Espace-Ligne, Espace-colonne et Noyau d'une matrice MAT1741 A Automne 2012

Joseph Khoury Departement des Mathmatiques Université d'Ottawa

(MAT1)

L'espace-ligne, l'espace-colonne et noyau d'une matrice

Question:

- Étant donné un ensemble de générateurs d'un espace vectoriel V, trouvez une base (n'importe laquelle) pour V.
- 2 Étant donné un ensemble $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ de générateurs pour un espace vectoriel V, trouvez un sous-ensemble de $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ qui est une base de V.

Définition

Soit A une matrice $m \times n$,

sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n .

L'espace des colonnes de A, est $Col(A) = \mathcal{L}\{c_1, c_2, \dots, c_n\}$, est une sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^m .

Exemple

Soit
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$
.

$$Lig(A) = \mathcal{L}\{(1,3,3,4), (1,-1,-1,0), (2,1,1,3)\}$$

$$= \mathcal{L}\{(1,3,3,4), (1,-1,-1,0)\}$$

(car
$$(2,1,1,3) = \frac{3}{4}(1,3,3,4) + \frac{5}{4}(1,-1,-1,0)$$
).

Donc Lig(A) est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^4 de dimension 2.

Exemple (suite)

$$Col(A) = \mathcal{L}\{(1,1,2), (3,-1,1), (3,-1,1), (4,0,3)\}$$

$$= \mathcal{L}\{(1,1,2), (3,-1,1), (4,0,3)\}$$

$$= \mathcal{L}\{(1,1,2), (3,-1,1)\}$$

$$(car (4,0,3) = (1,1,2) + (3,-1,1).)$$

Donc Col(A) est une sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 de dimension 2.

Théorème

Les opérations élémentaires sue les lignes d'une matrice ne changent pas l'espace des lignes, c.à.d.

$$A \sim \tilde{A} \Rightarrow Lig(A) = Lig(\tilde{A})$$

 $\underline{\text{D\'em}}$: Les opérations élémentaires ne sont que des combinaisons linéaires.

Exemple

(MAT1

Théorème

- Les lignes non-nulles d'une matrice FER sont lin. ind.
- ② Si \tilde{A} est la forme FER de la matrice A, les lignes non-nulles de \tilde{A} forment une base de Lig(A).

(MAT1

<u>Question</u>: Comment les opérations élémentaires sur les lignes affectent-ettes Col(A)?

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} \quad Col(A) = \mathcal{L}\{(1,1,2), (3,-1,1)\}$$

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad Col(\tilde{A}) = \mathcal{L}\{(1,0,0), (0,1,0), (1,1,0)\}$$

$$= \mathcal{L}\{(1,0,0), (0,1,0)\}$$

$$Col(A) \neq Col(\tilde{A}), car(1,1,2) \in Col(A) \text{ mais}(1,1,2) \notin Col(\tilde{A})$$

Peut-on utiliser quand même l'alg de Gauss pour simplifier le calcul de Col(A) ?

Oui, mais il faut faire attention à comment on interprète le résultat.

Supposons
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$M_1 = (c_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \text{ d'où } \tilde{M}_1 = (\tilde{c_1}) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Remarquez que $rg(M_1) = 1$, donc $\{c_1\}$ est lin. ind.

$$M_2 = (M_1|c_2) = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$
, d'où $\tilde{M}_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

$$egin{aligned} rg(M_2) &= rg(M_1|c_2) = 2
eq rg(M_1) \ &\Rightarrow \quad c_2
ot\in \mathcal{L}\{ ext{colonnes de } M_1 \} \ &\Rightarrow \quad c_2
ot\in \mathcal{L}\{c_1\} \ &\Rightarrow \quad \{c_1,c_2\} \ ext{est lin. ind.} \end{aligned}$$

$$\begin{split} \textit{M}_{3} &= (\textit{M}_{2}|\textit{c}_{3}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \, d'où \, \tilde{\textit{M}}_{3} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ & \textit{rg}(\textit{M}_{3}) = \textit{rg}(\textit{M}_{2}|\textit{c}_{3}) = 2 = \textit{rg}(\textit{M}_{2}) \\ & \Rightarrow \quad (\textit{M}_{2}|\textit{c}_{3}) \text{ est compatible} \\ & \Rightarrow \quad c_{3} \in \mathcal{L}\{\textit{c}_{1},\textit{c}_{2}\} \\ & \Rightarrow \quad \mathcal{L}\{\textit{c}_{1},\textit{c}_{2},\textit{c}_{3}\} = \mathcal{L}\{\textit{c}_{1},\textit{c}_{2}\} \\ & M_{4} = (\textit{M}_{3}|\textit{c}_{4}) = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 4 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}, \, d'où \, \tilde{\textit{M}}_{4} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ & \textit{rg}(\textit{M}_{4}) = \textit{rg}(\textit{M}_{3}|\textit{c}_{4}) = 2 = \textit{rg}(\textit{M}_{3}) \\ & \Rightarrow \quad (\textit{M}_{3}|\textit{c}_{4}) \text{ est compatible} \\ & \Rightarrow \quad \textit{c}_{4} \in \mathcal{L}\{\textit{c}_{1},\textit{c}_{2},\textit{c}_{3}\} = \mathcal{L}\{\textit{c}_{1},\textit{c}_{2}\} \end{split}$$

 $\underline{\text{R\'esum\'e}}$: Soit A une matrice $m \times n$, et \tilde{A} est une forme échelonnée de A. Alors,

- ② les lignes non0nulles de \tilde{A} forment une base de Lig(A).
- 3 Si les pivots de \tilde{A} sont dans les colonnes j_1, j_2, \ldots, j_r , alors les colonnes j_1, j_2, \ldots, j_r de la <u>matrice A</u> forment une base de Col(A).

