# Série 2 (Corrigé)

L'exercise 1 sera discuté pendant le cours le lundi 3 octobre. L'exercice  $10 \ (\star)$  peut être rendu le jeudi 6 octobre aux assistants jusqu'à 15h.

# Exercice 1 - QCM

(a)

(b)

Determiner si les énoncés proposés sont vrais ou faux.			
• Soient $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Si $A$ et $B$ commutent, alors $A^T$	$T$ et $B^T$ commu	tent.	
	○ vrai	○ faux	
• Soient $A, B, C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Si $A$ et $B$ commutent, et $B$ $A$ et $C$ commutent.	et C commute	ent, alors	
	🔾 vrai	○ faux	
• Soient $A, B, C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Alors $(ABC)^T = C^T A^T B^T$ .			
	🔾 vrai	O faux	
• Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ une matrice à la fois symétrique et est une matrice diagonale non nulle.	antisymétrique.	Alors $A$	
	🔾 vrai	O faux	
• Si $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ est diagonale, et si tous ses coefficienuls, alors $A$ est inversible.	nts diagonaux	sont non	
	○ vrai	○ faux	
• Soit $A \in M_{3\times 3}(\mathbb{R})$ . Si $A$ est inversible, alors la sous-matric est inversible.	ce principale $A($	$\{1,2\},\{1,2\}$	
	🔾 vrai	O faux	
• Soit $A \in M_{4\times 4}(\mathbb{R})$ une matrice triangulaire supérieure. Si $A$ est inversible, alors la sous-matrice principale $A(\{1,2\},\{1,2\})$ est inversible.			
	○ vrai	O faux	
Determiner les énoncés corrects. Pour chaque question il n'y correcte.	a qu'une seule	e réponse	
1. Pour calculer le produit d'une matrice $m \times n$ par une ma de $2mnp$ opérations arithmétiques (additions et multiple		a besoin	
Soient $A_1 \in M_{n_1 \times n_2}(\mathbb{R}), A_2 \in M_{n_2 \times n_3}(\mathbb{R}), A_3 \in M_{n_3 \times n_4}$ ciativité de la multiplication, le produit $C = A_1 A_2 A_3$ p manières différentes :			
i) d'abord calculer $B_1 = A_1 A_2$ , et puis $C_1 = B_1 A_3$ . Ou	u		
ii) d'abord calculer $B_2 = A_2 A_3$ , et puis $C_2 = A_1 B_2$ .			

Laquelle des assertions suivantes est correcte?

	de $n_1, n_2, n_3$ .	
	$\bigcirc$ Les deux possibilités ne donnent pas la même matrice ; $C_1$ peut être différent de $C_2$ . Cela dépend de $n_1, n_2, n_3$ .	е
	2. Soient $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ , où $B$ est inversible, et $k \ge 1$ un entier naturel. Alors, $k$ fois	
	$\bigcirc (B^{-1}AB)^k = B^{-1}A^kB, \text{ où } C^k = \overbrace{C \cdot C \cdots C}, \text{ pour } C \in M_{n \times n}(\mathbb{R}).$ $\bigcirc (B^{-1}A)^k = (B^{-1})^kA^k.$	
	Aucun des énoncés ci-dessus n'est correct.	
~ -		
Sol.:		
(a) L	Determiner si les énoncés proposés sont vrais ou faux.	
	• Soient $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Si $A$ et $B$ commutent, alors $A^T$ et $B^T$ commutent.	
	lacktriangledown $vrai$ $igcirc$ $fau$	
	• Soient $A, B, C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Si $A$ et $B$ commutent, et $B$ et $C$ commutent, alor $A$ et $C$ commutent.	$\dot{s}$
	$\bigcirc \ vrai  igoplus fau$	x
	• Soient $A, B, C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Alors $(ABC)^T = C^T A^T B^T$ .	
	$\bigcirc \ vrai  igoplus fau$	x
	• Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ une matrice à la fois symétrique et antisymétrique. Alors A est une matrice diagonale non nulle.	4
	$\bigcirc \ vrai  igoplus fau$	x
	• Si $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ est diagonale, et si tous ses coefficients diagonaux sont nor nuls, alors $A$ est inversible.	n
	lacktriangleq vrai igcup fau	x
	• Soit $A \in M_{3\times 3}(\mathbb{R})$ . Si $A$ est inversible, alors la sous-matrice principale $A(\{1,2\}, est inversible)$ .	$\{1, 2\}$ )
	$\bigcirc vrai  igoplus fau$	x
	• Soit $A \in M_{4\times 4}(\mathbb{R})$ une matrice triangulaire supérieure. Si $A$ est inversible, alor la sous-matrice principale $A(\{1,2\},\{1,2\})$ est inversible.	's
	lacktriangleq vrai igcup fau	x
` /	Determiner les énoncés corrects. Pour chaque question il n'y a qu'une seule répons orrecte.	e
	1. Pour calculer le produit d'une matrice $m \times n$ par une matrice $n \times p$ , on a besoit de $2mnp$ opérations arithmétiques (additions et multiplications).	n
	Soient $A_1 \in M_{n_1 \times n_2}(\mathbb{R}), A_2 \in M_{n_2 \times n_3}(\mathbb{R}), A_3 \in M_{n_3 \times n_4}(\mathbb{R})$ . En utilisant l'associativité de la multiplication, le produit $C = A_1 A_2 A_3$ peut être obtenu de deu manières différentes :	

