Algèbre linéaire

Définition 1 (Sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n). Soit $V \subseteq \mathbb{R}^n$. On dit que V est un sous-espace **vectoriel de** \mathbb{R}^n si et seulement si les trois conditions suivantes sont satisfaites.

- 1. $V \neq \emptyset$;
- 2. $\forall v_1 \in V, \ \forall v_2 \in V \ v_1 + v_2 \in V$;
- 3. $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \ \forall v \in V \ \lambda \times v \in V$.

Exercice 2. Déterminez sur si les ensembles ci-dessous sont des sous-espaces vectoriels de \mathbb{R}^2 . Justifiez votre réponse.

1. \mathbb{R}^2

- 5. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x+y=0\}$
- 2. {(0,0)}
- 6. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x=0\}$

 $3. \mathbb{Z}^2$

- 7. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x-y=1\}$
- $4. \{(1,1)\}$
- 8. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1\}.$

Exercice 3. Déterminez tous les sous-espaces vectoriels de \mathbb{R}^2 . Même question pour \mathbb{R}^3 .

Définition 4 (Combinaison linéaire). Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soient $v_1, \ldots, v_k \in$ V. On dit que $v \in V$ est une combinaison linéaire de v_1, \ldots, v_k si et seulement si

$$\exists \lambda_1 \in \mathbb{R} \ldots \exists \lambda_k \in \mathbb{R} \quad v = \lambda_1 \cdot v_1 + \ldots \lambda_k \cdot v_k.$$

Exercice 5. Déterminez si les affirmations suivantes sont vraies ou fausses. Justifiez votre réponse.

- 1. Le vecteur v = (2,3) est une combinaison linéaire des vecteurs (1,0) et (0,1).
- 2. Le vecteur v = (4,4) est une combinaison linéaire du vecteur (2,2).
- 3. Le vecteur v = (1,0) est une combinaison linéaire du vecteur (1,2).
- 4. Le vecteur v = (1,1) est une combinaison linéaire des vecteurs (1,2) et (2,1).
- 5. Le vecteur v = (1,1) est une combinaison linéaire des vecteurs (3,3), (1,2) et (2,1).

Définition 6 (Espace vectoriel engendré). Soient $v_1, \ldots, v_k \in \mathbb{R}^n$. L'espace vectoriel en**gendré par** v_1, \ldots, v_k , noté $\langle v_1, \ldots, v_k \rangle$, est l'ensemble des combinaisons linéaires des vecteurs v_1, \ldots, v_k . On a donc:

$$\langle v_1, \dots, v_k \rangle = \{ v \in \mathbb{R}^n \mid \exists \lambda_1 \in \mathbb{R} \dots \exists \lambda_k \in \mathbb{R} \quad v = \lambda_1 \cdot v_1 + \dots \lambda_k \cdot v_k \}.$$

Exercice 7. Montrez que, quel que soient $v_1, \ldots, v_k \in \mathbb{R}^n$, on a bien que $\langle v_1, \ldots, v_k \rangle$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n .

Exercice 8. Décrire géométriquement les sous-espaces vectoriels engendrés définis ci-dessous.

1. $\langle (0,0) \rangle$	5. $\langle (0,0,0) \rangle$	9. $\langle (0,1), (1,2), (2,3), (3,4) \rangle$
$2. \langle (1,0) \rangle$	6. $\langle (1,0,0) \rangle$	10. $\langle (1,0,0), (0,1,0), (1,1,1) \rangle$
$3. \langle (1,1) \rangle$	7. $\langle (1,1,1) \rangle$	11. $\langle (1,0,0), (2,1,0), (3,2,0) \rangle$
4. $\langle (1,2), (2,3) \rangle$	8. $\langle (1,0,0), (1,0,1) \rangle$	12. $\langle (1,0,0), (2,0,0), (3,0,0) \rangle$

Définition 9 (Famille génératrice). Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soient $v_1, \ldots, v_k \in V$. On dit que $\{v_1, \ldots, v_k\}$ est une famille génératrice de V (ou partie génératrice de V) ssi

$$V = \langle v_1, \dots, v_k \rangle.$$

Exercice 10. Donnez une famille génératrice pour chacun des espaces vectoriels ci-dessous.

