

M-31 Pr: Anne Moreau et S. Delaunay

DÉRIBUTATION, GROUPE SYMÉTRIQUE

DÉTERMINANT

RÉDUCTION DES ENDOMORPHISMES

Permutation, groupe symétrique

1. groupe symétrique permutations (notion de groupe, groupe cyclique), trans-positions, toute permutation est produit de transpositions, signature, cycles et décomposition en produit de cycles à supports disjoints.

Déterminant

1. formes alternées, déterminant d'une famille de vecteurs dans une base donnée
2. déterminant d'un endomorphisme, propriétés élémentaires
3. déterminant d'une matrice, propriétés élémentaires, développement par rapport aux lignes et aux colonnes, formule avec la comatrice
4. calculs classiques.

Réduction des endomorphismes

1. valeurs propres, sous-espaces propres, polynôme caractéristique
2. diagonalisation, premiers résultats, exemple des projections et des symétries ; polynôme annulateur, polynôme minimal, théorème de Cayley-Hamilton, caractérisation des endomorphismes (matrices) diagonalisables et trigonalisables en termes de polynôme annulateur
3. sous-espaces caractéristiques, décomposition de Dunford ; application aux suites récurrentes.

M. 31

C₁ : Groupes.

- D Groupe (5 pts)
- D G_m : ens ab. (4 pts)
- D Transposit (1 pt)
- Cycle
- P $G_m \rightarrow$ pdt tispoos (1 pt)
- P $G_m \rightarrow$ pdt cycles à scd (1 pt)
- P Γ & \mathcal{T} : csc alors $\Gamma \cdot \mathcal{T} = \mathcal{T} \Gamma$ (1 pt)
- D Signature de Γ : $\prod_{i < j} \frac{\Gamma(i) - \Gamma(j)}{i - j}$ (1 pt)

C1 Groupes

@ $GL(n, \mathbb{R})$ = matrices $n \times n$ à coefficients réels inversibles.

• Réciproque de A: A^{-1} vérifie: $A^{-1}A = AA^{-1} = Id_n$.

$$(AB)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$$

Preuve:

$$(AB)B^{-1} \cdot A^{-1} = ABB^{-1}A^{-1} = A \cdot Id_n \cdot A^{-1} = AA^{-1} = Id_n$$

- D) ① Un **groupe** c'est un ensemble G .
- ② muni d'un opérateur interne $m: G \times G \rightarrow G$ qui à deux éléments associe un troisième.
- ③ Dans G , il existe un élément e tel que $m(e, g) = m(g, e) = g$ (e est neutre, l'identité)
- ④ $(g \cdot h) \cdot k = g \cdot (h \cdot k)$ associativité
- ⑤ Pour tout $g \in G$, il existe $h \in G$, $gh = e$

Rq: si on a $g \cdot h = h \cdot g \quad \forall g, h \in G$,
 G est un groupe {commutatif abélien}.

@ • $(\mathbb{Q}, +)$ est groupe abélien, tout comme $(\mathbb{Q}^*, +)$ est un GA, $(\mathbb{R}^m, +)$.

⚠ (\mathbb{Q}, \cdot) n'est pas un groupe. (o pas de réciproque)

• $GL(n, \mathbb{R})$: matrices $n \times n$ inversible est un groupe non-abélien pour $n > 2$.

① \mathcal{G}_n : l'ensemble des applications bijectives, $f: \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$.

↳ Muni de la loi interne de la composition d'applications.

↳ \mathcal{G} est un groupe non-abélien pour $n > 3$.

↳ groupe de permutations de $\{1, \dots, n\}$.



Notation: $\tau: \{1, 2, \dots, n\} \rightarrow \{1, 2, \dots, n\}$ bijec.

$$\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & \dots & n \\ \tau(1) & \tau(2) & \tau(3) & \tau(4) & \dots & \tau(n) \end{pmatrix}$$

$$@ \tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 2 & 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{G}_4$$

$$\tau_1 = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 4 & 1 \\ 4 & 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

↑ $\hat{\tau}$ permutation.