 $\bigcirc$  Les deux possibilités nécessitent toujours le même nombre d'opérations.

O Une possibilité peut nécessiter plus d'opérations que l'autre. Cela dépend

- i) d'abord calculer  $B_1 = A_1A_2$ , et puis  $C_1 = B_1A_3$ . Ou
- ii) d'abord calculer  $B_2 = A_2 A_3$ , et puis  $C_2 = A_1 B_2$ .

Laquelle des assertions suivantes est correcte?

- O Les deux possibilités nécessitent toujours le même nombre d'opérations.
- Une possibilité peut nécessiter plus d'opérations que l'autre. Cela dépend de  $n_1, n_2, n_3$ .
- $\bigcirc$  Les deux possibilités ne donnent pas la même matrice;  $C_1$  peut être différente de  $C_2$ . Cela dépend de  $n_1, n_2, n_3$ .
- 2. Soient  $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ , où B est inversible, et  $k \geq 1$  un entier naturel. Alors,
  - $igoplus (B^{-1}AB)^k = B^{-1}A^kB.$
  - $(B^{-1}A)^{k'} = (B^{-1})^k A^k.$
  - Aucun des énoncés ci-dessus n'est correct.

#### Exercice 2

Considérons les matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} -1 & -3 & 2 \\ 4 & 2 & -5 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}, \quad x = \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad y = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Calculer les produits suivants s'ils existent et s'ils n'existent pas, expliquer pourquoi.

$$AB, BA, Ax, A^2 := AA, B^2 := BB, y^Tx, yx, xy^T, B^Ty, y^TB.$$

Sol.:

$$AB = \begin{pmatrix} -1 & -3 & 2 \\ 4 & 2 & -5 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -6 \\ -5 & 0 \\ 11 & 2 \end{pmatrix}$$

BA n'existe pas :  $(3 \times 2) \times (3 \times 3)$  nbr de colonnes  $B \neq$  nbr de lignes A

$$Ax = \begin{pmatrix} -1 & -3 & 2 \\ 4 & 2 & -5 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16 \\ -18 \\ 14 \end{pmatrix}$$
$$A^{2} = \begin{pmatrix} -1 & -3 & 2 \\ 4 & 2 & -5 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & -3 & 2 \\ 4 & 2 & -5 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 & -7 & 19 \\ -6 & 2 & -17 \\ -4 & -16 & 23 \end{pmatrix}$$

 $B^2$  -n'existe pas :  $(3\times 2)\times (3\times 2)$ 

$$y^T x = \begin{pmatrix} -3 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} = -10$$

yx n'existe pas :  $(3 \times 1) \times (3 \times 1)$ 

$$xy^{T} = \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 12 & -8 & 4 \\ -6 & 4 & -2 \end{pmatrix}$$
$$B^{T}y = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}$$
$$y^{T}B = \begin{pmatrix} -3 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 & 1 \end{pmatrix}$$

## Exercice 3

Écrire le système suivant sous la forme Ax = b:

$$8 = x_1 + x_2$$

$$x_2 + x_4 = 3 + x_3$$

$$5 - x_4 = x_5$$

$$x_1 - 6 + x_5 = 0.$$

Sol.: On peut ecrire le système comme

Alors, la matrice A et le vecteur b sont donnés par

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 8 \\ 3 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

#### Exercice 4

(a) Calculer l'inverse (s'il existe) des matrices suivantes :

(i) 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
, (ii)  $B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

(b) On considère le vecteur

$$b = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Écrivez les systèmes linéaires Ax = b et Bx = b correspondants aux matrices du point (a). Que peut-on dire de leur(s) solution(s)?