1.
$$\mathbb{R}^2$$
 3. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x=y\}$ 5. $\{(x,y) \in \mathbb{R}^3 \mid x=y \land y=z\}$
2. \mathbb{R}^4 4. $\{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid x=y\}$ 6. $\{(w,x,y,z) \in \mathbb{R}^4 \mid w=x \land y=z\}$

Définition 11 (Dépendance linéaire). Soient $v_1, \ldots, v_k \in \mathbb{R}^n$. On dit que les vecteurs v_1, \ldots, v_k sont **linéairement dépendants** si et seulement si il existe $\lambda_1, \ldots, \lambda_k \in \mathbb{R}$ non tous nuls tels que $\lambda_1 \cdot v_1 + \cdots + \lambda_k \cdot v_k = 0$. Il est important de noter que dans la dernière égalité, 0 représente $(0, \ldots, 0)$ le vecteur nul de \mathbb{R}^n . Dans la suite de ce texte, nous utiliserons la notation 0 à la fois pour le nombre $0 \in \mathbb{R}$, ainsi que pour le vecteur nul de \mathbb{R}^n .

Définition 12 (Indépendance linéaire - Famille libre). Soient $v_1, \ldots, v_k \in \mathbb{R}^n$. On dit que les vecteurs v_1, \ldots, v_k sont **linéairement indépendants** si et seulement si il ne sont pas linéairement dépendants. Dans ce cas, on dit également que $\{v_1, \ldots, v_k\}$ est une **famille libre (ou partie libre)**. En particulier, si les vecteurs $v_1, \ldots, v_k \in \mathbb{R}^n$ sont linéairement indépendants, il satisfont la formule ci-dessous.

$$\forall \lambda_1 \in \mathbb{R} \cdot \cdots \forall \lambda_k \in \mathbb{R} \quad (\lambda_1 \cdot v_1 + \cdots + \lambda_k \cdot v_k = 0) \Rightarrow (\lambda_1 = \lambda_2 = \cdots = 0).$$

Exercice 13. Parmi les ensembles de vecteurs ci-dessous, déterminez ceux qui sont des familles libres.

Définition 14 (Base). Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soient $v_1, \ldots, v_k \in V$. On dit que $\{v_1, \ldots, v_n\}$ est **une base de** V ssi $\{v_1, \ldots, v_n\}$ est à la fois une famille génératrice de V et une famille libre.

Exercice 15. Donnez une base à chacun des sous-espaces vectoriels ci-dessous.

1.
$$V_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 2x + 3y = 0\}$$
 4. $V_4 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = 0\}$

2.
$$V_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = 0\}$$
 5. $V_5 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x + y = 0 \land x + z = 0\}$

2.
$$V_2 = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = 0\}$$
 5. $V_5 = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x + y = 0 \land x + z = 0\}$
3. $V_3 = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x + 3y = 0\}$ 6. $V_6 = \{(w,x,y,z) \in \mathbb{R}^4 \mid w + x + y + z = 0\}$

Théorème 16. Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Si B_1 et B_2 sont deux bases de V, on a nécéssairement que $|B_1| = |B_2|$.

Définition 17 (Dimension). Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soit B une base de V constituée de k éléments. On dira que l'espace vectoriel V est de dimension k. On notera $\dim(V) = k$.

Théorème 18. Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n , alors V possède toujours une base.

Proposition 19. Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soit $B:\{v_1,\ldots,v_k\}$ une base de V. Soit $v \in V$. Si $v = \lambda_1 \cdot v_1 + \cdots + \lambda_k \cdot v_k = \mu_1 \cdot v_1 + \cdots + \mu_k \cdot v_k$, alors $\lambda_1 = \mu_1, \dots, \lambda_k = \mu_k$.

Définition 20 (Coordonnées). Soit V un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n . Soit $B:\{v_1,\ldots,v_k\}$ une base de V. Soit $v \in V$ tel que $v = \lambda_1 \cdot v_1 + \cdots + \lambda_k \cdot v_k$. $(\lambda_1, \dots, \lambda_k)$ sont **les coordonnées de** vdans la base B.

Exercice 21. On considère les deux bases de \mathbb{R}^2 suivantes : $B_1 = \{(1,0),(0,1)\}$ et $B_2 =$ $\{(1,2),(2,1)\}$. Donnez les coordonnées des vecteurs ci-dessous dans les deux bases B_1 et B_2 .

