Leçon 154. Valeurs propres, vecteurs propres. Calculs exacts ou approchés d'éléments propres. Applications.

1. NOTATION. Soient **K** un corps et $n \ge 1$ un entier. On considère un **K**-espace vectoriel E de dimension n et un endomorphisme $u \in \mathcal{L}(E)$.

1. Les éléments propres

1.1. Valeurs propres et vecteurs propres

- 2. DÉFINITION. Une valeur propre de l'endomorphisme u est un scalaire $\lambda \in \mathbf{K}$ tel que l'endomorphisme $u \lambda \operatorname{Id}_E$ soit injectif. Un vecteur propre associé est un vecteur non nul du sous-espace propre $\operatorname{Ker}(u \lambda \operatorname{Id}_E)$. On définit également ces notions pour des matrices. L'ensemble des valeurs propres de l'endomorphisme u est son spectre, notée $\operatorname{Sp}(u)$.
- 3. Exemple. La matrice

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

admet le scalaire 0 comme valeur propre et un vecteur propre associé est (1,0). Le spectre de l'identité est réduit au singleton $\{1\}$.

- 4. REMARQUE. Le spectre est un ensemble fini et il peut être vide.
- 5. Proposition. Soit $\lambda \in \mathbf{K}$ un scalaire. Alors les points suivants sont équivalents :
 - le scalaire λ est une valeur propre de l'endomorphisme u;
 - il existe un vecteur non nul $x \in E$ tel que $u(x) = \lambda x$;
 - l'endomorphisme $u \lambda \operatorname{Id}_E$ n'est pas inversible;
 - l'endomorphisme $u \lambda \operatorname{Id}_E$ n'est pas surjectif.
- 6. Théorème. Les sous-espaces propres de l'endomorphisme u sont en somme directe.
- 7. Exemple. On considère la matrice A := diag(1, -2). Pour des raisons de dimensions, on obtient la somme directe

$$\mathbf{K}^2 = \operatorname{Ker}(A - I_n) \oplus \operatorname{Ker}(A + 2I_n).$$

1.2. Liens avec les polynômes d'endomorphismes

- 8. DÉFINITION. Un polynôme $P \in \mathbf{K}[X]$ est annulateur de l'endomorphisme u lorsque P(u) = 0.
- 9. EXEMPLE. Le polynôme X-1 annule l'identité. Le polynôme (X-1)(X-4) annule la matrice de l'exemple (3).
- 10. Théorème. Soit $P \in \mathbf{K}[X]$ un polynôme annulateur de l'endomorphisme u. Alors toute valeur propre $\lambda \in \mathrm{Sp}(u)$ vérifie $P(\lambda) = 0$.
- 11. DÉFINITION-PROPOSITION. L'ensemble

$$\{P \in \mathbf{K}[X] \mid P(u) = 0\}$$

est un idéal non nul de l'anneau principal $\mathbf{K}[X]$. Son unique générateur unitaire $\pi_u \in \mathbf{K}[X]$ s'appelle le polynôme minimal de l'endomorphisme u.

- 12. THÉORÈME. Un scalaire $\lambda \in \mathbf{K}$ est une valeur propre de l'endomorphisme u si et seulement s'il est une racine son polynôme minimal π_u .
- 13. DÉFINITION. Le polynôme caractéristique d'une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ est le polynôme $\chi_A := \det(XI_n A) \in \mathbf{K}[X]$.

14. EXEMPLE. Pour $a, b, c, d \in \mathbf{K}$, le polynôme caractéristique de la matrice

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

est le polynôme

$$\begin{vmatrix} X - a & -b \\ -c & X - d \end{vmatrix} = X^2 - (a+d)X + ad - bc.$$

- 15. DÉFINITION-PROPOSITION. Deux matrices semblables ont le même polynôme caractéristique. Le polynôme caractéristique d'un endomorphisme est celui de sa matrice dans une base quelconque.
- 16. Proposition. Les valeurs propres de l'endomorphisme u sont exactement les racines de son polynôme caractéristique χ_u .
- 17. THÉORÈME (Cayley-Hamilton). Le polynôme caractéristique χ_u annule l'endomorphisme u.