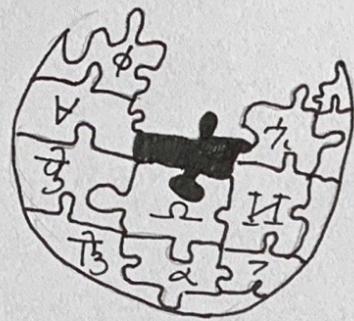
D) Transposé : permutation de 2 à 2.

Pour $i \neq j \in \{1, 2, \dots, n\}$, $\tau(i) = j$, $\tau(j) = i$,

pour les autres $\tau(k) = k$.



Notation: τ_{ij} .



Permutations

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 2 & 4 & 1 \\ 4 & 1 & 5 & 3 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \sigma'' = \sigma \circ \sigma' = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 4 & 1 & 5 & 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$$(1 \ 4 \ 3 \ 5 \ 2)$$

◆ Permutations : $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 5 & 4 & 3 & 1 \end{pmatrix}$

Forme Canonique: $(125)(34)$

$$\begin{array}{l|l} "1 \text{ donne } 2" & "3 \text{ donne } 4" \\ "2 \text{ donne } 5" & "4 \text{ donne } 3" \\ "5 \text{ donne } 1" & \end{array}$$

FC : décomposition de la forme d'une composition de permutations circulaires de supports disjoints.

◆ Composit de permutations :

Calcul du produit : effet de la première permutation σ' puis on fait correspondre leur image par σ .

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 5 & 4 & 3 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } \sigma' = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 2 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

(2)

Un cycle : @ $(\overbrace{3 \ 2 \ 7}^{\text{cycle}}, 1)$ veut dire . . . !
 $\tau(3) = 2$, $\tau(2) = 7$, $\tau(7) = 1$, $\tau(1) = 3$

Prop: Tt élé de S_m s'écrit comme un produit de transpositions. @ $(12) \circ (23) =$
 $(123) =$

Rq: $f, g : \{1, \dots, m\} \rightarrow \{1, \dots, m\}$; deux permutations $f \circ g$ est une permutation.
 $(f \circ g)(i) = f(g(i))$.

- Cycle : de la gauche à la droite
- Composé : de la droite à la gauche

@. $(12) \circ (23) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} = (123) = (231)$
 $= (312)$

$\tau = (23) \Rightarrow \tau(1) = 1$
 $\tau(2) = 3$ et $\tau = (12) \Rightarrow \tau(1) = 2$
 $\tau(3) = 2$ et $\tau(2) = 1$
 $\tau(3) = 3$

• $(23) \circ (12) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix} = (132) = (321)$
 $= (213)$

↳ on commence par τ ; $2 \rightarrow 1 \rightarrow 1$

Prop: Tt élé de S_m est le produit de cycles à support disjoint. (écrire uniq à l'ordre près)

@ Def. support (14732) est l'ensemble
 $\{1, 4, 7, 3, 2\} = \{1, 2, 3, 4, 7\}$

@ (1372) et (457) ne st pas à support disjoint.

Prop: Si τ et σ sont deux cycles à support disjoint alors $\tau \cdot \sigma = \sigma \cdot \tau$.

④ τ une permutation de $1, \dots, m$.

$\epsilon(\tau) = \text{signature de } \tau = \prod_{i < j} \frac{\tau(i) - \tau(j)}{i - j} \in \{-1, 1\}$

Rq: 2 parmi m : $\frac{m(m-1)}{2}$, $C_m^2 = \frac{m!}{2!(m-2)!}$

Dans un ordre qq pour 3: 3!

Prop: $\tau, \zeta \in G_m$ deux permutations.