#### Sol.:

(a) (i) Considérons

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+g & b+h & c+i \\ d & e & f \\ a+g & b+h & c+i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Les deux équations a + g = 1 et a + g = 0 ne sont jamais vraies simultanément  $\Rightarrow A$  n'est pas inversible.

(ii) Considérons

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+d & b+e & c+f \\ a & b & c \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

On obtient directement a = c = g = h = 0 et b = i = 1. Les trois équations de la première ligne donnent

$$1 = a + d = 0 + d \qquad \Rightarrow d = 1,$$
  

$$0 = b + e = 1 + e \qquad \Rightarrow e = -1,$$
  

$$0 = c + f = 0 + f \qquad \Rightarrow f = 0.$$

On vérifie que

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

donc

$$B^{-1} = \left(\begin{array}{ccc} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

(b) (i) Le système Ax = b est équivalent à

$$x_1 + x_3 = 1,$$
  
 $x_2 = 0,$   
 $x_1 + x_3 = 1.$ 

Donc,  $x_2 = 0$  et la seule condition sur  $x_1$  et  $x_3$  est  $x_1 + x_3 = 1$ . Alors, pour chaque  $x_3 \in \mathbb{R}$  on a  $x_1 = 1 - x_3$ . Vérifiez que tous les triplets  $(1 - x_3, 0, x_3)$  satisfont le système.

(ii) Puisque B est inversible, la seule solution de Bx = b est  $x = B^{-1}b$ . Alors,

$$x = B^{-1}b = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Exercice 5
Soit  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  une matrice  $2 \times 2$ . Si  $ad - bc \neq 0$ , montrer que l'inverse de A est donné

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

**Sol.:** Soit  $B = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$ . On vérifie que  $AB = BA = I_2$ , ou  $I_2$  est la matrice d'identité en dimension 2. Alors,

$$AB = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$
$$= \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} ad - bc & -ab + ba \\ cd - dc & -cb + da \end{pmatrix}$$
$$= \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} ad - bc & -0 \\ 0 & -cb + da \end{pmatrix} = I_2.$$

De manière analogue, on montre  $BA = I_2$ . Donc,  $B = A^{-1}$ .

#### Exercice 6

En deux dimensions, les matrices de rotation  $Q(\varphi) \in M_{2\times 2}(\mathbb{R})$  ont la forme suivante

$$Q(\varphi) = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ -\sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix},$$

où  $\varphi \in \mathbb{R}$  est l'angle de rotation.

- (i) Calculer l'inverse de  $Q(\varphi)$ .
- (ii) Montrer que le produit matriciel  $Q(\varphi_1)Q(\varphi_2)$  de deux matrices de rotation est aussi une matrice de rotation  $Q(\varphi)$  et déterminer l'angle de rotation associé  $\varphi$  par rapport aux angles  $\varphi_1, \varphi_2$ .

#### Sol.:

(i) En utilisant l'exercice 5, on obtient

$$Q(\varphi)^{-1} = \frac{1}{\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi} \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}.$$

(ii) En utilisant les théorèmes d'addition des fonctions trigonométriques

$$\sin(\alpha + \beta) = \sin\alpha\cos\beta + \cos\alpha\sin\beta,$$
$$\cos(\alpha + \beta) = \cos\alpha\cos\beta - \sin\alpha\sin\beta,$$

on obtient

$$Q(\varphi_1)Q(\varphi_2) = \begin{pmatrix} \cos\varphi_1 & \sin\varphi_1 \\ -\sin\varphi_1 & \cos\varphi_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos\varphi_2 & \sin\varphi_2 \\ -\sin\varphi_2 & \cos\varphi_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos\varphi_1\cos\varphi_2 - \sin\varphi_1\sin\varphi_2 & \cos\varphi_1\sin\varphi_2 + \sin\varphi_1\cos\varphi_2 \\ -\cos\varphi_1\sin\varphi_2 - \sin\varphi_1\cos\varphi_2 & \cos\varphi_1\cos\varphi_2 - \sin\varphi_1\sin\varphi_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(\varphi_1 + \varphi_2) & \sin(\varphi_1 + \varphi_2) \\ -\sin(\varphi_1 + \varphi_2) & \cos(\varphi_1 + \varphi_2) \end{pmatrix}.$$

Le produit  $Q(\varphi_1)Q(\varphi_2)$  est donc une matrice de rotation  $Q(\varphi)$  avec l'angle de rotation  $\varphi = \varphi_1 + \varphi_2$ .