Exemple

Trouvez une base de Lig(A) et Col(A) pour la matrice

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 1 & 3 & -7 \\ 2 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{array}\right)$$

Le calcul de bases pour des sous-espace vectoriels de \mathbb{R}^4

Soit $W = \mathcal{L}\{v_1, v_2, \dots, v_p\}$ un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^4 .

- A) Trouvez une base (n'importe laquelle) pour W.
 - i) Construire la matrice

$$A = \begin{pmatrix} - & v_1 & - \\ - & v_2 & - \\ & \vdots & \\ - & v_p & - \end{pmatrix}$$

$$W = Lig(A)$$
.

- ii) Calculer une forme échelonnée de A, disons \tilde{A} .
- iii) Les lignes non-nulles de \tilde{A} sont une base de W.

Exemple

Calculez une base de

$$W = \mathcal{L}\{(1,1,1,0), (1,1,2,1), (1,1,-1,-1), (1,1,2,2)\}$$

Le calcul de bases pour des sous-espace vectoriels de \mathbb{R}^4 (suite)

- B) Trouvez une base de W qui est un sous-ensemble de $\{v_1, v_2, \dots, v_p\}$.
 - i) Construire la matrice

$$A = \left(\begin{array}{cccc} | & | & & | \\ v_1 & v_2 & \dots & v_p \\ | & | & & | \end{array}\right)$$

$$W = Col(A)$$
.

- ii) Calculer une forme EL de A, disons \tilde{A} .
- iii) Identifier les colonnes pivot de \hat{A} , et choisir ces mêmes colonnes dans A.

Exemple

Trouver une base de

$$W = \mathcal{L}\{(1,1,1,0), (1,1,2,1), (1,1,-1,-1), (1,1,2,2)\}$$

qui est une sous-ensemble de

$$\{(1,1,1,0),(1,1,2,1),(1,1,-1,-1),(1,1,2,2)\}.$$

Noyau d'une matrice

Soit A une matrice $m \times n$.

Rappel: Le système homogène Ax = 0 possède toujours la solution triviale x = 0, et peut possiblement posséder une infinité de solutions.

Définition

On définit le noyau de A, dénoté ker(A) (ou nul(A)) par l'ensemble $ker(A) = \{x \in \mathbb{R}^n \, | \, Ax = 0\}$

Théorème

Pour une matrice $m \times n$ A, ker(A) est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n .

<u>Démonstration</u>: On utilise le test du sous-espace vectoriel.

- $0 \in ker(A) ?$ Oui, puisque A0 = 0.
- ② Soient $v_1, v_2 \in ker(A)$ $(Av_1 = 0, Av_2 = 0), v_1 + v_2 \in ker(A)$? Oui, puisque $A(v_1 + v_2) = Av_1 + Av_2 = 0 + 0 = 0$.
- **③** Soit $v \in ker(A)$ (Av = 0) et $k \in \mathbb{R}$, $kv \in ker(A)$? Oui, puisque A(kv) = k(Av) = k0 = 0.

Systèmes homogènes (suite)

Exemples

3 Soit
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
, trouvez $ker(A)$.

Résolvez le système

$$x_1 + x_2 + x_3 = 0$$

 $2x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 0$

Résultat général : Un système linéaire homogène Ax = 0 qui a plus de variables que d'équations, possède toujours une infinité de solutions. nombre de paramètres libre = nombre de variable - rg(A)

Calcul de ker(A)

Exemple

Calculez ker(A), pour

$$A = \left(\begin{array}{rrr} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & 3 & 7 \end{array}\right).$$

Définition

Soit A une matrice $m \times n$, et soit \tilde{A} la forme FER de A ($(A|0) \sim \ldots \sim (\tilde{A})|0)$). Supposons qu'il y a k paramètres s_1, s_2, \ldots, s_k dans la solution générale de $(\tilde{A}|0)$, c.à.d.

$$S = \{s_1v_2 + s_2v_2 + \ldots + s_kv_k | s_1, s_2, \ldots, s_k \in \mathbb{R}\}.$$

L'ensemble fondamental des solutions (du système Ax = 0) est l'ensemble $\{v_1, v_2, \dots, v_k\}$.

Théorème

L'ensemble fondamental des solutions du système Ax = 0 est une base pour ker(A). La dimension de ker(A) est alors égale à dim(ker(A)) = nombre de colonnes de A - rg(A)

Remarques concernant les sous-espace vectoriel associés à une matrice $m \times n$, A

- $ker(A) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax = 0\}$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n .
- ② Lig(A) est le sous-espace vectoriel engendré par les lignes de A. Lig(A) est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n .
- **3** $Col(A) = \{Ax \mid x \in \mathbb{R}^n\}$ est le sous-espace vectoriel engendré par les colonnes de A. Col(A) est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^m .

Exemple

Trouver Lig(A), Col(A) et ker(A) pour la matrice suivante

$$A = \left(\begin{array}{rrr} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \end{array}\right).$$

Remarques concernant les sous-espace vectoriel associés à une matrice $m \times n$, A (suite)

Remarque

Théorème

L'union d'une base pour Lig(A) et d'une base pour ker(A) est égale à une base pour \mathbb{R}^n .