

1.3: Remarques sur le produit:

$$a) M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ c_1 & c_2 & \dots & c_p \\ 1 & 1 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

On note $c_1 \dots c_p$ les colonnes de M .

(ici: $M \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$).

$$\text{Si } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix} \text{ alors } MX = \sum_{i=1}^p x_i c_i$$

ex. $M = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

also $MX = 1 \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + 2 \times \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} -1 \\ 10 \\ 13 \end{pmatrix}$$

Defn. $M = (m_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$

$$MX = \left(\sum_{k=1}^p m_{ik} x_k \right)_{1 \leq i \leq n}$$

$$= \sum_{k=1}^p \underbrace{\left(m_{ik} x_k \right)_{1 \leq i \leq n}}_{A_k}$$

$$= \sum_{k=1}^p x_k \underbrace{\left(m_{ik} \right)_{1 \leq i \leq n}}_{C_k}$$

□

Application 2:

C_1 C_2 C_3

$$M = \begin{pmatrix} 1 & -3 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 8 \end{pmatrix}$$

Je remarque que $C_3 = 2C_1 + C_2$.

$$L.C.: \quad 2C_1 + 1C_2 - 1C_3 = 0$$

$$L.C.: \quad M \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{dc} \quad \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \in \underline{\text{Ker } M}$$

noyau d'une matrice ??

On va voir + tard -.

$$(\text{Ker } M = \{ X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{K}) , M X = 0 \}) .$$

lien avec les noyaux d'applications ?

C'est l'objet de ce chapitre !

2) Gesetz 1a:

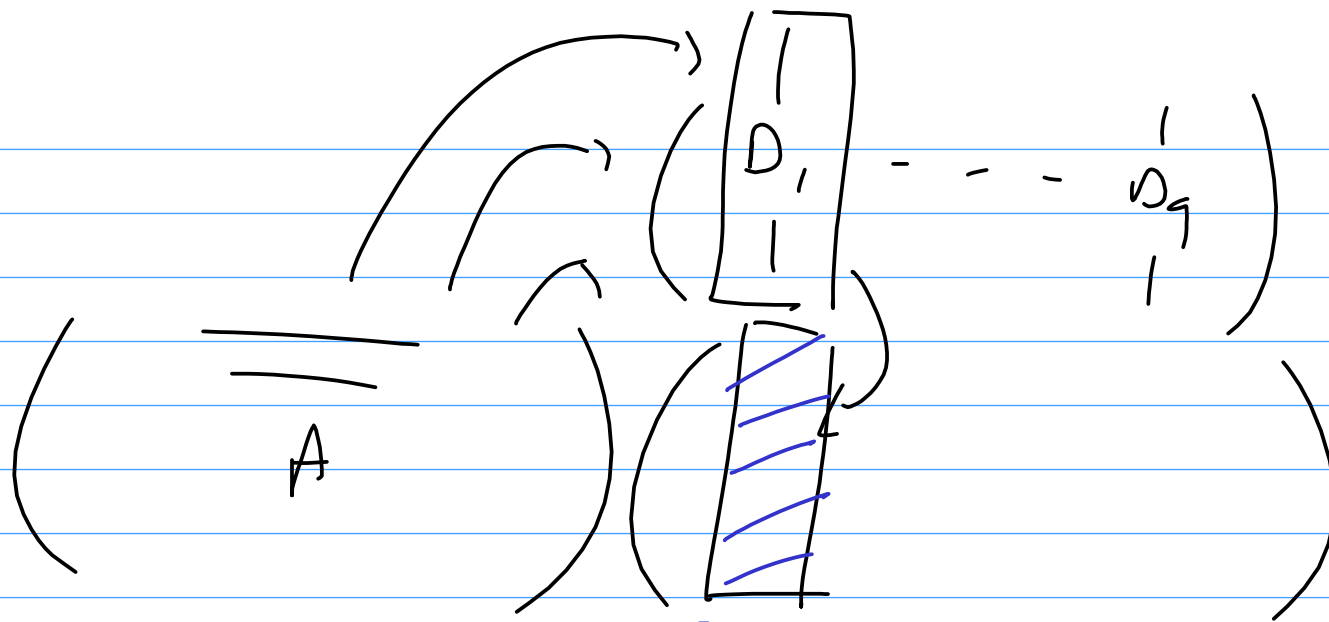
$$A = \begin{pmatrix} 1 & & \\ c_1 & \dots & c_p \\ & & 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{U}_{p,p}(K)$$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & & \\ D_1 & \dots & D_q \\ & & 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{U}_{p,q}(K)$$

$A \times B$ exist.