On remarque que le produit de deux matrices de rotation commute :

$$Q(\varphi_1)Q(\varphi_2) = Q(\varphi_1 + \varphi_2) = Q(\varphi_2 + \varphi_1) = Q(\varphi_1)Q(\varphi_1).$$

Attention: le produit matriciel n'est pas commutatif en général  $(AB \neq BA)$ .

#### Exercice 7

Soit  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Montrer que A commute avec toutes les matrices  $n \times n$  si et seulement si A est scalaire.

#### Sol.:

• Soit  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  une matrice scalaire. Donc, il faut montrer que A commute avec toutes les matrices de taille n. Comme A est une matrice scalaire, il existe un scalaire  $c \in \mathbb{R}$  telle que  $A = cI_n$ , ou  $I_n$  est la matrice d'identité en dimension n. Soit  $B \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Alors,

$$AB = cI_nB = cBI_n = B(cI_n) = BA.$$

• Maintenant on suppose que  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  commute avec toutes les matrices de taille n. Il faut montrer que A est scalaire. Soit  $D_{jj} = \operatorname{diag}(0, 0, \dots, d_{jj}, \dots, 0)$  une matrice  $n \times n$  diagonale, avec  $d_{jj} = 1$ . D'abord on considère des colonnes de  $AD_{jj}$ 

$$AD_{jj} = (0 \cdot a_1 \mid 0 \cdot a_2 \mid \dots \mid 1 \cdot a_j \mid \dots \mid 0 \cdot a_n),$$

ou  $a_1, a_2, \ldots a_n$  représentent les colonnes de A. D'autre part, on calcule  $D_{ij}A$ :

$$D_{jj}A = \begin{pmatrix} 0 \cdot \tilde{a}_1 \\ \vdots \\ 1 \cdot \tilde{a}_j \\ \vdots \\ 0 \cdot \tilde{a}_n \end{pmatrix},$$

ou  $\tilde{a}_1, \tilde{a}_2, \dots \tilde{a}_n$  représentent les lignes de A.

Puisque A commute avec toutes les matrices, on a  $AD_{ij} = D_{ij}A$ , c'est-à-dire

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & a_{1j} & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & a_{2j} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{jj} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nj} & \cdots & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{j1} & a_{j2} & \cdots & a_{jj} & \cdots & a_{jn} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}.$$

Alors, on voit que  $a_{ij} = a_{ji} = 0$ , pour  $i \neq j$ . Comme j est arbitraire, on obtient que A est une matrice diagonale. Il faut encore montrer que tous ses coefficients diagonaux sont equiv.

Soit  $D_{ij}$ ,  $i \neq j$  une matrice  $n \times n$  telle que tous ses éléments sont nuls, sauf  $d_{ij}$  et  $d_{ji}$ , qui vaut  $d_{ij} = d_{ji} = 1$ . On a

$$D_{ij}A = (a_{11} \cdot 0 \mid \dots \mid a_{ii} \cdot d_i \mid \dots \mid a_{jj} \cdot d_j \mid \dots \mid a_{nn} \cdot 0),$$

ou  $0 \in M_{n \times 1}(\mathbb{R})$ ,  $d_i$  est i-ième et  $d_j$  est j-ième colonne de  $D_{ij}$ . D'autre part,

$$AD_{ij} = \begin{pmatrix} a_{11} \cdot 0 \\ \vdots \\ a_{ii} \cdot \tilde{d}_i \\ \vdots \\ a_{jj} \cdot \tilde{d}_j \\ \vdots \\ a_{nn} \cdot 0 \end{pmatrix},$$

avec  $0 \in M_{1 \times n}(\mathbb{R})$ ,  $\tilde{d}_i$  est i-ième et  $\tilde{d}_j$  est j-ième ligne de  $D_{ij}$ . On obtient

$$\begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & a_{ii} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & a_{jj} & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & a_{ii} & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & a_{ii} & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}.$$

Donc, tous les éléments diagonaux de A sont égaux.

