Chapitre 28

Matrice d'une application linéaire

28.5 Interprétation vectorielle de l'inversibilité, cas des familles de vecteurs

Théorème 28.5

Soit E un $\mathbb{K}$-ev de dimension finie $n \neq 0$, $\mathcal{B}$ une base de E, $\mathcal{F}$ une famille de n vecteurs de E. Alors $\mathcal{F}$ est une base de E si et seulement si $Mat_{\mathcal{B}}(\mathcal{F})$ est inversible.

Soit $\mathcal{F} = (x_1, \dots, x_n)$ une famille de vecteurs et $\mathcal{B} = (b_1, \dots, b_n)$ une base de E.
On note $M = Mat_{\mathcal{B}}(\mathcal{F}) = (m_{ij})_{1 \leq i,j \leq n}$. Ainsi :

$$\forall j \in [\![1, n]\!], x_j = \sum_{i=1}^{n} m_{ij} b_i$$

$\mathcal{F}$ est une base de E si et seulement si $\mathcal{F}$ est libre (car $|\mathcal{F}| = \dim E$), si et seulement si :

$$\forall (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n, \sum_{j=1}^{n} \lambda_j x_j = 0 \Rightarrow \forall j \in [\![1, n]\!], \lambda_j = 0$$

Or pour $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$:

$$\begin{aligned}
\sum_{j=1}^{n} \lambda_j x_j &= \sum_{j=1}^{n} \lambda_j \sum_{i=1}^{n} m_{ij} b_i \\
&= \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} m_{ij} \lambda_j \right) b_i \\
&= \sum_{i=1}^{n} \left[M \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \right]_i b_i
\end{aligned}$$

Ainsi :

$$\begin{aligned}
\sum_{j=1}^{n} \lambda_j x_j = 0 &\Leftrightarrow \left[\forall i \in [\![1, n]\!], \left[M \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \right]_i = 0 \right] \\
&\Leftrightarrow M \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \\
&\Leftrightarrow \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \in \ker M
\end{aligned}$$

En conclusion, $\mathcal{F}$ est une base si et seulement si $\ker M = \{0\}$, si et seulement si M est inversible.

28.6 Exemple

Exemple 28.6

Montrer que la famille $(X^2 + 3X + 1, 2X^2 + X, x^2)$ de $\mathbb{R}[X]$ est libre.

On note $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$.
$Mat_{\mathcal{B}}(\mathcal{F}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$ est triangulaire inférieure avec une diagonale ne contenant aucun 0 : elle est donc inversible. Donc $\mathcal{F}$ est une base de $\mathbb{R}_2[X]$, donc libre.

28.9 Caractérisation des matrices inversibles au moyeu de leur lignes et colonnes

Théorème 28.9

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :
- A est inversible
- la famille des colonnes de A est une base de $\mathbb{K}^n$ (ce qui revient à dire qu'elle est libre ou génératrice)
- la famille des lignes de A est une base de $\mathbb{K}^n$ (ce qui revient à dire qu'elle est libre ou génératrice)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On note $C_1, \dots, C_n$ les colonnes de A, $L_1, \dots, L_n$ les lignes de A, $\mathcal{B}_n$ la base canonique de $\mathbb{K}^n$.
A est inersible si et seulement si $Mat_{\mathcal{B}_n}(C_1, \dots, C_n)$ est inversible (28.8).
Si et seulement si $(C_1, \dots, C_n)$ est une base de $\mathbb{K}^n$ (28.5).
Si et seulement si ${}^tA$ est inversible (11.42).
Si et seulement si $(L_1, \dots, L_n)$ est une base de $\mathbb{K}^n$.

28.13 Exemple

Exemple 28.13

On note T l'endomorphisme $P \mapsto X^2P'' + P(1)$ de $\mathbb{R}_3[X]$ et $\mathcal{B}_3$ la base canonique de $\mathbb{R}_3[X]$. Déterminer $Mat_{\mathcal{B}_3}(T)$.

$$\begin{aligned}
\mathcal{B} &= (1, X, X^2, X^3) \\
T(1) &= 1 \\
T(X) &= 1 \\
T(X^2) &= 2X^2 + 1 \\
T(X^3) &= 6X^2 + 1 \\
Mat_{\mathcal{B}}(T) &= \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

28.15 Exemple

Exemple 28.15

Déterminer l'application canoniquement associée à $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

$\hat{A} : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2; (x, y, z) \mapsto (x + z, 2x + y)$

28.18 Exemple

Exemple 28.18

On note φ l'application canoniquement associée à la matrice $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$, $\mathcal{B}'_2$ la base $((0,1),(1,0))$ de $\mathbb{R}^2$, $\mathcal{B}'_3$ la base $((1,1,1),(1,1,0),(1,0,0))$. Déterminer $Mat_{\mathcal{B}'_2,\mathcal{B}'_3}(\varphi)$

$\varphi : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3 : (x, y) \mapsto (x, x+y, -x+y)$.
$\varphi(1,0) = (1,1,-1) = -(1,1,1) + 2(1,1,.)$
$\varphi(0,1) = (0,1,1) = (1,1,1) - (1,1,0)$

$$Mat_{\mathcal{B}_2',\mathcal{B}_3'}(\varphi) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

28.19 Calcul matriciel de l'image d'un vecteur par une application linéaire

Théorème 28.19

Soit $E \neq \{0\}$ et $F \neq \{0\}$ deux $\mathbb{K}$-ev de dimension finie p et n, e une base de E et f une base de F, $u \in \mathcal{L}(E,F)$ et $x \in E$. Alors :

$$\underbrace{Mat_f(u(x))}_{(n,1)} = \underbrace{Mat_{e,f}(u)}_{(n,p)}\underbrace{Mat_e(x)}_{(p,1)}$$

