# III - Matrices inversibles

#### Révisions

Résolution de systèmes par méthode du pivot de Gauss.

Exercice 1. On considère le système d'équations

$$(S) \begin{cases} 2x + 3y &= 5 \\ -x + 7y &= 6 \end{cases}.$$

- 1. Résoudre le système (S) en utilisant la méthode du pivot de Gauss.
- **2.** Écrire matriciellement le système (S).

#### I - Inversibilité

#### Définition 1 - Matrice inversible

Une matrice A d'ordre p est inversible s'il existe une matrice B telle que  $AB = I_p$ . La matrice B est l'inverse de A et notée  $A^{-1}$ .

#### Exemple 1 - Matrices inversibles et non inversibles

- On pose  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ . Comme  $AB = I_2$ , alors A est inversible et  $A^{-1} = B = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ .
- Comme  $I_p \times I_p = I_p$ , alors  $I_p$  est inversible et son inverse est  $I_p$ .
- Comme  $0_p \times A = 0_p \neq I_p$  pour toute matrice carrée A, alors la matrice nulle n'est pas inversible.

**Exercice 2.** Soit 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$
 et  $B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & 3 \\ -3 & 3 & -3 \end{pmatrix}$ .

- **1.** Calculer AB.
- **2.** En déduire que A est inversible et déterminer  $A^{-1}$ .

#### Proposition 1 - Inversibilité et produit

Soit A et B deux matrices carrées d'ordre p.

- Si  $AB = I_p$ , alors  $BA = I_p$ . Ainsi,  $A^{-1} = B$  et  $B^{-1} = A$ .
- Si A est inversible, alors  $A^{-1}$  est inversible et  $(A^{-1})^{-1} = A$ .
- Si A et B sont inversibles, alors AB est inversible et  $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$ .

## Exemple 2

Soit 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 et  $B = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ .

On peut vérifier que  $A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  et  $B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$ .

Ainsi,  $AB = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  est inversible et son inverse vaut

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$
  
=  $\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$ .

Exercice 3. (
$$\mathfrak{S}_{\mathbf{a}}^{\mathbf{a}}$$
) Soit  $M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

- **1.** Calculer  $M^2 2M + I_3$ .
- **2.** En déduire que M est inversible et déterminer  $M^{-1}$ .

Chapitre III - Matrices inversibles ECT 2

# II - Calculs de puissance

## Théorème 1 - Puissance et relation $PDP^{-1}$

Soit A une matrice carrée d'ordre p. On suppose qu'il existe une matrice P inversible d'ordre p et une matrice diagonale D d'ordre p telles que  $A = PDP^{-1}$ . Alors, pour tout n entier naturel,  $A^n = PD^nP^{-1}$ .

Exercice 4. On considère les matrices

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 0 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- **1.** En notant  $Q = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ , calculer le produit PQ. En déduire que P est inversible.
- **2.** Vérifier que  $A = PDP^{-1}$ .
- **3.** Montrer par récurrence que, pour tout n entier naturel,  $A^n = PD^nP^{-1}$ .
- **4.** En déduire, pour tout n entier naturel, une expression des coefficients de  $A^n$  en fonction de n.

# III - Critères d'inversibilité

# III.1 - Cas des matrices diagonales

#### Proposition 2 - Inversibilité des matrices diagonales

Soit D une matrice diagonale.

- Si *D* possède au moins un 0 sur la diagonale, alors *D* n'est pas inversible.
- Si tous les coefficients diagonaux de D sont non nuls, alors D est inversible. Alors,  $D^{-1}$  est la matrice diagonale dont

les coefficients diagonaux sont les inverses de ceux de D.

#### Exemple 3

- Soit  $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ . La matrice D est diagonale et ses coefficients diagonaux sont 1, 2 et 3. Comme ils sont tous non nuls, la matrice D est inversible et  $D^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}.$
- Soit  $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ . La matrice D est diagonale et ses coefficients diagonaux sont 1 et 0. La matrice D n'est pas inversible.

**Exercice 5.** Soit 
$$A = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{10} \end{pmatrix}$$
 et  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$ .

Pour chacune de ces matrices, déterminer si elle est inversible et, le cas échéant, exprimer son inverse.

# III.2 - Cas des matrices triangulaires

## Proposition 3 - Inversibilité des matrices triangulaires

Soit T une matrice triangulaire.

- Si T possède au moins un 0 sur la diagonale, alors T n'est pas inversible.
- Si tous les coefficients diagonaux de T sont non nuls, alors T est inversible.

Chapitre III - Matrices inversibles

#### Exemple 4

- Soit  $T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ . La matrice T est triangulaire inférieure et ses coefficients diagonaux (1, -1, 2) sont non nuls. Ainsi, T est inversible.
- Soit  $T = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . Les coefficients diagonaux de T sont 1 et 0. Comme T est triangulaire supérieure et que 0 est un coefficient diagonal de T, alors T n'est pas inversible.

**Exercice 6.** Parmi les matrices suivantes, déterminer lesquelles sont inversibles et lesquelles ne le sont pas :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & -1 \end{pmatrix} \text{ et } C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 0, 01 & 0 \\ 0 & -3 & -1 \end{pmatrix}.$$

#### III.3 - Cas des matrices carrées d'ordre 2

#### Proposition 4 - Inversibilité des matrices d'ordre 2

Soit  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  une matrice d'ordre 2.

