

# Orthogonalité

## Diagonalisation de matrices symétriques

MAT-2930 Algèbre linéaire appliquée  
Jean-François Lalonde



# Matrices (réelles) symétriques

Sous-ensemble de matrices  
très important (et courant)

$$\mathbf{A} = \mathbf{A}^{\top}$$

Ses valeurs propres sont :

Ses vecteurs propres sont :

$$\underline{A}P = PD$$

*diagonale*

- Comme la matrice ~~matrice~~ **A** possède *n* vecteurs propres indépendants, **P** est inversible :

~~$AP = P^{-1}A$~~   $A = PDP^{-1}$

*vecteurs propres*      *valeurs propres*

Nous avons diagonalisé la matrice **A** !

# Diagonalisation d'une matrice symétrique

Cas habituel :  $A = PDP^{-1}$

Matrice symétrique :

# Diagonalisation d'une matrice symétrique

$$A = QDQ^T$$

Sous forme matricielle :

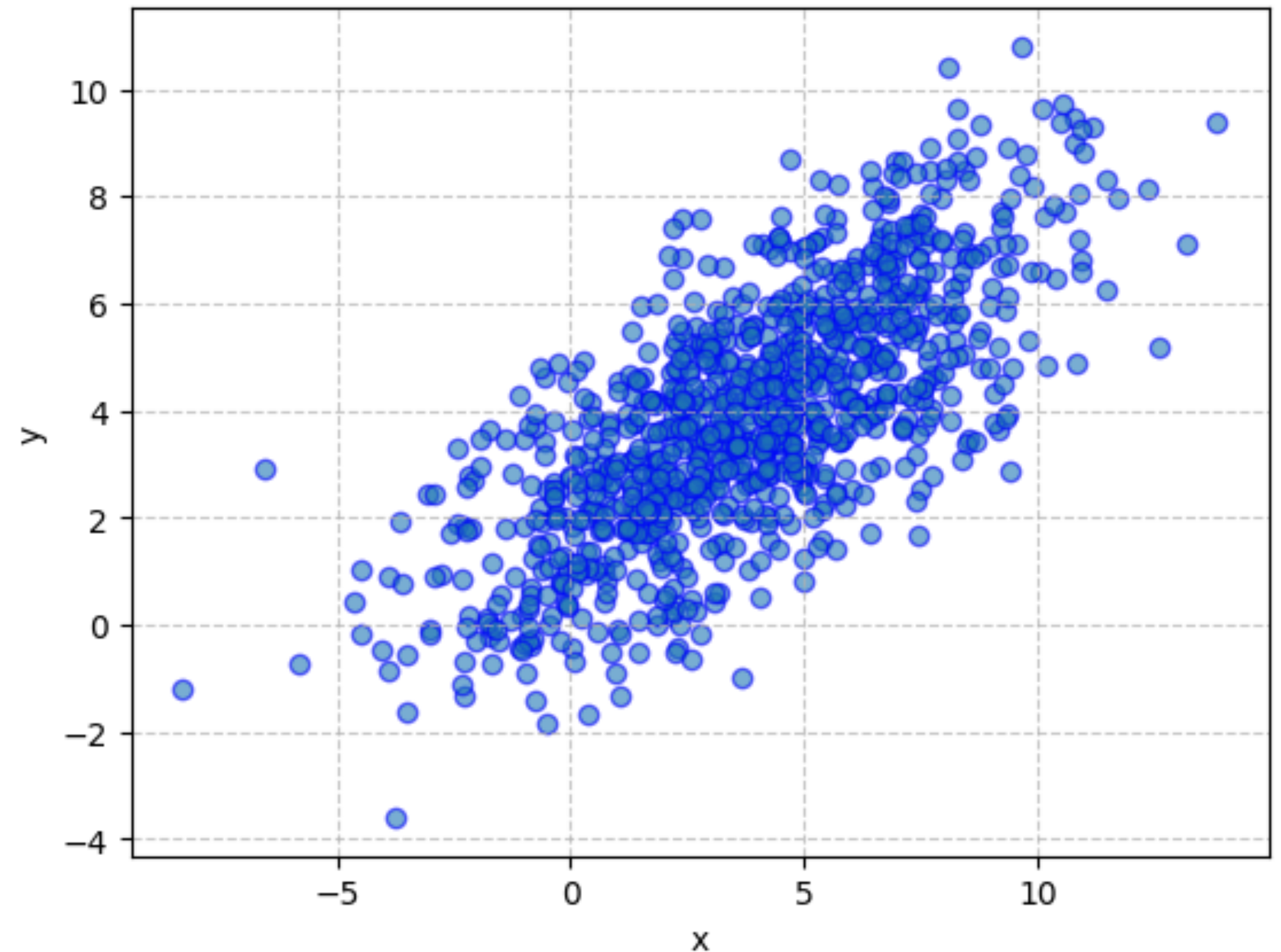
Quelles sont chacune de ces matrices ?

Une matrice symétrique est une **combinaison de matrices de projection orthogonales**.

# Exemple : Analyse en Composantes Principales

- Matrice de covariance :

$$\mathbf{C} = \frac{1}{n-1} (\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}})(\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}})^{\top}$$



Une matrice symétrique est une **combinaison de matrices de projection orthogonales**.

# Diagonalisation d'une matrice symétrique

$$\mathbf{A} = \mathbf{Q}\mathbf{D}\mathbf{Q}^{\top}$$

Si  $\mathbf{A}$  est diagonalisable orthogonalement, alors elle est symétrique ( $\mathbf{A} = \mathbf{A}^{\top}$ ) :

# Théorème spectral

Soit  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  une matrice réelle.

$\mathbf{A}$  est symétrique si et seulement si elle est diagonalisable orthogonalement.

$$\mathbf{A} = \mathbf{Q}\mathbf{D}\mathbf{Q}^\top$$

$$\mathbf{A} = \lambda_1 \mathbf{q}_1 \mathbf{q}_1^\top + \lambda_2 \mathbf{q}_2 \mathbf{q}_2^\top + \dots + \lambda_n \mathbf{q}_n \mathbf{q}_n^\top$$



# Exemple

- Déterminez la matrice  $2 \times 2$  ayant les valeurs et vecteurs propres suivants :

**Rappel**

$$\mathbf{A} = \lambda_1 \mathbf{q}_1 \mathbf{q}_1^\top + \lambda_2 \mathbf{q}_2 \mathbf{q}_2^\top + \dots + \lambda_n \mathbf{q}_n \mathbf{q}_n^\top$$

$$\lambda_1 = 3, \lambda_2 = -2$$

$$\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$$