1.
$$v_1 = (1,0)$$
 2. $v_2 = (1,2)$ 3. $v_3 = (0,0)$ 4. $v_4 = (1,1)$ 5. $v_5 = (2,3)$

Définition 22 (Injectivité). Soit $f: A \to B$ une fonction. On dit que f est **injective** ssi

$$\forall a_1 \in A \ \forall a_2 \in A \quad a_1 \neq a_2 \Rightarrow f(a_1) \neq f(a_2).$$

Définition 23 (Surjectivité). Soit $f: A \to B$ une fonction. On dit que f est surjective ssi

$$\forall b \in B \ \exists a \in A \quad f(a) = b.$$

Définition 24 (Bijectivité). Soit $f: A \to B$ une fonction. On dit que f est **bijective** ssi f est à la fois injective et surjective.

Exercice 25. Dans chacun des cas ci-dessous, donner (si possible) un exemple d'application 1 qui remplit les conditions demandées.

^{1.} Soit $f:A\to B$, on dit que f est une application si et seulement si le domaine de f est égal à A.

- 1. $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ bijective.
- 2. $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ non injective et non surjective.
- 3. $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ injective et non surjective.
- 4. $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ non injective et surjective.
- 5. $f: \{0,1\} \to \{0,1\}$ bijective.
- 6. $f: \{0,1\} \rightarrow \{0,1\}$ non injective et non surjective.
- 7. $f: \{0,1\} \rightarrow \{0,1\}$ injective et non surjective.
- 8. $f: \{0,1\} \rightarrow \{0,1\}$ non injective et surjective.

Proposition 26 (Principe des tiroirs - Pigeon Hole Principle). Soit A un ensemble fini. Soit $f:A\to A$ une application. Les trois affirmations suivantes sont équivalentes :

(1) f est injective (2) f est surjective (3) f est bijective.

Définition 27. Soient V_1 et V_2 deux sous-espaces vectoriels de \mathbb{R}^n . On dit que $L:V_1 \to V_2$ est une application linéaire si et seulement si les deux conditions suivantes sont satisfaites.

- 1. $\forall u \in V_1 \ \forall v \in V_1 \ L(u+v) = L(u) + L(v)$.
- 2. $\forall \lambda \in \mathbb{R} \ \forall v \in V_1 \quad L(\lambda \cdot v) = \lambda \cdot L(v)$.

Exercice 28. Déterminez si les fonctions ci-dessous sont des applications linéaires.

- 1. $L_1: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ définie par $L_1(x) = x$. 5. $L_5: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ définie par $L_5(x,y) = x y$. 2. $L_2: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ définie par $L_1(x) = x^2$. 6. $L_6: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^2$ définie par $L_6(x) = (x, 3x)$.
- 3. $L_3: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ définie par $L_3(x) = x + 1$. 7. $L_7: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ définie par $L_7(x,y) = (y,x)$.
- 4. $L_4: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ définie par $L_4(x) = e^x$. 8. $L_8: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ définie par $L_8(x,y) = (1,0)$.

Exercice 29. Dans chacun des cas ci-dessous, donner (si possible) un exemple d'application linéaire qui remplit les conditions demandées.

- 1. $L: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ bijective.
- 2. $L: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ non injective et non surjective.
- 3. $L: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ injective et non surjective.
- 4. $L: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ non injective et surjective.

Définition 30 (Noyau d'une application linéaire). Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire. Le **noyau de** L, noté Ker(L), est défini par

$$Ker(L) = \{ v \in V_1 \mid L(v) = 0 \}.$$

Définition 31 (Image d'une application linéaire). Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire. L'image de L, noté Im(L), est défini par

$$Im(L) = \{v_2 \in V_2 \mid \exists v_1 \in V_1 \ L(v_1) = v_2\}.$$

Exercice 32. Calculez le noyau et l'image de toutes les applications linéaires que vous avez identifiées dans l'Exercice 28.

Proposition 33. Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire.

- 1. Ker(L) est un sous-espace vectoriel de V_1 .
- 2. Im(L) est un sous-espace vectoriel de V_2 .

Théorème 34. Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire telle que $Ker(L) = \{0\}$. Si $\{v_1, \ldots, v_k\}$ est une famille libre dans V_1 , alors $\{L(v_1), \ldots, L(v_k)\}$ est une famille libre dans V_2 .

Exercice 35. Prouvez le Théorème 34. Montrez enuiste, à l'aide d'un contre-exemple, que l'hypothèse " $Ker(L) = \{0\}$ " est nécessaire.

