : $\alpha.A = (\alpha \cdot a_{ij})_{m \times n}$

Exemple : Avec $\alpha = -2$ et $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & \cos 1 \\ -2 & e^\pi \end{pmatrix}$, on a : $\alpha \cdot A = \begin{pmatrix} -4 & 0 \\ -2 & -2\cos 1 \\ 4 & -2e^\pi \end{pmatrix}$

3/Multiplication de deux matrices

Si $A = (a_{ij})_{m \times n}$ et $B = (b_{ij})_{n \times p}$ sont deux matrices, alors AB est une matrice $m \times p$, dont les coefficients sont donnés par :

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} \cdot b_{kj}$$

Remarque : La multiplication AB ne peut se faire que si le nombre de colonnes de A est égal au nombre de lignes de B .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1j} & \cdots & b_{1p} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ b_{n1} & \cdots & b_{nj} & \cdots & b_{np} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & \cdots & \cdots & \cdots & c_{1p} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \vdots & \cdots & c_{ij} & \cdots & \vdots \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ c_{m1} & \cdots & \cdots & \cdots & c_{mp} \end{pmatrix} = AB$$

Remarque : Le produit de deux matrices n'est pas commutatif.

Proposition : Les opérations sur les matrices vérifient :

- 1/ $A(B+C) = AB + AC$
- 2/ $(A+B) \cdot C = AC + BC$
- 3/ $A \cdot (BC) = (AB) \cdot C$
- 4/ $\alpha(AB) = (\alpha A) \cdot B$

Remarques : 1/ $\forall A \in M_{m \times n}(K), A + O_{m \times n} = O_{m \times n} + A = A$
 $O_{m \times n}$ est l'élément neutre de $(M_{m \times n}(K), +)$.
 2/ $\forall A \in M_{m \times n}(K), A \cdot I_m = I_m \cdot A = A$
 3/ $\forall B \in M_{m \times p}(K), B \cdot O_{m \times n} = O_{m \times p}$

Proposition : $(M_{m \times n}(K), +, \cdot)$ est un \mathbb{K} espace vectoriel avec $+$ l'addition de deux matrices, et \cdot la multiplication d'une matrice par un scalaire.

III/Méthode du pivot

1/Opérations élémentaires sur les lignes

a/Matrice ligne échelonnée

Définition : Une opération élémentaire sur les lignes d'une matrice consiste à :

- 1/Multiplier une ligne par un scalaire non nul.
- 2/Remplacer la ligne L_i par $L_i + \alpha \cdot L_j$ avec $i \neq j$.
- 3/Échanger deux lignes.

Définition : Une matrice $A = (a_{ij})_{m \times n}$ est ligne échelonnée si :

- 1/Le premier élément non nul de la $i^{\text{ème}}$ ligne (appelée pivot) en partant de la gauche est 1 dans la colonne k_i et si ce 1 est le seul élément non nul de la $k_i^{\text{ème}}$ colonne.
- 2/ $k_1 < k_2 < \dots < k_r \leq n$.
- 3/ Les $m - r$ lignes restantes sont nulles.

b/Matrices ligne équivalentes

Définition : Deux matrices A et B de même taille $M_{m \times n}(K)$ sont ligne équivalentes si B est obtenue de A par une série d'opérations élémentaires sur les lignes.

Théorème : Toute matrice de $M_{m \times n}(K)$ est ligne équivalente à une unique matrice ligne échelonnée.

Proposition : Soit $A \in M_{m \times n}(K)$ et B la matrice ligne échelonnée associée à A , le rang de A , noté $rg(A)$ est le nombre de lignes non nulles de B . On a $rg(A) = rg({}^t A)$.

c/Applications

α/Résolution de systèmes linaires

Un système linéaire de m équations à n inconnues x_1, x_2, \dots, x_n est de la forme :

$$\begin{cases} a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + \dots + a_{1n} \cdot x_n = b_1 \\ a_{21} \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2 + \dots + a_{2n} \cdot x_n = b_2 \\ a_{31} \cdot x_1 + a_{32} \cdot x_2 + \dots + a_{3n} \cdot x_n = b_3 \\ \vdots \\ a_{m1} \cdot x_1 + a_{m2} \cdot x_2 + \dots + a_{mn} \cdot x_n = b_n \end{cases}$$

Résoudre un tel système, c'est trouver l'ensemble des n-uplets (x_1, x_2, \dots, x_n) qui vérifient le système.

Ce système s'écrit de façon matricielle $A \cdot X = B$, avec $A = (a_{ij})_{m \times n}$; $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$; $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$.

