

# Khôlles de Mathématiques - Semaine 19

Hugo Vangilluwen, George Ober, Kylian Boyet

3 Mars 2024

## 1 $(A \times B)^T = B^T \times A^T$

Pour une matrice  $A \in \mathcal{M}_{(n,p)}(\mathbb{K})$ , la matrice transposée est définie :

$$\forall (k, l) \in \llbracket 1, p \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket, [A^T]_{kl} = A_{lk}$$

Formellement, la transposition est une application de  $\mathcal{M}_{(n,p)}(\mathbb{K})$  dans  $\mathcal{M}_{(p,n)}(\mathbb{K})$ .

*Démonstration.* Soit  $(A, B) \in \mathcal{M}_{(n,p)}(\mathbb{K}) \times \mathcal{M}_{(p,q)}(\mathbb{K})$ .

$(A \times B)^T \in \mathcal{M}_{(q,n)}(\mathbb{K})$ . Soit  $(i, j) \in \llbracket 1, q \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket$ .

$$\begin{aligned} [(A \times B)^T]_{i,j} &= [A \times B]_{j,i} \\ &= \sum_{k=1}^p A_{j,k} \times_{\mathbb{K}} B_{k,i} \\ &= \sum_{k=1}^p B_{k,i} \times_{\mathbb{K}} A_{j,k} \\ &= \sum_{k=1}^p [B^T]_{i,k} \times_{\mathbb{K}} [A^T]_{k,j} \\ &= [(B^T) \times (A^T)]_{i,j} \end{aligned}$$

□

## 2 Calculer $E^{i,j} \times E^{k,l}$ en fonction de $i, j, k, l$ et des symboles de Kronecker

Le symbole de Kronecker est défini de la manière suivante :

$$\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, \delta_{xy} = \begin{cases} 0 & \text{si } x \neq y \\ 1 & \text{si } x = y \end{cases}$$

La matrice  $E^{i,j} \in \mathcal{M}_{(n,p)}(\mathbb{K})$  avec  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, p \rrbracket$  ne possède que des coefficients nuls sauf le coefficient de la  $i^e$  ligne et  $j^e$  colonne qui vaut 1. Formellement :

$$\forall (r, s) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, p \rrbracket, [E^{i,j}]_{rs} = \delta_{ir} \delta_{js}$$

*Démonstration.* Calculons  $E^{i,j}(n, p) \times E^{k,l}(p, q)$ .

Soient  $(r, s) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, q \rrbracket$  fq

$$\begin{aligned} [E^{i,j} \times E^{k,l}]_{rs} &= \sum_{t=1}^p E_{r,t}^{i,j} E_{t,s}^{k,l} \\ &= \sum_{t=1}^p \delta_{ir} \delta_{jt} \delta_{kt} \delta_{ls} \\ &= \delta_{jk} \delta_{ir} \delta_{ls} \\ &= \delta_{jk} [E^{i,l}]_{rs} \end{aligned}$$

Donc  $E^{i,j} \times E^{k,l} = \delta_{jk} E^{i,l}$ .

Ainsi, pour le calcul de  $(E^{i,j})^2$ ,  $q \leftarrow n$ ,  $k \leftarrow i$ ,  $l \leftarrow j$ .

$$(E^{i,j})^2 = \delta_{ji} E^{i,j} = \begin{cases} E^{i,j} & \text{si } i = j \\ 0_{n,p} & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

□

### 3 Les matrices triangulaires supérieures forment un sous-anneau de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$

*Démonstration.*  $\mathcal{T}_n^+(\mathbb{K}) \subset (M)_n(\mathbb{K})$  et  $(\mathcal{M}_n(\mathbb{K}), +, \times)$  est un anneau.

$\mathcal{T}_n^+(\mathbb{K}) \neq \emptyset$  car  $I_n \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})$  ( $I_n$  est le neutre multiplicatif de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ ).

Soient  $(A, B) \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})^2$ .

Soient  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$  tels que  $i > j$ .

$$(A - B)_{i,j} = \underbrace{A_{i,j}}_{=0 \text{ car } A \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})} - \underbrace{B_{i,j}}_{=0 \text{ car } B \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})} = 0$$

Donc,  $A - B \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})$ .

$$\begin{aligned} (A \times B)_{i,j} &= \sum_{k=1}^n A_{i,k} \times_{\mathbb{K}} B_{k,j} \\ &= \sum_{k=1}^j \underbrace{A_{i,k}}_{=0 \text{ car } i > j \geq k \text{ et } A \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})} \times_{\mathbb{K}} B_{k,j} + \sum_{k=j+1}^n A_{i,k} \times_{\mathbb{K}} \underbrace{B_{k,j}}_{=0 \text{ car } k > j \text{ et } B \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})} \\ &= 0 \end{aligned}$$

Donc,  $A \times B \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{K})$ .

□

### 4 Si $A$ est une matrice d'ordre $n$ et $\lambda$ un scalaire non nul d'un corps, alors la transposée de $A$ et $\lambda A$ sont inversibles aussi.

*Démonstration.* Soient  $A, \lambda \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K}) \times \mathbb{K}^*$ , avec  $\mathbb{K}$  un corps.