- Si ad cb = 0, alors la matrice A n'est pas inversible.
- Si  $ad cb \neq 0$ , alors la matrice A est inversible et

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - cb} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}.$$

#### Exemple 5 - 🗫

Soit  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ . Comme  $2 \times 4 - 3 \times 1 = 5$  est non nul, alors A

est inversible et

$$A^{-1} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ -3 & 2 \end{pmatrix}.$$

Exercice 7. Déterminer si les matrices suivantes sont inversibles et, le cas échéant, déterminer leur inverse :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

#### III.4 - Non inversibilité

#### Proposition 5

Soit A une matrice inversible d'ordre p et B, C deux matrices carrées d'ordre p.

- Si AB = AC, alors B = C.
- Si BA = CA, alors B = C.

#### Exemple 6 - Preuve de non inversibilité 🖈

- Soit  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$  et  $C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$ .

  On remarque que AB = AC. Supposons par l'absurde que A soit inversible. Alors, B = C. Cependant,  $B \neq C$ . Ainsi, A n'est pas inversible.
- Soit  $N = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ . On remarque que  $N \times N = 0_2$ . Supposons par l'absurde que N soit inversible. Comme  $N \times N = N \times 0_2$ , alors  $N = 0_2$ . On obtient ainsi une contradiction et N n'est pas inversible.

**Exercice 8.** Soit 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$
.

- 1. Calculer  $A^2 3A$ .
- **2.** En déduire qu'il existe une matrice B non nulle telle que  $AB = 0_3$ .
- 3. En déduire que A n'est pas inversible.

# IV - Systèmes linéaires

# IV.1 - Résolution de systèmes

#### Théorème 2 - Inversibilité & Systèmes linéaires

Soit un système écrit sous forme matricielle AX = Y. Le système admet une unique solution si et seulement si A est inversible. Alors,  $X = A^{-1}Y$ .

## Exemple 7 - 🚓

Nous cherchons à résoudre le système  $\begin{cases} x + 2y = 4 \\ 3x + 4y = -1 \end{cases}$ 

En posant  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ ,  $X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $Y = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \end{pmatrix}$ , le système s'écrit AX = Y.

Comme  $1 \times 4 - 3 \times 2 = -2 \neq 0$ , la matrice A est inversible et  $A^{-1} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}$ . Ainsi, le système possède une unique solution et

$$X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = A^{-1}Y = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 18 \\ -13 \end{pmatrix}.$$

Ainsi, x = -9 et  $y = \frac{13}{2}$ .

**Exercice 9.** Utiliser la stratégie précédente pour résoudre le système  $\begin{cases} -x + 3y &= 11 \\ x + 2y &= 9 \end{cases}$ 

#### IV.2 - Calculs d'inverses

#### Théorème 3 - Inverse & Système linéaire

Soit A une matrice carrée d'ordre p. La matrice A est inversible si et seulement s'il existe une matrice B telle que pour toutes X, Y matrices colonnes, le système X = AY s'écrit Y = BX. Alors,  $A^{-1} = B$ .

## Exemple 8 - Inverse par résolution de AX = Y, $\mathbf{C}_{\mathbf{s}}^{\mathbf{p}}$

Soit 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
. On pose  $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $Y = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ . En utilisant la méthode du pivot de Gauss.

$$AX = Y$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x+y+z &= a \\ -x+y+z &= b \\ x+z &= c \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x+y+z &= a \\ 2y+2z &= a+b \\ y &= a-c \end{cases} \qquad {}_{L_2\leftarrow L_2+L_1}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x+z+y &= a \\ 2z+2y &= a+b \\ y &= a-c \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x &= \frac{1}{2}a - \frac{1}{2}b \\ z &= -\frac{1}{2}a + \frac{1}{2}b + c \\ y &= a-c \end{cases}$$

En posant 
$$B = \begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ -1/2 & 1/2 & 1 \end{pmatrix}$$
, alors  $Y = BX$ . D'où,

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 & 0\\ 1 & 0 & -1\\ -1/2 & 1/2 & 1 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 10.** Déterminer l'inverse de la matrice 
$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
.

## Exemple 9 - Inverse par pivot sur I, 🕰

On place les matrices A et I côte à côte. On transforme la matrice A en la matrice I à l'aide d'opérations élémentaires sur les lignes. On effectue les mêmes opérations sur I.

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 1 & 0 & L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 0 & 1 & L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 & 2 & L_3 \leftarrow 2L_3 + L_2 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 2 & 2 & 0 & 3 & -1 & -2 & L_1 \leftarrow 2L_1 - L_3 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 0 & -2 & L_2 \leftarrow L_2 - L_3 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 & 2 & L_2 \leftarrow L_2 - L_3 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 & 2 & L_4 \leftarrow L_1 - L_2 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 0 & -2 & L_4 \leftarrow L_1 - L_2 \\ 0 & 2 & 0 & 2 & 0 & -2 & L_4 \leftarrow L_1 - L_2 \\ 0 & 0 & 2 & -1 & 1 & 2 & L_4 \leftarrow L_1 - L_2 \\ 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 & L_1 \leftarrow \frac{1}{2}L_1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & -1 & L_2 \leftarrow \frac{1}{2}L_2 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & L_3 \leftarrow \frac{1}{2}L_3$$

On obtient ainsi

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 & 0\\ 1 & 0 & -1\\ -1/2 & 1/2 & 1 \end{pmatrix}$$