1.3. Critères de diagonalisabilité ou de trigonalisabilité

18. THÉORÈME (lemme des noyaux). Soient $P_1, \ldots, P_k \in \mathbf{K}[X]$ des polynômes deux à deux premiers entre eux. Notons $P := P_1 \cdots P_k$. Alors

$$\operatorname{Ker} P(u) = \operatorname{Ker} P_1(u) \oplus \cdots \oplus \operatorname{Ker} P_k(u).$$

De plus, les projections sur chacun des sous-espaces $\operatorname{Ker} P_i(u)$ associés à cette décomposition sont des polynômes en l'endomorphisme u.

- 19. DÉFINITION. Un endomorphisme de E est diagonalisable (respectivement trigonalisable) s'il existe une base de E dans laquelle sa matrice est diagonale (respectivement triangulaire supérieure).
- 20. Remarque. Un endomorphisme est diagonalisable si et seulement s'il existe une base constituée de vecteurs propres de ce dernier.
- 21. Théorème. Les points suivants sont équivalents :
 - l'endomorphisme u est diagonalisable;
 - l'endomorphisme u admet un polynôme annulateur scindé simple;
 - son polynôme minimal π_u est scindé simple;
 - son polynôme caractéristique χ_u est scindé et, pour toute racine $\lambda \in \mathbf{K}$ du polynôme χ_u de multiplicité $m \ge 1$, on a $m = \dim \operatorname{Ker}(u \lambda \operatorname{Id}_E)$;
 - il existe des valeurs propres $\lambda_1, \ldots, \lambda_p \in \mathbf{K}$ deux à deux distinctes de l'endomorphisme u telles que

$$E = \operatorname{Ker}(u - \lambda_1 \operatorname{Id}_E) \oplus \cdots \oplus \operatorname{Ker}(u - \lambda_p \operatorname{Id}_E).$$

- 22. EXEMPLE. Tout projecteur $p \in \mathcal{L}(E)$ vérifie $p^2 = p$, donc il est annulé par le polynôme scindé simple X(X-1), donc il est diagonalisable.
- 23. Théorème. Les points suivants sont équivalents :
 - l'endomorphisme u est trigonalisable;
 - l'endomorphisme u admet un polynôme annulateur scindé;
 - son polynôme minimal π_u est scindé;

2. Aspects topologiques

24. HYPOTHÈSE. On suppose que le corps ${\bf K}$ est celui des réels ou des complexes.

2.1. Les normes matricielles

25. DÉFINITION-PROPOSITION. Soit $\| \|$ une norme sur \mathbf{K}^n . Alors l'expression

$$|||A||| := \sup_{x \neq 0} \frac{||Ax||}{||x||} = \sup_{||x||=1} ||Ax||, \qquad A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$$

définit une norme sur l'espace $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$.

26. Proposition. L'application ||| ||| est une norme d'algèbre, c'est-à-dire

$$|||AB||| \le |||A||| |||B|||, \quad A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbf{R}).$$

27. EXEMPLE. Si $||x||_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$, alors

$$|||A|||_1 = \sup_{1 \le j \le n} \sum_{i=1}^n |a_{i,j}|.$$

28. Proposition. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ une matrice. Alors toute valeur propre $\lambda \in \operatorname{Sp}(A)$ vérifie $|\lambda| \leq ||A||$.

2.2. Le rayon spectral

29. DÉFINITION. Le rayon spectrale d'une matrice $A \in \mathscr{M}_n(\mathbf{C})$ est la quantité

$$\rho(A) \coloneqq \max_{\lambda \in \operatorname{Sp}(A)} |\lambda|$$

- 30. LEMME. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice normale. Alors $|||A|||_2 = \rho(A)$.
- 31. Proposition. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice. Alors

$$|||A|||_2 = \sqrt{|||A^*A|||_2} = \sqrt{\rho(A^*A)}.$$

- 32. LEMME. Soient $A \in \mathscr{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice et $\varepsilon > 0$ un réel. Alors il existe une norme subordonnée $\|\| \|\| \sup \mathscr{M}_n(\mathbf{C})$ telle que $\|\|A\|\| \leqslant \rho(A) + \varepsilon$.
- 33. Théorème. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice. Alors les points sont équivalents :
 - $-A^k\longrightarrow 0$;
 - toute suite $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$ de \mathbb{K}^n définie par la relation $x_{k+1} = Ax_k$ pour $k \in \mathbb{N}$ converge vers le vecteur nul;
 - $\rho(A) < 1;$
 - il existe une norme subordonnée $\| \| \|$ sur $\mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ telle que $\| A \| \le 1$.
- 34. LEMME. Soient $a_1, \ldots, a_n \in \mathbf{C}$ des complexes. Notons la matrice