# Exercice 8

Trouver des matrices  $A, B, C, D, E, F \in M_{2\times 2}(\mathbb{R})$  telles que

- (i)  $A^2 = -I_2$ ,
- (ii)  $B^2 = 0$ , mais  $B \neq 0$ ,
- (iii) CD = -DC, mais  $CD \neq 0$ ,
- (iv) EF = 0, mais aucun élément de E n de F n'est nul.

On note la matrice d'identité en dimension 2 par  $I_2 \in M_{2\times 2}(\mathbb{R})$  et 0 est une matrice  $2\times 2$  complètement nulle.

#### Sol.:

(i) Posons

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 \\ a_3 & a_4 \end{pmatrix},$$
 d'où  $A^2 = \begin{pmatrix} a_1^2 + a_2 a_3 & a_1 a_2 + a_2 a_4 \\ a_3 a_1 + a_4 a_3 & a_3 a_2 + a_4^2 \end{pmatrix}.$ 

Le système  $A^2 = -I_2$  est équivalent à

$$a_1^2 + a_2 a_3 = -1,$$
  
 $a_2(a_1 + a_4) = 0,$   
 $a_3(a_1 + a_4) = 0,$   
 $a_3 a_2 + a_4^2 = -1.$ 

La première équation implique que  $a_2a_3=-1-a_1^2<0$  et donc que  $a_2\neq 0$  et  $a_3\neq 0$ . Alors, on peut simplifier la deuxième et troisième équation, on obtient  $a_1+a_4=0\Rightarrow a_4=-a_1$ . On arrive à

$$a_1^2 + a_2 a_3 = -1,$$
  
$$a_4 = -a_1.$$

On peut donc choisir  $a_1 \in \mathbb{R}$  (sans restriction) et  $a_2 \in \mathbb{R}$  (avec  $a_2 \neq 0$ ) et calculer  $a_3 = (-1 - a_1^2)/a_2$  et  $a_4 = -a_1$ . Par exemple, si  $a_1 = 0$  et  $a_2 = 1$  on a  $a_3 = -1$ ,  $a_4 = 0$  et

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

On vérifie que  $A^2 = -I_2$ .

(ii) Comme avant, posons

$$B = \begin{pmatrix} b_1 & b_2 \\ b_3 & b_4 \end{pmatrix},$$

le système  $B^2 = 0$  est équivalent à

$$b_1^2 + b_2 b_3 = 0,$$
  

$$b_2(b_1 + b_4) = 0,$$
  

$$b_3(b_1 + b_4) = 0,$$
  

$$b_3 b_2 + b_4^2 = 0.$$

Si  $b_1 + b_4 \neq 0$  la deuxième et la troisième équation impliquent  $b_2 = b_3 = 0$ . La première et la quatrième équation simplifient à  $b_1^2 = b_4^2 = 0$  et donc B = 0, qui n'est pas acceptable par hypothèse. Alors, on a  $b_1 + b_4 = 0$  et le système est simplifié à

$$b_1^2 + b_2 b_3 = 0,$$
  
$$b_4 = -b_1.$$

Maintenant, nous pouvons choisir  $b_1 \in \mathbb{R}$  et  $b_2 \in \mathbb{R}$   $(b_2 \neq 0)$  et calculer  $b_3 = -b_1^2/b_2$  et  $b_4 = -b_1$ . Par exemple, si  $b_1 = 1$  et  $b_2 = 1$  on a  $b_3 = -1$ ,  $b_4 = -1$  et

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}.$$

On vérifie que  $B^2 = 0$ .

# (iii) Posons

$$C = \begin{pmatrix} c_1 & c_2 \\ c_3 & c_4 \end{pmatrix}, \qquad D = \begin{pmatrix} d_1 & d_2 \\ d_3 & d_4 \end{pmatrix},$$

on obtient le système

$$CD = \begin{pmatrix} c_1d_1 + c_2d_3 & c_1d_2 + c_2d_4 \\ c_3d_1 + c_4d_3 & c_3d_2 + c_4d_4 \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} d_1c_1 + d_2c_3 & d_1c_2 + d_2c_4 \\ d_3c_1 + d_4c_3 & d_3c_2 + d_4c_4 \end{pmatrix} = -DC.$$

Ceci est équivalent à

$$c_1d_1 + c_2d_3 = -d_1c_1 - d_2c_3,$$

$$c_1d_2 + c_2d_4 = -d_1c_2 - d_2c_4,$$

$$c_3d_1 + c_4d_3 = -d_3c_1 - d_4c_3,$$

$$c_3d_2 + c_4d_4 = -d_3c_2 - d_4c_4.$$

Pour trouver une solution (on n'a pas besoin de toutes les trouver), nous simplifions le système en posant  $c_1 = c_4 = d_1 = d_4 = 0$ . Par conséquent, la deuxième et la troisième équation sont toujours satisfaites et la première et la quatrième sont équivalentes à

$$c_2d_3 = -d_2c_3.$$

Une solution simple de cette équation est  $c_2 = c_3 = d_3 = 1, d_2 = -1, qui donne$ 

$$C = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \qquad D = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

(iv) Nous pouvons simplement choisir E = F = B.

