# Chapitre 30

# Déterminant

30	Déterminant	1
	30.4 Exemple	2
	30.11Détermination d'une application n-linéaire sur une base	2
	30.18 Caractérisation par les transpositions	2
	30.19Une forme alternée change de signe par transposition	3

### 30.4 Exemple

#### Exemple 30.4

On considrée l'application :

$$\delta: \mathbb{K}^2 \times \mathbb{K}^2 \to \mathbb{K}; ((a,b),(c,d)) \mapsto ad - bc$$

Montrer que cette application est bien 2-linéaire.

$$\begin{split} \delta\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} c' \\ d' \end{pmatrix}\right) &= \delta\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c + \lambda c' \\ d + \lambda d' \end{pmatrix}\right) \\ &= a(d + \lambda d') - b(c + \lambda c') \\ &= ad - bc + \lambda (ad' - bc') \\ &= \delta\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}\right) + \lambda \delta\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c' \\ d' \end{pmatrix}\right) \end{split}$$

### 30.11 Détermination d'une application n-linéaire sur une base

#### Propostion 30.11

Soit pour tout  $i \in [1, n]$ ,  $(e_{i,j})_{1 \le j \le d}$  une base de  $E_i$  et pour tout  $(j_1, \ldots, j_n) \in [1, d_1] \times \cdots \times [1, d_n]$ ,  $f_i, \ldots, f_n \in F$ .

Alors il existe une unique application n-linéaire  $f: E_1 \times \cdots \times E_n \to F$  telle que :

$$\forall (j_1, \dots, j_n) \in [1, d_1] \times \dots \times [1, d_n], \varphi(e_{1,j_1}, \dots, e_{n,j_n}) = f_{j_1, \dots, j_n}$$

Si  $(e_{i,j})_{1 \leq j \leq d}$  est une base de  $E_i$  alors  $((e_{1,2},0,\ldots,0,\ldots,e_{1,d},0,\ldots,0),\ldots,(0,\ldots,0,e_{n,1},\ldots,(0,\ldots,0,e_{n,d})))$  est une base de  $E_1 \times \cdots \times E_n$ . (22.16), théorème de rigidité.

# 30.18 Caractérisation par les transpositions

#### Lemme 30 18

Pour qu'une forme f soit antisymétrique, il faut et il suffit que l'échange de deux variables quelconques provoque un changement de signe.

Par hypothèse, si  $\tau$  est une transposition alors  $\varphi(x_{\tau_1}, \dots, x_{\tau_n}) = -\varepsilon(\tau)(x_1, \dots, x_n)$ . Soit  $\sigma \in S_n$ . On écrit  $\sigma = \tau_1 \circ \dots \circ \tau_k$  avec  $\tau_i$  des transpositions. Alors:

$$\varphi(x_{\sigma_1}, \dots, x_{\sigma_n}) = \varphi(x_{\tau_1 \circ \dots \circ \tau_k(1)}, \dots, x_{\tau_1 \circ \dots \circ \tau_k(n)})$$

$$= \varepsilon(\tau_1) \varphi(x_{\tau_2 \circ \dots \circ \tau_k(1)}, \dots, x_{\tau_2 \circ \dots \circ \tau_k(n)})$$

$$= \varepsilon(\tau_1 \circ \dots \circ \tau_k) \varphi(x_1, \dots, x_n)$$

$$= \varepsilon(\sigma) \varphi(x_1, \dots, x_n)$$

## 30.19 Une forme alternée change de signe par transposition

#### Lemme 30.19

Soit  $\varphi$  une forme alternée. Alors pour tout  $(x_1, \ldots, x_n) \in E^n$  et tout  $(i, j) \in [1, n]^2$  avec  $i \neq j$ :

$$\varphi(x_1,\ldots,x_i,\ldots,x_j,\ldots,x_n) = -\varphi(x_1,\ldots,x_j,\ldots,x_i,\ldots,x_n)$$

Cela revient à dire que pour toute transposition  $\tau \in S_n$ , on a :

$$\varphi(x_1,\ldots,x_n) = -\varepsilon(\tau)\varphi(x_{\tau_1},\ldots,x_{\tau_n})$$

Réciproquement, si cette condition est satisfaite et si  $\mathbb{K}$  n'est pas de caractéristique 2, alors  $\varphi$  est alternée.

Soit  $\varphi$  alternée.

Soit  $(x_1,\ldots,x_n)\in E^n$ .

$$0 = \varphi(x_1, \dots, x_i + x_j, \dots, x_j + x_i, \dots, x_n)$$

$$= \varphi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

$$+ \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_j, \dots, x_n)$$

$$+ \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

$$+ \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

$$= \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_n) + \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

On suppose que  $\operatorname{carac}(\mathbb{K}) \neq 2$ .

On a:

$$\varphi(x_1,\ldots,x_i,\ldots,x_i,\ldots,x_n) = \varphi(x_1,\ldots,x_i,\ldots,x_i,\ldots,x_n)$$
 (antisymétrie)

Donc:

$$2\varphi(x_1,\ldots,x_i,\ldots,x_i,\ldots,x_n)=0$$

 ${\bf Donc}:$ 

$$\varphi(x_1,\ldots,x_i,\ldots,x_i,\ldots,x_n)=0$$