↳ 1^{te} col. de $A \times B$ est égale

$$\text{à } A \cdot D_1$$



$$A \times B$$

$$= A D_1$$

La α^{e} col. de $A \times B$ est égale à
 $A \times (\alpha^{\text{e}}$ col. de B).

$$J: \text{ la } \vec{a} \text{ est col de } B \text{ est } D_{\alpha} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$$

$$\text{abr } \text{ la } \vec{x} \text{ est col de } A \times B$$

$$\text{est } \sum_{i=1}^p x_i C_i$$

Résultats analogues sur les lignes:

$$A = \begin{pmatrix} \text{---} L_1 \text{---} \\ \vdots \\ \text{---} L_n \text{---} \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n,p}(K)$$

$$Y = (y_1 \dots y_n) \in \mathcal{M}_{1,n}(K)$$

$$\text{aka: } Y \times A = \sum_{i=1}^n y_i L_i$$

(β : op. sur les colonnes de A)

\Leftrightarrow mult. à dr

op. sur les lignes de $A \quad \Leftrightarrow$ mult à gche)

ex:

$$(1 \ 2 \ 3) \times \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 0 \\ 4 & -7 \end{pmatrix} = (1 \ -1) + 2(2 \ 0) + 3(4 \ -7)$$

$$= \begin{pmatrix} 17 & -20 \end{pmatrix}.$$

2) Si $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$

$$B \in \mathcal{M}_{q,n}(\mathbb{K})$$

la p^{e} ligne de $B \times A$

$$= (\text{la } p^{\text{e}} \text{ ligne de } B) \times A.$$

3) Application canonique associée à 1 matrice:

Def: Soit $M \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$.
 espaces vectoriels à considérer: \mathbb{K}^n et \mathbb{K}^p .

On appelle applica^o linéaire canonique^{te} associée

à M , l'application: " $u(x) = Mx$ "

$$u: \mathbb{K}^p \longrightarrow \mathbb{K}^n$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix} \longmapsto M \times \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$$

Ex: 1) On identifie matrice colonnes et vecteurs.

a priori : $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^p$: c'est 1 vecteur,
pas 1 matrice.
de $n \times \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$ ne veut rien dire !

$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$ est 1 vecteur de \mathbb{K}^p
mais c'est aussi 1 matrice de
 $\mathcal{M}_{p,1}(\mathbb{K})$.

dc : $n \times \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$ est 1 produit de 2
matrices : il est bien

défini, et le résultat est 1 matrice colonne:
Ac c'est aussi 1 vecteur!

Ac on peut dire que $M \times \begin{pmatrix} i_1 \\ \vdots \\ i_p \end{pmatrix} \in \mathcal{U}^n$.

Ainsi, avec cette identification,
 u est bien définie.

2) Attention aux dimensions!!

$$M \in \mathcal{M}_{\lambda, p}(\mathcal{U})$$

fortant: $u: \mathcal{U}^{\lambda} \rightarrow \mathcal{U}^p$ FAUX

$$\underline{u}: M \in \mathcal{M}_{2,3}(\mathbb{K})$$

$$M = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{pmatrix}$$

$$v: X \in \mathbb{K}^2 : X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$MX = \underbrace{\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{pmatrix}}_{3 \text{ col.}} \times \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}}_{2 \text{ ligne.}} : \text{n'existe pas !!}$$

$$S: M \in \mathcal{U}_{2,3}(\mathcal{U}), \quad u: \mathcal{U}^3 \rightarrow \mathcal{U}^2.$$

in effect: $S: X \in \mathcal{U}^3: X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

$$MX = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} ax + by + cz \\ dx + ey + fz \end{pmatrix} \in \mathcal{U}^2.$$

l'appliquée l'écriture canonique associée à M

est :

$$u: \underline{\mathbb{K}^3} \longrightarrow \underline{\mathbb{K}^2}$$
$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \longmapsto \begin{pmatrix} ax + by + cz \\ dx + ey + fz \end{pmatrix}.$$


card. des b_i

bases canoniques

(celle de \mathbb{K}^3 et celle de \mathbb{K}^2).

3) α est bien linéaire car le produit matriciel est linéaire à l'alg.

$$M \times (X + \lambda Y) = MX + \lambda MY.$$

4)  Les coord. sont des n -uplets, de écrits en ligne: $(1, 2) \in \mathbb{R}^2$, $(4, 7, 6) \in \mathbb{R}^3$.