**Commentaire.** Les quatre énoncés sont intéressants parce que ces propriétés apparaissent pour les matrices, mais sont fausses pour les nombres réels. Pour  $a,b,c,d,e,f\in\mathbb{R}$ , on a

1. 
$$a^2 \neq -1$$

2. 
$$b^2 = 0 \Rightarrow b = 0$$
.

3. 
$$cd = -dc \Rightarrow cd = 0$$
.

4. 
$$ef = 0 \Rightarrow e = 0$$
 ou  $f = 0$ 

# Exercice 9

Lesquelles des matrices suivantes valent l'expression  $(A + B)^2$ ?

$$(B+A)^2$$
,  $A^2 + 2AB + B^2$ ,  $A(A+B) + B(A+B)$ ,  $(A+B)(B+A)$ ,  $A^2 + AB + BA + B^2$ .

Sol.: On a

$$(A+B)^{2} = (A+B)(A+B) = \underline{(A+B)(B+A)}$$

$$= (B+A)(B+A) = \underline{(B+A)^{2}}$$

$$(A+B)^{2} = (A+B)(A+B) = \underline{A(A+B) + B(A+B)}$$

$$= \underline{A^{2} + AB + BA + B^{2}}$$

$$= \underline{A^{2} + 2AB + B^{2} + (BA - AB)}$$

Nous avons vu que  $AB-BA \neq 0$  en général, alors  $(A+B)^2$  est différent de  $A^2+2AB+B^2$ .

# Exercice 10 $(\star)$

Soient A, B, C des matrices à coefficients dans  $\mathbb{R}$ . Dans chaque cas ci-dessous donner les dimensions des matrices afin que les sommes et produits soient bien définis puis montrer les égalités suivantes

(i) 
$$A(B+C) = AB + AC$$
,

(ii) 
$$(AB)^T = B^T A^T$$
.

## Sol.:

(i)  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  et  $B, C \in M_{n \times p}(\mathbb{R})$ . Si  $A = (a_{ij})_{1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n}$ ,  $B = (b_{jk})_{1 \leq j \leq n, 1 \leq k \leq p}$ , et  $C = (c_{jk})_{1 \leq j \leq n, 1 \leq k \leq p}$  on a

$$(A(B+C))_{ik} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}(B+C)_{jk} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}(b_{jk} + c_{jk}),$$
  

$$(AB+AC)_{ik} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}b_{jk} + \sum_{j=1}^{n} a_{ij}c_{jk} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}(b_{jk} + c_{jk}) = (A(B+C))_{ik}.$$

(ii)  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  et  $B \in M_{n \times p}(\mathbb{R})$ . Alors,  $(AB)^T \in M_{p \times m}(\mathbb{R})$ . On a

$$((AB)^T)_{ki} = (AB)_{ik} = \sum_{j=1}^n a_{ij} b_{jk}$$
$$(B^T A^T)_{ki} = \sum_{j=1}^n (B^T)_{kj} (A^T)_{ji} = \sum_{j=1}^n b_{jk} a_{ij} = ((AB)^T)_{ki}.$$

#### Exercice 11

Soit  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Montrer que A peut s'écrire comme somme d'une matrice symétrique et d'une matrice antisymétrique.

**Sol.:** On cherche  $B, C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  où  $B^T = B$  (symétrique) et  $C^T = -C$  (antisymétrique) telles que A = B + C. On prend les deux équations équivalentes

$$A = B + C,$$
  
$$A^T = B^T + C^T$$

et leurs sommes et différences

$$A + A^{T} = (B + B^{T}) + (C + C^{T}) = 2B,$$
  

$$A - A^{T} = (B - B^{T}) + (C - C^{T}) = 2C.$$

Donc, on obtient

$$B = (A + A^T)/2,$$

$$C = (A - A^T)/2.$$