- $\varepsilon(\tau \circ \zeta) = \varepsilon(\tau) \cdot \varepsilon(\zeta) = \varepsilon(\zeta \circ \tau)$
- $\varepsilon((ij)) = -1$, transposition.
- $\varepsilon((i_1, i_2, \dots, i_k)) = (-1)^{k-1}$
cycle d'ordre k
(nbr transposis : pairs : 1)
impairs : -1)

$$\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 \\ 2 & 5 & 8 & 1 & 3 & 6 & 9 & 4 & 7 \end{pmatrix}$$

$$\tau = (1\ 2\ 5\ 3\ 8\ 4) \cancel{(6)} \ (7\ 9)$$

↑ on ne l'écrit pas

* Pour chaque $z_2 \in E_2$ d'application $x \mapsto A(x, z_2)$ est linéaire
 $E_1 \rightarrow F$

Pour chaque $z_1 \in E_1$ d'application $x \mapsto A(z_1, x)$ est linéaire
 $E_2 \rightarrow F$

(on fixe tout sauf 1, celui pas fixé: AL)
tri-linéaire

Algèbre Linéaire

- $A: E \rightarrow F$ est linéaire (1-linéaire)
 $\forall x, y \in E, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R} \quad A(\lambda x + \mu y) = \lambda \cdot A(x) + \mu \cdot A(y)$

- $A: E_1 \times E_2 \rightarrow F$ est bi-linéaire (2-linéaire)

$$A(\lambda x_1 + \mu y_1, z_2) = \lambda \cdot A(x_1, z_2) + \mu \cdot A(y_1, z_2)$$

$$A(z_1, \lambda x_2 + \mu y_2) = \lambda \cdot A(z_1, x_2) + \mu \cdot A(z_1, y_2)$$

- $A: E_1 \times E_2 \times E_3 \rightarrow F$ est tri-linéaire (3-linéaire)

Pour chaque $z_2 \in E_2, z_3 \in E_3, x \mapsto A(x, z_2, z_3)$ est libre.

$\rightarrow z_1 \in E_1, z_3 \in E_3, x \mapsto A(z_1, x, z_3)$ est linéaire
 $z_1 \in E_1, z_2 \in E_2, x \mapsto A(z_1, z_2, x)$

@ $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$f\left(\begin{matrix} x \\ y \end{matrix}\right) = \begin{pmatrix} x+2y \\ 3y-2 \\ 3y-2x \end{pmatrix}$$

pas linéaire

$$f\left(\begin{matrix} x \\ y \end{matrix}\right) = \begin{pmatrix} xy \\ 2x-3y \\ 3y-6x \end{pmatrix}$$

pas linéaire

$$f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$f\left(\left(\begin{matrix} x_1 \\ x_2 \end{matrix}\right), \left(\begin{matrix} y_1 \\ y_2 \end{matrix}\right)\right) = \begin{pmatrix} x_1 y_1 + x_2^2 \\ x_1 y_2 - 3x_2 y_1 \\ 2x_2 - 3y_2 \end{pmatrix}$$

pas bilinéaire

$$f: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$f\left(\left(\begin{matrix} x_1 \\ x_2 \end{matrix}\right), y, \left(\begin{matrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{matrix}\right)\right) = \begin{pmatrix} x_1 + y + z_3 \\ x_2 + z_2 + z_3 \\ z_1 + y + z_2 \end{pmatrix}$$

pas tri-linéaire

• $A: E^m \rightarrow \mathbb{R}$ linéaire anti-symétrique

e_1, \dots, e_m base de E

$x_1, \dots, x_m \in E \Rightarrow$ il existe des nombres

$$x_i^j \in \mathbb{R} \text{ tq } x_i = \sum_{j=1}^m x_i^j e_j \quad \begin{matrix} \leftarrow \text{coeff} \\ \leftarrow \text{vecteurs} \end{matrix}$$

$$A(x_1, \dots, x_m) = A\left(\sum_{j_1=1}^m x_1^{j_1} e_{j_1}, \sum_{j_2=1}^m x_2^{j_2} e_{j_2}, \dots, \sum_{j_m=1}^m x_m^{j_m} e_{j_m}\right)$$