Mais, si les on identifie à des matrices, on les écrit Toujours en colonne.

$M \times$ colonne: bien défini.

$M \times$ ligne: pas défini.

d) $E_{\alpha} \in M_{n,p}(K)$ s.t. $\alpha \in [1,n]$
 $\beta \in [1,p]$

C^{∞} matrix diff. équation:

$$F_{ab} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= (m_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$$

$$a_{ab} \left\{ \begin{array}{l} m_{ab} = 1 \\ m_{ab} = 0 \end{array} \right.$$

Si ita
objit

$$ie = m_{ij} = f_{ia} \times f_{jb}$$

$$= \begin{cases} 1 \times 1 & \text{si } i=a \text{ et } j=b \\ 0 & \text{si } i \neq a \text{ ou } j \neq b. \end{cases}$$

$$(E_{ab})_{\substack{1 \leq a \leq n \\ 1 \leq b \leq p}}$$

est 1 base de $M_{n,p}(K)$.

$$\underline{ex:} \quad \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \\ e & f \end{pmatrix} = a E_{11} + b E_{12} + c E_{21} + d E_{22} + e E_{31} + f E_{32}$$

q_n : calculator

$\in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$

$$E_{ab}$$

$$E_{cd}$$

$\in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$

$s: b=c$:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \textcircled{1} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} - c$$

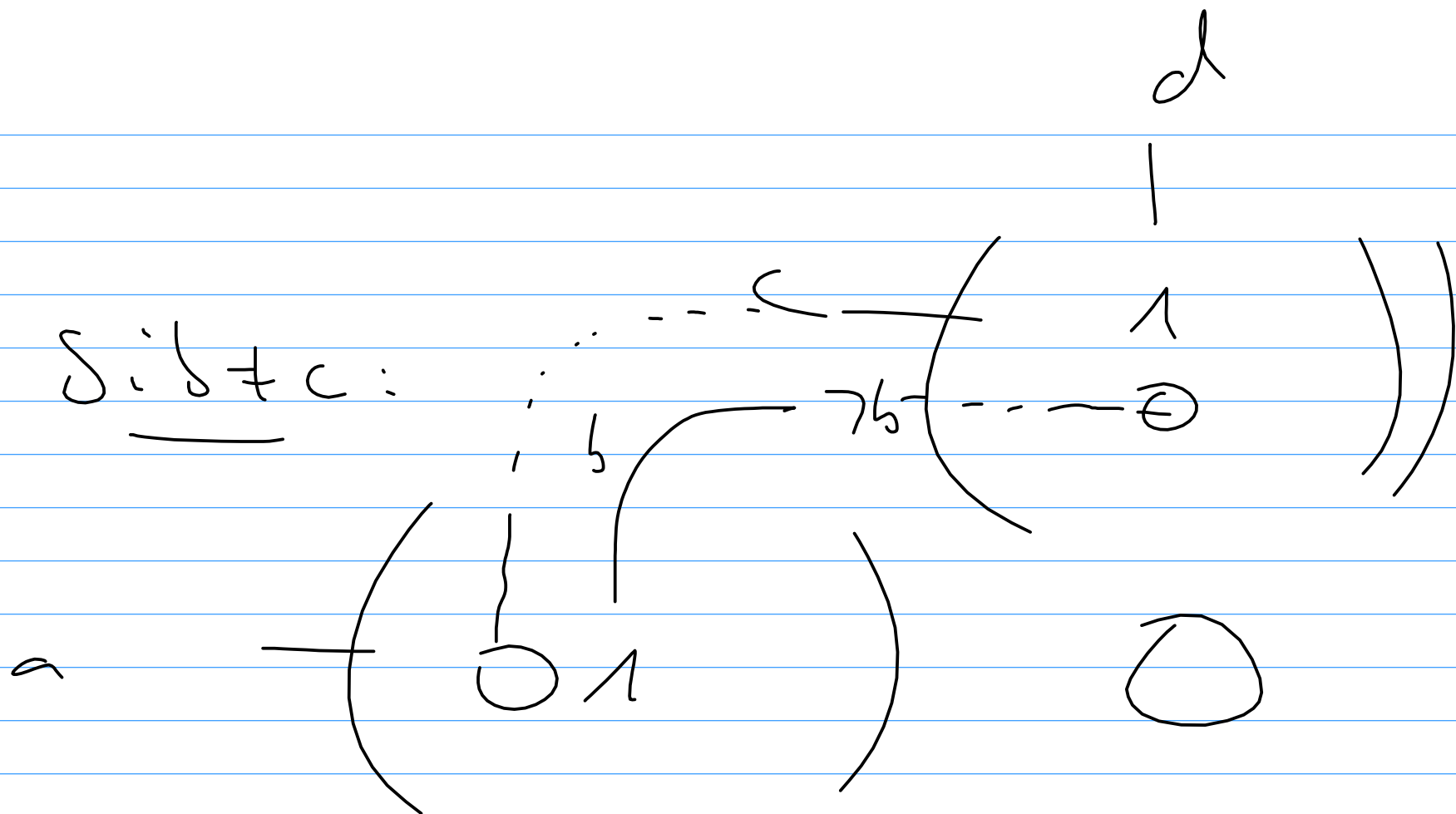
$$a - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \textcircled{1} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \vdots & 0 \\ - & 1 & \\ 0 & & 0 \end{pmatrix}$$

