

Démonstration kholle 25

I Toute forme n-linéaire alternée est antisymétrique.

Propriété :

Soit $\phi \in A_n(E)$

$$\forall (\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) \in E^n, \forall \sigma \in S_n, \phi(\vec{x}_{\sigma(1)}, \dots, \vec{x}_{\sigma(n)}) = \epsilon(\sigma) \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n)$$

On dit que ϕ est antisymétrique

Démonstration :

cas où $\sigma = (i \ j), i < j$ Comme ϕ est alternée :

$$\phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_i + \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_i + \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n) = 0$$

$$0 = \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_i + \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n) + \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_i + \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n)$$

$$0 = \underbrace{\phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_n)}_{=0} + \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_n) + \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n) + \underbrace{\phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n)}_{=0}$$

$$\phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_n) = -\phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_i, \dots, \vec{x}_j, \dots, \vec{x}_n)$$

Or $\epsilon(\sigma) = -1$

Pour σ quelconque :

$\sigma = \sigma_1 \dots \sigma_m$ avec σ_k transposition.

$$\phi(\vec{x}_{\sigma(1)}, \dots, \vec{x}_{\sigma(n)}) = \underbrace{\epsilon(\sigma_1) \dots \epsilon(\sigma_m)}_{\epsilon(\sigma)} \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n)$$

$$\phi(\vec{x}_{\sigma(1)}, \dots, \vec{x}_{\sigma(n)}) = \epsilon(\sigma) \phi(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n)$$

II $\det_{\mathcal{B}}$ est alternée et vaut 1 sur \mathcal{B} .

Propriété :

Soit \mathcal{B} une base de E .

Alors : $\det_{\mathcal{B}}$ est une forme n-alternée sur E et $\det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = 1$

Démonstration : n-alternée : si $\vec{x}_i = \vec{x}_k$ avec $i \neq k : \forall j \in [[1, n]], a_{ij} = a_{kj}, \tau = (i \ k)$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) = \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) \prod_{j=1}^n a_{\sigma(j), j}$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) = \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) \prod_{j=1}^n a_{\sigma(j), \tau(j)} \text{ car } \vec{x}_i = \vec{x}_k$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) = \sum_{\gamma \in S_n} \underbrace{\epsilon(\gamma \tau)}_{=\epsilon(\gamma)\epsilon(\tau)=-\epsilon(\gamma)} \prod_{j=1}^n a_{\gamma(\tau(j)), \tau(j)}$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) = - \sum_{\gamma \in S_n} \epsilon(\gamma) \prod_{l=1}^n a_{\gamma(l), l} \text{ en posant } l = \tau(j)$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) = -\det_{\mathcal{B}}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n) \text{ qui est donc nul}$$

$\det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = 1$:

$$a_{ij} = \delta_{ij}$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) \prod_{j=1}^n \delta_{\sigma(j), j}$$

si $\sigma \neq id$: il existe j tel que $\sigma(j) \neq j$ donc $\delta_{\sigma(j), j} = 0$ produit nul

$$\det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = \epsilon(id) \prod_{j=1}^n \delta_{j, j}$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = 1$$

- III Formule de changement de base des déterminants, caractérisation des bases.**
- IV $\det_{\mathcal{B}}(f(\mathcal{B}))$ ne dépend pas du choix de \mathcal{B} + $\det_{\mathcal{B}}(f(x_1), \dots, f(x_n)) = \det(f) \det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n)$.**
- V Propriété variées de $\det(f)$ déduites de la question précédente.**
- VI $\det({}^t A) = \det(A)$**
- VII Déterminant triangulaire**