$$\begin{matrix} \text{linéaire} \\ \text{de 1^{\circ} variable} \end{matrix} = \sum_{j_1=1}^m x_1^{j_1} \cdot A\left(\sum_{j_2=1}^m x_2^{j_2} e_{j_2}, \dots, \sum_{j_m=1}^m x_m^{j_m} e_{j_m}\right)$$

$$\begin{matrix} \text{linéaire} \\ \text{de 2^{\circ} variable} \end{matrix} = \sum_{j_1=1}^m x_1^{j_1} \sum_{j_2=1}^m x_2^{j_2} \cdot A\left(e_{j_1}, e_{j_2}, \dots, \sum_{j_m=1}^m x_m^{j_m} e_{j_m}\right)$$

$$= \underbrace{\sum_{j_1=1}^m \sum_{j_2=1}^m \dots \sum_{j_m=1}^m}_{m^m \text{ termes}} x_1^{j_1} x_2^{j_2} \dots x_m^{j_m} \cdot \underbrace{A(e_{j_1}, e_{j_2}, \dots, e_{j_m})}_{\text{non si } \{j_1, \dots, j_m\} \neq \{1, \dots, m\}}$$

$$= \sum_{\tau \in G_m} \varepsilon(\tau) X_1^{\tau(1)} X_2^{\tau(2)} \dots X_m^{\tau(m)} \cdot \underbrace{A(e_1, e_2, \dots, e_m)}_{\in \mathbb{R}}$$

DÉTERMINANT

Cas particulier :

E esp rect $\dim E = m$.

$A: E^m \rightarrow \mathbb{R}$ m -linéaire
 $E \times E \times \dots \times E$
 m termes

$$A(x_1, \dots, x_{i-1}, \lambda x_i + \mu y_i, x_{i+1}, \dots, x_m) \\ = \lambda \cdot A(x_1, \dots, x_m) + \mu A(x_1, x_2, \dots, x_{i-1}, y_i, \dots, x_m)$$

A est une applic⁰ m -linéaire **anti-symétriq** sur E . ($\dim E = m$)

si $A: E^m \rightarrow \mathbb{R}$ est m -linéaire.
et $\forall x_1, \dots, x_m \in E$.

$\forall \sigma \in S_m$ permuat^s. $A(X_{\sigma(1)}, X_{\sigma(2)}, \dots, X_{\sigma(m)})$

$$A(X_{\sigma(1)}, X_{\sigma(2)}, \dots, X_{\sigma(m)}) = \underbrace{\varepsilon(\sigma)}_{\text{symétriq ou anti-symétriq}} \cdot A(x_1, x_2, \dots, x_m)$$

@ $A: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ symétriq ou anti-symétriq.

$$A\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) = 3(x_1 y_2 - x_2 y_1)$$

Donc permuat^s possible Id et (12)

$$A(x_1, x_2) = -A(x_2, x_1)$$

$$A\left(\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) = 3(y_1 x_2 - y_2 x_1) \\ = -3(x_1 y_2 - x_2 y_1) \\ = -A\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right)$$

Prop: $A: E^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ est anti-symétrique
ssi pour toute transposition (ij) on a
 $A(x_1, x_2, \dots, \underset{i}{X_j}, \dots, \underset{j}{X_i}, \dots, x_m)$
 $\downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow$
 $x_{\sigma(i)} \quad x_{\sigma(j)} \quad x_{\sigma(i)}$

(idée: toute permutat^s est produit de transposi⁰)

- si parmi x_1, \dots, x_m , il y a deux à deux égaux alors $A(x_1, \dots, x_m) = 0$.
- si les x_1, \dots, x_m st dépendants alors $A(x_1, \dots, x_m) = 0$
- x_1, \dots, x_m st indépendants si l'égal^t $\lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_m x_m = 0$ m'a qu'une seule solution ic $\lambda_1 = \dots = \lambda_m = 0$.
- x_1, \dots, x_m st dépendants si $\exists \lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$ non nuls tq $\sum_{i=1}^m \lambda_i x_i = 0$