$$A := \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ a_n & a_1 & \cdots & a_{n-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_2 & a_3 & \cdots & a_1 \end{pmatrix} \in \mathscr{M}_n(\mathbf{C}),$$

le complexe $\omega := e^{2i\pi/n} \in \mathbf{C}$ et le polynôme $P := a_1 + \cdots + a_n X^{n-1} \in \mathbf{C}[X]$. Alors les valeurs propres de la matrice A sont les nombres $P(\omega^k)$ avec $k \in [0, n-1]$.

35. APPLICATION. Soit $(P^k)_{k\in\mathbb{N}}$ une suite de \mathbb{C}^n qu'en notant $P^k=(z_1^k,\ldots,z_n^k)$ pour

tout entier $k \in \mathbb{N}$, elle satisfasse la relation

$$P^{k+1} = \left(\frac{z_1^k + z_2^k}{2}, \frac{z_2^k + z_3^k}{2}, \dots, \frac{z_n^k + z_1^k}{2}\right), \qquad k \in \mathbf{N}.$$

Alors la suite $(P^k)_{k \in \mathbb{N}}$ converge vers l'élément $(g, \dots, g) \in \mathbb{C}^n$ avec

$$g \coloneqq \frac{z_1^0 + \dots + z_n^0}{n}.$$

2.3. Le conditionnement et le quotient de Rayleigh

36. DÉFINITION. Soit $\| \|$ une norme sur \mathbf{K}^n . Le conditionnement d'une matrice inversible $A \in \mathrm{GL}_n(\mathbf{K})$ est la quantité

$$cond(A) := |||A||| |||A^{-1}||| \ge 1.$$

37. REMARQUE. Pour une matrice $A \in \mathrm{GL}_n(\mathbf{K})$ et un scalaire $\alpha \in \mathbf{K}$, on a

$$\operatorname{cond}(A) = \operatorname{cond}(A^{-1})$$
 et $\operatorname{cond}(A) = \operatorname{cond}(\alpha A)$.

- 38. Théorème. Soient $A, \tilde{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbf{R})$ deux matrices telles que leur somme $A + \tilde{A}$ et la matrice A soient inversible. Soient $b, \tilde{b} \in \mathbf{K}^n$ deux vecteurs avec $b \neq 0$. On considère la solution $x \in \mathbf{K}^n$ du système Ax = b. Alors
 - la solution $\tilde{x} \in \mathbf{K}^n$ du système $A\tilde{x} = \tilde{b}$ vérifie

$$\frac{\|\tilde{x}\|}{\|x\|} \leqslant \operatorname{cond}(A) \frac{\|\tilde{b}\|}{\|b\|} ;$$

– la solution $\tilde{x} \in \mathbf{K}^n$ du système $\tilde{A}\tilde{x} = b$ vérifie

$$\frac{\|\tilde{x}\|}{\|x + \tilde{x}\|} \leqslant \operatorname{cond}(A) \frac{\|\|A\|\|}{\|\|A\|\|}.$$

39. THÉORÈME. Soit $A \in \mathrm{GL}_n(\mathbf{K})$ une matrice inversible. On considère la norme 2 sur \mathbf{K}^n . Alors

$$\operatorname{cond}_2^2(A) = \frac{\min \operatorname{Sp}(A^*A)}{\max \operatorname{Sp}(A^*A)}.$$

40. DÉFINITION. Notons \langle , \rangle le produit scalaire canonique sur \mathbb{C}^n . Le quotient de Rayleigh associée à une matrice $A \in \mathscr{M}_n(\mathbb{C})$ est l'application

$$R_A: \begin{vmatrix} \mathbf{C}^n \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbf{R}, \\ x \longmapsto \langle Ax, x \rangle / \langle x, x \rangle. \end{vmatrix}$$