Exercice 36. Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire. Montrez que L est injective si et seulement si $Ker(L) = \{0\}$.

Théorème 37 (Théorème du rang). Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire.

$$\dim(V_1) = \dim(Ker(L)) + \dim(Im(L)).$$

Définition 38 (Ensemble de matrices). On note $\mathbb{R}^{n \times m}$ l'ensemble des matrices n lignes et m colonnes à coefficients réels. Une matrice $M \in \mathbb{R}^{n \times m}$ sera donc de la forme

$$M = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & \dots & a_{kn} \end{pmatrix}.$$

Définition 39 (Application linéaire associée à une matrice). Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times m}$. L'application linéaire associée à M, notée L_M , est une application lineaire $L_M : \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^n$ définie par

$$L_M(v) = M \cdot v$$
, quel que soit $v \in \mathbb{R}^m$.

Vidéo 40. Vidéo avec un exemple permettant de construire l'application linéaire associée à une matrice donnée : https://youtu.be/rYDWgbdOEyk

Exercice 41. Verifiez que l'application L_M est effectivement une application linéaire.

Exercice 42. Pour chacune des matrices ci-dessous, donnez explicitement l'application linéaire associée.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Définition 43 (Matrice associée à une application linéaire). Soit $L: V_1 \to V_2$ une application linéaire. Soient B_1 une base de V_1 et B_2 une base de V_2 . La matrice associée à L, notée $M_L^{B_1 \to B_2}$, est une matrice M telle que

$$L(v) = M_L^{B_1 \to B_2} \cdot v$$
, quel que soit $v \in V_1$,

où v est exprimé dans la base B_1 et L(v) est exprimé dans la base B_2 .

Vidéo 44. Vidéo avec un exemple permettant de construire la matrice associée à une application linéaire dans les bases naturelles (canoniques) : https://www.youtube.com/watch?v=_169kFvTOSk&t=0s

Exercice 45. Pour chacune des applications linéaires ci-dessous, calculez la matrice naturellement associée, en utilisant les bases naturelles de \mathbb{R}^n .

- 1. $L_1: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ définie par $L_1(x) = x$.
- 2. $L_2: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ définie par $L_2(x,y) = (x,2y,3x+5y)$.
- 3. $L_3: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$ définie par $L_3(x, y, z) = (2x + 3y, 5x + y + 7z)$.

Vidéo 46. Vidéo avec un exemple permettant de construire la matrice associée à une application linéaire dans des bases choisies : https://youtu.be/d9S4K-yYWMw

Exercice 47. Pour chacune des applications linéaires ci-dessous, choisissez une base B_1 pour V_1 , choisissez une base B_2 pour V_2 , et calculez la matrice naturellement associée, en utilisant les bases que vous aurez choisies.

- 1. $L_1: \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid x=y\} \to \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid x=y\} \text{ avec } L_1(x,y,z) = (x,y,z).$
- 2. $L_2: \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid x+y+z=0\} \to \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid y=0\} \text{ avec } L_2(x,y,z)=(x,0,x).$

Proposition 48. Soient $L_1: V_1 \to V_2$ et $L_2: V_2 \to V_3$ deux applications linéaires. La composée $L_2 \circ L_1: V_1 \to V_3$ est une application linéaire. De plus, on a que $M_{L_2 \circ L_1} = M_{L_2} \cdot M_{L_1}$.

Définition 49 (Valeurs propres et vecteurs propres). Soit V un sous-espace vectoriel. Soit L: $V \to V$ une application linéaire. Soit $v \in V$, on dit que v est un **vecteur propre** de L si et seulement si

- 1. $v \neq 0$;
- 2. il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ telle que $L(v) = \lambda \cdot v$.

On dit que λ est la **valeur propre associée à** v. Si M_L est une matrice associée à L, on parlera également des valeurs propres et vecteurs propres de M_L .

Définition 50 (Matrice diagonale). Une matrice diagonale est une matrice carrée dont les coefficients en dehors de la diagonale principale sont nuls. Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$. On note a_{ij} l'élément de M situé en ième ligne, jème colonne. On a que M est diagonale si et seulement si

$$\forall i \ \forall j \ (i \neq j) \Rightarrow a_{ij} = 0.$$

Définition 51 (Application linéaire diagonalisable). Soit V un sous-espace vectoriel. Soit L: $V \to V$ une application linéaire. On dit que L est **diagonalisable** si et seulement si il existe une base B de V telle que $M_L^{B\to B}$ est une matrice diagonale.