Déterminant

$E: \text{@, } \dim E = m$, $A: E \times E \times \dots \times E = E^m \rightarrow \mathbb{R}$.
appli m -linéaire anti-symétrique

e_1, \dots, e_m base de E ; $x_1, \dots, x_m \in E$ m vecteurs
 $A(x_1, \dots, x_m)$, on exprime x_i pr la base $x_i = \sum_{j=1}^m x_i^j e_j$

$$A(x_1, \dots, x_m) = \left[\sum_{\sigma \in S_m} \varepsilon(\sigma) x_1^{\sigma(1)} \times \dots \times x_m^{\sigma(m)} \right] A(e_1, \dots, e_m)$$

D) si $X = \begin{pmatrix} x_{1,1} & \dots & x_{1,m} \\ \vdots & & \vdots \\ x_{m,1} & \dots & x_{m,m} \end{pmatrix}$ est une matrice $m \times m$,
on définit :

$$\text{Det}(X) = \sum_{\tau \in G_m} \varepsilon(\tau) X_{\tau(1)} \times \dots \times X_{\tau(m)}$$

Cas $m=2$: $\text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$.

Cas $m=3$: $\text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{13}a_{31} - a_{13}a_{12}a_{21}$

⚠ Déterminant n'est pas défini sur des vecteurs mais un tableau de nombres. Il ne change pas w la base.

R9) On peut voir le déterminant une application n -linéaire (as)

$$\cdot \text{Det} \begin{pmatrix} x_1^1 & x_2^1 & \dots & x_m^1 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_1^n & x_2^n & \dots & x_m^n \end{pmatrix} = \text{Det} \left(\begin{pmatrix} x_1^1 \\ \vdots \\ x_1^n \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} x_m^1 \\ \vdots \\ x_m^n \end{pmatrix} \right) = \text{Det}(x_1, \dots, x_m)$$

$$\cdot \text{Det}(x_1+y, x_2, \dots, x_m) = \text{Det}(x_1, x_2, \dots, x_m) + \text{Det}(y, x_2, \dots, x_m)$$

~ linéaire ds 1^e variable

Prop $\text{Det}(x_1, \dots, x_m) = 0$ si x_1, \dots, x_m st dépendants ds \mathbb{R}^m .

Prouve : ① si x_1, \dots, x_m indépendants \Rightarrow c'est une base.
Pour $y_1, \dots, y_m \in \mathbb{R}^m \rightarrow y_i = \sum_{j=1}^m y_i^j x_j$:

$$\text{Det}(y_1, \dots, y_m) = \left[\sum_{\tau \in G} \varepsilon(\tau) y_1^{\tau(1)} \dots y_m^{\tau(m)} \right] \cdot \text{Det}(x_1, \dots, x_m)$$

$\text{Det} \begin{pmatrix} y_{1,1} & \dots & y_{1,m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ y_{m,1} & \dots & y_{m,m} \end{pmatrix}$

Si x_1, \dots, x_m indépendants et si $\text{Det}(x_1, \dots, x_m) = 0$
alors pr tt $y_1, \dots, y_m \in \mathbb{R}^m$: $\text{Det}(y_1, \dots, y_m) = 0$
Ceci est impossible car $\text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix} = 1$

Calcul explicite (par récurrence)

$$\text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} = \text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1i} & \cdots & a_{1n} \\ & \vdots & & a_{2i} & \cdots & a_{2n} \\ & & a_{31} & \cdots & \ddots & \vdots \\ & & \vdots & & \ddots & \vdots \\ & a_{m1} & \cdots & a_{mi} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} = (-1)^{1+i} \cdot a_{1i} \text{Det} \begin{pmatrix} a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2i-1} & a_{2i+1} & a_{2n} \\ a_{31} & \cdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} + (-1)^{2+i} \cdot a_{2i} \text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1i-1} & a_{1i+1} & a_{1n} \\ a_{31} & \cdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} + \dots + (-1)^{m+i} \cdot a_{mi} \cdot \text{Det} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \cdots & \vdots \\ a_{m-1,1} & \cdots & \cdots & a_{m-1,m} \end{pmatrix}$$

$$\text{Det}(x+y, x_2, \dots, x_m) = \text{Det}(x, x_2, \dots, x_m) + \text{Det}(y, x_2, \dots, x_m)$$