On note $e = (e_1, \ldots, e_p)$, $f = (f_1, \ldots, f_n)$ et $Mat_{e,f}(u) = M = (m_{ij})_{1\leq i\leq n, 1\leq j\leq p}$
Soit $x \in E$. On écrit $m = \sum\limits_{j=1}^{p} \alpha_j e_j$. Par conséquent :

$$Mat_e(x) = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_p \end{pmatrix}$$

et :

$$\begin{aligned} u(x) &= u(\sum_{j=1}^{p} \alpha_j e_j) \\ &= \sum_{j=1}^{p} \alpha_j u(e_j) \\ &= \sum_{j=1}^{p} \alpha_j \sum_{i=1}^{n} m_{ij} f_i \\ &= \sum_{i=1}^{n} \left[\sum_{j=1}^{p} m_{ij}\alpha_j \right] f_i \\ &= \sum_{i=1}^{n} [M \times Mat_e(x)]_i f_i \end{aligned}$$

Donc :

$$\begin{aligned} Mat_f(u(x)) &= \begin{pmatrix} [M \times Mat_e(x)]_1 \\ \vdots \\ [M \times Mat_e(x)]_n \end{pmatrix} \\ &= M \times Mat_e(x) \end{aligned}$$

28.20 Exemple

Exemple 28.20

On note f l'endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$ de matrice $\begin{pmatrix} 3 & 3 & 6 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix}$ dans la base canonique.

Montrer que $Im(f) = Vect(3, 2X^2 + X)$ et $\ker f = Vect(X^2 - 2X)$.

On a :

$$\begin{gathered} f : \mathbb{R}_2[X] \to \mathbb{R}_2[X]; aX^2 + bX + c \mapsto (4a + 2b)X^2 + (2a + b)X + (6a + 3b + 3c) \\ \hat{f} : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3; (c, b, a) \mapsto (3c + 3b + 6a, b + 2a, 2b + 4a) \end{gathered}$$

— Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$:

$$\begin{aligned} MX = 0 &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 3x + 3y + 6z \\ y + 2z \\ 2y + 4z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x + y + 2z & = 0 \\ y + 2z & = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ y & = -2z \end{cases} \\ &\Leftrightarrow X = \begin{pmatrix} 0 \\ -2z \\ z \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow X \in Vect\left(\begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \end{aligned}$$

Donc :

$$\ker M = Vect\left(\begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

Donc :

$$\begin{aligned} \ker f &= Vect(X^2 - 2X) \\ &= Vect(-2X + 1) \end{aligned}$$

—

$$\begin{aligned} Im(M) &= Vect\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}\right) \\ &= Vect\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}\right) \end{aligned}$$

Donc :

$$Im(f) = Vect(1 + X + 2X^2)$$

28.21 Lien entre produit matriciel et composition d'applications linéaires

Théorème 28.21

1. Soit E et F deux $\mathbb{K}$-ev de dimensions finies non nulles p et n respectivement. L'application $u : Mat_{e,f}(u)$ est un isomorphisme entre $\mathcal{L}(E,F)$ et $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$.
2. Soit E, F et G trois $\mathbb{K}$-ev de dimensions non nulles et de bases respectives e, f et g. Soit $u \in \mathcal{L}(E,F)$ et $v \in \mathcal{L}(F,G)$. Alors :
$$Mat_{e,g}(v \circ u) = Mat_{f,g}(v) \times Mat_{e,f}(u)$$
3. Soit E et F deux $\mathbb{K}$-ev de même dimensions finies et non nulles. Soit e une base de E, f une base de F et $u \in \mathcal{L}(E,F)$. Alors u est un isomorphisme entre E et F si et seulement si $Mat_{e,f}(u)$ est inversible. Dans ce cas on a :
$$Mat_{f,e}(u^{-1}) = Mat_{e,f}(u)^{-1}$$

1. Le théorème de rigidité (21.63) justifie que l'application $u \mapsto Mat_{e,f}(u)$ est bijective.
Par construction, elle est bien linéaire.
2. Soit $x \in F$.
$$\begin{aligned} Mat_{e,g}(v \circ u)Mat_e(x) &= Mat_g(v \circ u(x)) \\ &= Mat_g(v(u(x))) \\ &= Mat_{f,g}(v)Mat_f(u(x)) \\ &= Mat_{f,g}(v)Mat_{e,f}(u)Mat_e(x) \end{aligned}$$
Nécessairement :
$$Mat_{e,g}(v \circ u) = Mat_{f,g}(v)Mat_{e,f}(u)$$
3.
$$\begin{aligned} Mat_{e,f}(u) \times Mat_{f,e}(u^{-1}) &= Mat_f(u \circ u^{-1}) \\ &= Mat_f(id) \end{aligned}$$
Donc :
$$Mat_{e,f}(u) \in GL_n(\mathbb{K})$$
On note $P = M^{-1}$. D'après le premier point, on note σ l'unique élément de $\mathcal{L}(F,E)$ tel que $Mat_{f,e}(\sigma) = P$.
On a :
$$Id = MP = Mat_{e,f}(u) \times Mat_{f,e}(v) = Mat_f(u \circ v)$$
Donc :
$$u \circ v = id$$
Donc (E est de dimension finie) :
$$u^{-1} = v$$