|
b

$$E_{ab} \times E_{cd} = E_{ab} E_{bd}$$

$$= E_{ad}$$

Sib + c:



$$\bar{E}_{ab} \times E_{cd} \Rightarrow$$

bilan:

$$\bar{E}_{ab} \bar{E}_{cd} = f_{bc} \bar{E}_{ad}$$

"rigoureux" : $E_{ab} = (f_{ia} f_{bj})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} = (a_{ij})$

$$E_{cd} = (f_{ic} f_{dj})_{\substack{1 \leq i \leq p \\ 1 \leq j \leq q}} = (b_{ij})$$

Soit $(i, j) \in [1, n] \times [1, q]$.

Le coeff i, j de $E_{ab} \times E_{cd}$ est :

$$\sum_{k=1}^p a_{ik} b_{kj} = \sum_{k=1}^p \underbrace{f_{ia} f_{bk}}_{\text{coeff } i, k \text{ de } E_{ab}} \underbrace{f_{kc} f_{dj}}_{\text{coeff } k, j \text{ de } E_{cd}}$$

$$= \begin{cases} 0 & \text{s.t. } b \neq c \\ & \text{or } \forall k, \quad f_{bk} = 0 \text{ or } f_{kc} = 0 \\ f_{ia} f_{dj} & \text{s.t. } b = c \\ & (\text{let } k = b = c) \end{cases}$$

$$d_c \quad E_{ab} \times E_{cd} = \begin{cases} 0 & \text{s.t. } b \neq c \\ (f_{ia} f_{dj}) & \text{s.t. } b = c \\ = E_{ad} \end{cases}$$

2) Matrice d'une famille de vecteurs:

Def: Soit E K -ev de dim. $n \in \mathbb{N}$,
soit $\mathcal{B} = (e_1 \dots e_n)$ base de E .

Soit $(v_1 \dots v_p)$ p vecteurs de E .

Si $j \in [1, p]$, v_j a des coord ds \mathcal{B} ,

on les note: $(a_{1j}, a_{2j} \dots a_{nj})$.

$$\text{ie: } v_j = \sum_{i=1}^n a_{ij} e_i.$$

La matrice $(a_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$

s'appelle matrice de la famille $(v_1 \dots v_p)$
de la base B . On la note :

$$\text{Mat}_B(v_1 \dots v_p) \text{ ou } \mathcal{M}_B(v_1 \dots v_p).$$

ie : $\text{Mat}_B(v_1 \dots v_p) =$

les coord de v_2 de B

$$\begin{pmatrix} \boxed{} \\ \end{pmatrix}$$

$v_1 \quad v_2 \quad \dots \quad v_p$

$\begin{pmatrix} \leftarrow e_1 \\ \leftarrow e_2 \\ \vdots \\ \leftarrow e_n \end{pmatrix}$

$\in \mathcal{M}_{n,p}(K)$

$$\underline{E_v}: \mathbb{R}^2, \quad B_1 = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$B_2 = \left(\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\mathbf{e}_1}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_{\mathbf{e}_2} \right)$$

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$M_{B_1}^{B_2}(v_1, v_2, v_3) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ \leftarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{matrix}$

$$v_1 = 0 \times f_1 + 1 \times f_2$$

$$v_2 = 2 \times f_1 - 1 \times f_2$$

$$v_3 = 1 \times f_1 + 1 \times f_2$$

$$\text{Mat}_{\mathbb{D}_2}(v_1, v_2, v_3) = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow f_1 \\ \leftarrow f_2 \end{matrix}$$

\uparrow
 v_1

\uparrow
 v_2

\uparrow
 v_3