

Matrices

Définition :

Une matrice $n \times m$ est un tableau de nombres à n lignes et à m colonnes :

Exemple avec $n = 2, m = 3$: $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 4 & 3 & -1 \end{bmatrix}$

On note A_{ij} l'élément situé à l'intersection de la ligne i et de la colonne j (la ligne est toujours nommée en premier).

Exemple : $A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1m} \\ A_{21} & A_{22} & \dots & A_{2m} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ A_{n1} & A_{n2} & \dots & A_{nm} \end{bmatrix}$

On note $[A_{ij}]$ la matrice d'élément général A_{ij} . On a donc : $\mathbf{A} = [A_{ij}]$

Déterminant d'une matrice :

Pour une matrice 2×2 , on montre que la matrice inverse est donnée par :

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{bmatrix} a & -b \\ -c & d \end{bmatrix}$$

Le nombre $ad - bc$ est appelé *déterminant* de la matrice \mathbf{A} , noté :

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = |A| = \det(A)$$

La matrice inverse \mathbf{A}^{-1} n'existe donc que si $\det \mathbf{A}$ est différent de zéro.

La matrice \mathbf{A} est singulière si $\det \mathbf{A} = 0$, régulière dans le cas contraire. Ce résultat se généralise à une matrice de dimension quelconque.

Propriétés des déterminants :

- $\det(\mathbf{A}^T) = \det(\mathbf{A})$
- $\det(\mathbf{AB}) = \det(\mathbf{A}) \times \det(\mathbf{B})$
- Si \mathbf{A} est régulière, $\det(\mathbf{A}^{-1}) = 1 / \det(\mathbf{A})$
puisque $\det(\mathbf{AA}^{-1}) = \det(\mathbf{A}) \times \det(\mathbf{A}^{-1}) = \det(\mathbf{I}) = 1$
- Si \mathbf{A} est orthogonale, $\det(\mathbf{A}) = \pm 1$
puisque $\det(\mathbf{AA}^T) = [\det(\mathbf{A})]^2 = \det(\mathbf{I}) = 1$

Transposition d'une matrice :

La transposée \mathbf{A}^T (auss notée \mathbf{A}') d'une matrice \mathbf{A} est la matrice obtenue en échangeant les lignes et les colonnes de \mathbf{A} :

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 4 & 3 & -1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 3 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

Inversion d'une matrice :

Une matrice \mathbf{A} est dite *inversible* ou *régulière* s'il existe une matrice \mathbf{A}^{-1} (appelée *matrice inverse*) telle que :

$$\mathbf{A} \times \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1} \times \mathbf{A} = \mathbf{I}$$

Si \mathbf{A}^{-1} n'existe pas, la matrice \mathbf{A} est dite *singulière*

Propriétés :

- $(\mathbf{A}^{-1})^{-1} = \mathbf{A}$
- $(\mathbf{A}^T)^{-1} = (\mathbf{A}^{-1})^T$
- $(\mathbf{AB})^{-1} = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}^{-1}$
- La matrice \mathbf{A} est dite *orthogonale* si $\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^T$

Comatrice :

On appelle **comatrice** (ou **matrice adjointe**) de \mathbf{A} , la matrice carrée d'ordre n , notée $\text{com}(\mathbf{A})$ (ou $\text{adj}(\mathbf{A})$) définie par :

$$\text{com}(A) = \begin{bmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{12} & \dots & \Delta_{1n} \\ \Delta_{21} & \Delta_{22} & \dots & \Delta_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \Delta_{n1} & \Delta_{n2} & \dots & \Delta_{nn} \end{bmatrix}$$

où Δ_{ij} est le cofacteur de l'élément a_{ij} de A défini à partir du mineur $|M_{ij}|$ par la relation :

$$\Delta_{ij} = (-1)^{i+j} |M_{ij}|$$