Par définition, il existe  $B \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$  tel que  $AB = BA = I_n$ . Ainsi :

$$(AB)^T = I_n^T \iff B^T A^T = I_n,$$

donc  $A^T$  admet un inverse à gauche,  $B^T$ , donc un inverse tout court et donc  $A^T$  est inversible (on notera que  $A^T$  reste dans les matrices d'ordre  $n$ ). De même,

$$\lambda AB = \lambda I_n \iff (\lambda A)B = \lambda I_n \iff (\lambda A) \left( \frac{1}{\lambda} B \right) = I_n,$$

car les scalaires commutent avec toutes les matrices. Ainsi,  $\lambda A$  admet un inverse à droite, donc un inverse tout court, donc est inversible, d'inverse  $\frac{1}{\lambda} B$ . Concluant la preuve. □

### 5 Si $N$ est une matrice d'ordre $n$ nilpotente, alors $I_n + \lambda N$ est inversible pour tout $\lambda$ , scalaire d'un corps.

*Démonstration.* Soient  $N$  une matrice d'ordre  $n$  à coefficient dans  $\mathbb{K}$ , un corps, nilpotente, d'indice de nilpotence  $k$  (un entier naturel donc) et  $\lambda \in \mathbb{K}$ . Calculons :

$$I_n^{2k+1} + (\lambda N)^{2k+1} = I_n^{2k+1} - (-\lambda N)^{2k+1} = (I_n + \lambda N) \sum_{i=0}^{2k} (-\lambda N)^i = (I_n + \lambda N) \sum_{i=0}^{k-1} (-\lambda N)^i,$$

car  $\lambda N$  commute avec  $I_n$ , or le membre de gauche est égal à  $I_n$  car  $2k+1 > k$ , donc  $I_n + \lambda N$  est inversible à droite, donc inversible tout court, d'inverse  $\sum_{i=0}^{k-1} (-\lambda N)^i$ . Ce qui conclut la preuve. □

## 6 Caractérisation de l'inversibilité pour les matrices

$A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  est inversible si et seulement si pour tout  $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ , l'équation  $AX = Y$  d'inconnue  $X \in \mathcal{M}_{n,1}$  admet une unique solution.

$$\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K}) \iff \forall Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}), \exists! X \in \mathcal{M}_{n,1} : AX = Y \quad (1)$$

*Démonstration.* Supposons que  $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$ . Soit  $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$  fixé quelconque.  
 $AX = Y \iff A^{-1}AX = A^{-1}Y \iff X = A^{-1}Y$  donc l'équation  $AX = Y$  d'inconnue  $X \in \mathcal{M}_{n,1}$  admet une unique solution.

Supposons maintenant que  $\forall Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}), \exists! X \in \mathcal{M}_{n,1} : AX = Y$ .  
 Pour  $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$ , notons  $X_i$  la solution de  $AX = E^{i,1}$ .

Posons  $B = \left[ \begin{array}{c|c|c|c} X_1 & X_2 & \dots & X_n \end{array} \right]$ .

Calculons  $AB = \left[ \begin{array}{c|c|c|c} AX_1 & AX_2 & \dots & AX_n \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{c|c|c|c} E^{1,1} & E^{2,1} & \dots & E^{n,1} \end{array} \right] = I_n$ .

Ainsi  $A$  est inversible à droite donc  $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$  et  $A^{-1} = B$ . □

## 7 Caractérisation des matrices diagonales inversibles

Une matrice diagonale est inversible si et seulement si tous ses coefficients diagonaux sont non nuls.

$$\forall D = \text{diag}(d_1, d_2, \dots, d_n) \in \mathcal{D}_n(\mathbb{K}), D \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K}) \iff \prod_{i=1}^n d_i \neq 0 \quad (2)$$

*Démonstration.* Soit  $D \in \mathcal{D}_n(\mathbb{K})$  de coefficients diagonaux  $d_1, d_2, \dots, d_n \in \mathbb{K}^n$ .

Soit  $Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \dots \\ y_n \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ . Étudions l'équation  $DX = Y$  d'inconnue  $X = \begin{bmatrix} x_1 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ .

$$DX = Y \iff \begin{cases} d_1 x_1 & = & y_1 \\ & d_2 x_2 & = & y_2 \\ & & \ddots & = & \ddots \\ & & & d_n x_n & = & y_n \end{cases}$$

- Si  $\exists i_0 \in \llbracket 1; n \rrbracket : d_{i_0} = 0$ , la  $i_0$ -ème ligne du système ci-dessus devient une condition de compatibilité  $0 = y_{i_0}$  qui ne sera pas respecté pour  $Y = E^{i_0,1}$ . Donc  $D \notin \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$ .
- Sinon  $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket : d_i \neq 0$ , le système est donc triangulaire à coefficients diagonaux non nuls. Il admet donc une unique solution. Ainsi  $D \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$ .

$$DX = Y \iff \begin{cases} x_1 & = & d_1^{-1} y_1 \\ & x_2 & = & d_2^{-1} y_2 \\ & & \ddots & = & \ddots \\ & & & x_n & = & d_n^{-1} y_n \end{cases}$$

Ainsi  $D^{-1} = \text{diag}(d_1^{-1}, d_2^{-1}, \dots, d_n^{-1})$ . □