Exercice 52. Soit V un sous-espace vectoriel. Soit B une base de V. Soit $L:V\to V$ une application linéaire diagonalisable telle que $M_L^{B\to B}$ est une matrice diagonale. Montrez que chaque élément de B est un vecteur propre de L.

Exercice 53. Donnez un exemple d'application linéaire de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 , différente de l'identité et différente de l'application nulle, qui est diagonalisable.

Exercice 54. Donnez un exemple d'application linéaire de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 qui n'est pas diagonalisable.

Définition 55 (Multiplicité d'une racine d'un polynôme). Soit p(x) un polynôme. Si $p(x) = (x-a)^n \cdot q(x)$ où $q(a) \neq 0$, alors on dit que a est une **racine de** p(x) **de multiplicité** n.

Exercice 56. Dans chacun des cas suivants, donnez un polynôme

- 1. $p_1(x)$ tel que 1 est une racine de $p_1(x)$ de multiplicité 1.
- 2. $p_2(x)$ tel que 3 est une racine de $p_1(x)$ de multiplicité 5.
- 3. $p_3(x)$ tel que 2 est une racine de $p_3(x)$ de multiplicité 4 et 7 est une racine de $p_3(x)$ de multiplicité 5.

Définition 57 (Polynôme caractéristique). Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ une matrice carrée. Le **polynôme** caractéristique de M, noté $p_M(\lambda)$ est le polynôme défini ci-dessous.

$$p_M(\lambda) = det(\lambda \cdot Id_n - M),$$

où $Id_n \in \mathbb{R}^{n \times n}$ est la matrice identité.

Exercice 58. Pour chacune des matrices ci-dessous, calculez le polynôme caractéristique.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad ; \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Proposition 59. Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ une matrice carrée. Les valeurs propres de M sont exactement les racines du polynôme caractéristique de M.

Exercice 60. Pour chacune des matrices de l'Exercice 58, calculez les valeurs propres associées.

Définition 61 (Espace propre associé à une valeur propre). Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ une matrice carrée. Soit λ_0 une valeur propre de M. L'espace propre associé à λ_0 , noté E_{λ_0} , est le sous-espace vectoriel constitué de tous les vecteurs propre associée à λ_0 .

Proposition 62. Soit $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ une matrice carrée. Soit λ_0 une valeur propre de M.

$$E_{\lambda_0} = \{ v \in \mathbb{R}^n \mid (\lambda_0 \cdot Id_n - M) \cdot v = 0 \}.$$

Exercice 63. Pour chacune des matrices de l'Exercice 58, calculez les espace propres associées aux valeurs propres que vous avez trouvée dans l'exercice 60.

Exercice 64. En utilisant la procédure ci-dessous, diagonalisez (si possible) les matrices de l'Exercice 58.

Diagonalisation d'une matrice M

1. Calcul des valeurs propres.

- (a) Calculer le polynôme caractéristique de $M: p_M(\lambda) = det(\lambda \cdot Id_n M)$.
- (b) Identifier les racines $p_M(\lambda)$: ce sont les valeurs propres de M.
- (c) Pour chaque racine λ_i de p_M faire
 - $Si \ \lambda_i \notin \mathbb{R}$, $alors \ STOP \ M$ n'est pas diagonalisable ² dans \mathbb{R} .
 - $Si \ \lambda_i \in \mathbb{R}$, alors calculez sa multiplicité, que l'on notera k_i .

2. Calcul des espaces propres.

- (a) Pour chaque valeur propre λ_i (de multiplicité k_i) faire
 - i. Calculer l'espace propre associé E_{λ_i} .
 - ii. Calculer la dimension de E_{λ_i} .
 - $Si \ dim(E_{\lambda_i}) < k_i$, alors STOP M n'est pas diagonalisable dans \mathbb{R} .
 - $Si \ dim(E_{\lambda_i}) = k_i$, alors poursuivre.
- 3. Calcul de matrice diagonale.
 - (a) Retourner la matrice diagonale dont la ligne de diagonale est composée des valeurs propres λ_i , chacune répétée k_i fois.

^{2.} Elle est potentiellement diagonalisable dans \mathbb{C} . Dans le cadre de ce sours nous nous focaliserons sur les matrices diagonalisables dans \mathbb{R} .