En particulier (du wéff): $\text{Det}(x_1 + \lambda x_i, x_1, x_2, \dots, x_m) = \text{Det}(x_1, x_2, \dots, x_m) + \lambda \text{Det}(x_i, x_2, \dots, x_m) = 0 = \text{Det}(x_1, \dots, x_m)$

@ $\text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 2 & 5 & 3 \\ 3 & -2 & 5 \end{pmatrix} = \det \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} \right) = \det(X_1 - X_2, X_2, X_3) = \det \begin{pmatrix} 0 & 3 & 1 \\ -1 & 5 & 3 \\ -2 & -2 & 5 \end{pmatrix} = \det(Y_1, Y_2 - 3Y_3, Y_3) = \det \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -1 & -4 & 3 \\ -2 & -17 & 5 \end{pmatrix}$

$= \text{Det} \begin{pmatrix} 0 & -1 & -2 \\ 0 & -4 & -17 \\ 1 & 3 & 5 \end{pmatrix} = (-1)^{1+1} \times 1 \times \text{Det} \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -4 & -17 \end{pmatrix} = 9.$

@ $\text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & 5 \\ 2 & 3 & -1 & 3 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & 5 & -2 \\ 1 & 5 & -2 & 1 & 0 \\ 5 & -2 & 2 & -2 & -1 \end{pmatrix}$ on va choisir de développer la 4^e colonne

$= (-1)^{1+4} \times 1 \cdot \text{Det} \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \\ 5 & -2 & 2 & -1 \end{pmatrix} + (-1)^{2+4} \times 3 \cdot \text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 5 \\ 2 & 1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \\ 5 & -2 & 2 & -1 \end{pmatrix} + (-1)^{3+4} \times 5 \cdot \text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & -5 \\ 2 & 3 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \\ 5 & -2 & 2 & -1 \end{pmatrix} + 0 \times (-1)^{4+4} \cdot \text{Det} \begin{pmatrix} \dots & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$

$+ (-1)^{5+4} \times (-2) \times \text{Det} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 5 \\ 2 & 3 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$ et ainsi de suite.

Pptés déterminant

$$\textcircled{1} \quad \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} = 1$$

matrice diagonale

$$\textcircled{2} \quad \det \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_m \end{pmatrix} = \lambda_1 \cdots \lambda_m$$

$$\textcircled{3} \quad \det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ 0 & 0 & a_{33} & \dots & a_{3m} \\ \vdots & \vdots & 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & a_{mm} \end{pmatrix} = a_{11} \times a_{22} \times \dots \times a_{mm}$$

matrice triangulaire
prod. élts n diagonale.

$$\textcircled{4} \quad \det(\mathbf{A}) = \det(\mathbf{A}) \quad \text{lignes} \xrightarrow{\leftarrow} \text{colonnes} .$$

$$\textcircled{5} \quad \det \begin{pmatrix} A_1 & ? & ? & ? \\ 0 & A_2 & ? & ? \\ \vdots & 0 & \ddots & ? \\ 0 & 0 & 0 & A_n \end{pmatrix} = \det(A_1) \times \det(A_2) \times \dots \times \det(A_n)$$

$$\textcircled{6} \quad \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 10 \\ 2 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \times \det(4) = -4 .$$

$$\textcircled{7} \quad \text{La réciproque: } X_1^3 X_2^1 X_3^2 = X_2^1 X_3^2 X_1^3$$