41. THÉORÈME. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice hermitienne. Soit (e_1, \ldots, e_n) une base orthonormée de \mathbf{C}^n composée de vecteurs propres e_i de la matrice A associé aux valeurs propres $\lambda_i \in \mathbf{C}$ avec $\lambda_1 \leqslant \cdots \leqslant \lambda_n$. Alors pour tout indice $k \in [1, n]$, on a

$$\lambda_k = \sup\{R_A(x) \mid x \in \operatorname{Vect}\{e_{k+1}, \dots, e_n\}^{\perp} \setminus \{0\}\}$$
$$= \inf\{R_A(x) \mid x \in \operatorname{Vect}\{e_1, \dots, e_{k-1}\}^{\perp} \setminus \{0\}\}.$$

3. Recherches approchées des valeurs propres

3.1. Localisation des valeurs propres dans le cas complexe

42. NOTATION. Pour un complexe $a \in \mathbf{R}$ et un réel r > 0, la notation $\overline{\mathbf{D}}(a, r) \subset \mathbf{C}$ désigne le disque fermé de centre a et de rayon r.

43. THÉORÈME (Gerschgörin-Hadamard). Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{C})$ une matrice complexe de coefficient $a_{i,j}$. Alors

$$\operatorname{Sp}(A) \subset \bigcup_{i=1}^{n} \overline{\mathbb{D}}(a_{i,i}, \sum_{j \neq i} |a_{i,j}|).$$

44. COROLLAIRE. Toute valeur propre $\lambda \in \operatorname{Sp}(A)$ vérifie

$$|\lambda| \leqslant \min \left\{ \max_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket} (L_i + a_{i,i}), \max_{j \in \llbracket 1, n \rrbracket} (C_j + a_{j,j}) \right\}$$

avec

$$L_i := \sum_{j \neq i} |a_{i,j}|$$
 et $C_j := \sum_{j \neq i} |a_{i,j}|$.

3.2. Recherche des valeurs propres

45. MÉTHODE. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ une matrice à coefficient dans un corps quelconque \mathbf{K} . Une fois trouvée une valeur propre $\lambda \in \mathbf{K}$ — en factorisant le polynôme χ_A lorsque c'est facile —, il suffit de résoudre le système $Ax = \lambda x$ pour trouver un vecteur propre associé. Mais cette méthode est coûteuse : elle demande au plus $\mathrm{O}(n^3)$ opérations avec l'algorithme du pivot de Gauss.

46. THÉORÈME (décomposition QR). Soit $A \in GL_n(\mathbf{C})$ une matrice inversible. Alors il existe un unique couple $(Q, R) \in \mathscr{M}_n(\mathbf{C})$ tel que

- -A = QR;
- la matrice Q soit unitaire;
- la matrice ${\cal R}$ soit triangulaire supérieure où les coefficients de sa diagonale sont positifs.

47. THÉORÈME (méthode QR). Soit $A \in GL_n(\mathbf{C})$ une matrice dont les valeurs propres sont de modules deux à deux distincts. On peut alors trouver une matrice $P \in GL_n(\mathbf{C})$ et des complexes $\lambda_1, \ldots, \lambda_n \in \mathbf{C}$ triés par modules décroissants tels que

$$A = P\Lambda P^{-1}$$
 avec $\Lambda := \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$.

De plus, on suppose que la matrice P admet une décomposition LU. Définissons la suite $(A_k)_{k\in\mathbb{N}}$ de matrice de la manière suivante :

- on pose $A_0 = A$;
- pour tout entier $k \in \mathbb{N}$, on pose $A_{k+1} := R_k Q_k$ où le couple (Q_k, R_k) est la décomposition QR de la matrice A_k .

Alors la suite $(A_k)_{k \in \mathbb{N}}$ converge coefficient par coefficient vers la matrice Λ .

48. Remarque. Pour un polynôme $P \in \mathbf{C}[X]$, on applique la méthode QR à la matrice C_P lorsque les hypothèses sont vérifiées pour trouver les racines du polynôme P.

Philippe Ciarlet. Introduction à l'analyse numérique matricielle et à l'optimisation. 3^e tirage. Masson, 1982.

^[2] Xavier Gourdon. Algèbre. 2^e édition. Ellipses, 2009.

^[3] Jean-Étienne ROMBALDI. Analyse matricielle. 2º édition. EDP Sciences, 2019.

^{4]} Jean-Étienne Rombaldi. Mathématiques pour l'agrégation. Algèbre et géométrie. 2° édition. De Boeck Supérieur, 2021.