Définition : On appelle et on note $(A|B)$ la matrice augmentée associée au système linéaire

$$A \cdot X = B \text{ la matrice définie par : } (A|B) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} & b_3 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \dots & a_{mn} & b_n \end{pmatrix}$$

$(A|B)$ est une matrice $m \times (n+1)$.

Théorème : Considérons le système $A.X = B$. Supposons que l'on passe de la matrice $A_1 = (A|B)$ à la matrice $A_2 = (A'|B')$ par une série d'opérations élémentaires. Alors, les solutions du système $A'.X = B'$ sont les solutions du système $A.X = B$.

Exemple :

$$\text{Soit le système suivant : } \begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 1 \\ 2x_1 - 2x_2 = 3 \\ x_2 - x_3 = 2 \end{cases}$$

Ce système s'écrit $A.X = B$, avec :

$$A = (a_{ij})_{m \times n} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} ; \quad B = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} ; \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{La matrice augmentée de A s'écrit : } A_1 = A|B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -1 \\ 2 & -2 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$A_1 \text{ est équivalente à la matrice ligne échelon } A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{11}{8} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{-1}{8} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{-17}{8} \end{pmatrix}$$

D'après le théorème, les solutions de $A.X = B$ sont les solutions de $A'.X = B'$.

$$\text{On a ici } A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} ; \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} ; \quad B = \begin{pmatrix} \frac{11}{8} \\ \frac{-1}{8} \\ \frac{-17}{8} \end{pmatrix} .$$

$$\text{Soit : } A'.X = B' \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{11}{8} \\ \frac{-1}{8} \\ \frac{-17}{8} \end{pmatrix}$$

L'ensemble des solutions du système est $S = \left(\frac{11}{8}; -\frac{1}{8}; -\frac{17}{8} \right)$.

Proposition : Soit $A.X = B$ un système tel que $(A|B)$ soit ligne échelonnée. Le système $A.X = B$ possède au moins une solution si et seulement si $rg(A|B) = rg(A)$, soit si et seulement s'il n'y a pas de pivot sur la dernière colonne de la matrice augmentée $(A|B)$.

B/Résolution de systèmes linaires

Définition : Soit $A \in M_{m \times n}(K)$. On dit que A est inversible s'il existe une matrice de $M_{m \times n}(K)$ notée A^{-1} telle que $A.A^{-1} = I_n$.

Proposition : Soit $A \in M_{m \times n}(K)$. A est inversible si $rg(A) = n$.

En pratique, on prend une matrice $A \in M_{m \times n}(K)$ telle que $rg(A) = n$. On considère la matrice augmentée $(A|I_n)$. On effectue une série d'opérations élémentaires afin de ligne échelonner la matrice A . On obtient une matrice sous la forme $(I_n|B)$, avec $B = A^{-1}$.

2/Opérations élémentaires sur les colonnes

a/Matrice colonne échelonnée

Définition : Une opération élémentaire sur les colonnes d'une matrice consiste à :

- 1/Multiplier une colonne par un scalaire non nul.
- 2/Remplacer la colonne C_i par $C_i + \alpha.C_j$ avec $i \neq j$.
- 3/Échanger deux colonnes.

Définition : Une matrice $A = (a_{ij})_{m \times n}$ est ligne échelonnée si :

- 1/Le premier élément non nul de la $j^{\text{ème}}$ colonne (appelée pivot) en partant du haut est 1 dans la ligne k_j et si ce 1 est le seul élément non nul de la $k_j^{\text{ème}}$ ligne.
- 2/ $k_1 < k_2 < \dots < k_r \leq m$.
- 3/ Les $n - r$ colonnes restantes sont nulles.

Remarque : Pour colonne échelonner A , on peut ligne échelonner ${}^t A$.

b/Matrices colonne équivalentes

Définition : Deux matrices A et B de même taille $M_{m \times n}(K)$ sont colonne équivalentes si B est obtenue de A par une série d'opérations élémentaires sur les colonnes.

Théorème : Toute matrice de $M_{m \times n}(K)$ est colonne équivalente à une unique matrice colonne échelonnée.

Proposition : Soit $A \in M_{m \times n}(K)$ et B la matrice colonne échelonnée associée à A , le rang de A , noté $rg(A)$ est le nombre de colonnes non nulles de B . On a $rg(A) = rg({}^t A)$.

c/Applications

- α/Calcul du rang d'une famille de vecteurs et recherche de sa base standard
- β/Calcul de la dimension de l'image d'une application linéaire
- γ/Inversion de matrices