$\tau(2) = 1$
 $1 = \tau^{-1}(1)$

⑥ A, B deux matrices $m \times m$,
A, B aussi matrice $m \times m$

$$\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B) = \det(BA)$$

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix} = \sum_{\sigma \in S_m} \varepsilon(\sigma) a_{1\sigma(1)} \cdots a_{m\sigma(m)}$$

$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 1 & 2 & 3 \\ \end{array}$	$\varepsilon(\sigma)$
$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 2 & 1 & 3 \\ \end{array}$	+1
$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 1 & 3 & 2 \\ \end{array}$	-1
$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 2 & 3 & 1 \\ \end{array}$	+1
$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 3 & 1 & 2 \\ \end{array}$	+1
$\begin{array}{ ccc } \hline 1 & 2 & 3 \\ \hline 3 & 2 & 1 \\ \end{array}$	-1

6 permutations
3 élts

2 transpositions de + 1

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

$\hookrightarrow + a_{11} a_{22} a_{33} + (-1)a_{12} a_{21} a_{33} + (-1)a_{11} a_{23} a_{32}$
 $+ a_{12} a_{23} a_{31} + a_{13} a_{21} a_{32} + a_{13} a_{22} a_{31}$

Méthodologie

M

Laman

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

4 vecteurs dans \mathbb{R}^4

\rightarrow si matrice non cané
 \Leftrightarrow le det $\neq 0$.

- Rang de la matrice : dim espace Image
- Base de l'image
- Base du noyau
- Déterminant

{ m calcul

Rang de la matrice ?

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

$v_2 \rightarrow v_2 - 1$
 $v_3 \rightarrow v_3 - 3v_1$

Opérations élémentaires :

$$\textcircled{1} \quad v_i \rightarrow v_i \quad \& \quad (A \neq c) \quad (\text{c'est colonnes } \circ)$$

$$\textcircled{2} \quad v_i \rightarrow v_i + \lambda v_j, \lambda \in \mathbb{R}, j \neq i$$

$$\text{rang} \begin{pmatrix} e & 1 & 2 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 4 & 2 \\ 3 & -4 & -8 & 1 \end{pmatrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} 2 & \textcircled{1} & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 3 & -4 & 0 & -3 \end{pmatrix}$$

oui
 vecteurs
 indépendants:
 $\text{CL} = 0$
 alors coeff
 st nuls

(7)

Indépendance ?

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad ? \quad \lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$$

Base de l'image

à faire

$$\begin{cases} 2\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 = 0 \\ 2\lambda_2 + 4\lambda_3 = 0 \\ 3\lambda_1 - 4\lambda_2 - 3\lambda_3 = 0 \end{cases}$$

Base du noyau

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

$$\Rightarrow A \times \begin{pmatrix} 1 & -1 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & \textcircled{1} & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 4 & 2 \\ 3 & -4 & -8 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow A \times \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e & \textcircled{1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 3 & -4 & 0 & -3 \end{pmatrix}$$

Base du noyau

(Tous les vecteurs non nul
 q renvoie vers un vecteur nul)

(M s'applique pr \forall matrices MS det seut pr $m \times n$)

$$\bullet \det(A) = ? \quad \det(A) = \det \begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 3 & -4 & 0 & -3 \end{vmatrix} = 0$$

si vecteurs st dépendants
 alors det est nul.

@ Autre exemple de calcul de det.

$$B = \begin{pmatrix} 8 & 3 & 7 & -1 \\ 1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 9 & 2 \\ 3 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \det(B) = \begin{pmatrix} -19 & 10 & 7 & -8 \\ -8 & 4 & 3 & -3 \\ -12 & 6 & 4 & -2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

$$v_1 \rightarrow v_1 - 3v_3; v_2 \rightarrow v_2 + v_3; v_4 \rightarrow v_4 - v_3.$$

On développe selon la 4^e ligne.

$$\begin{aligned} \det(B) &= (-1)^{4+1} \times 0 \times \dots + (-1)^{4+2} \times 0 \times \dots + (-1)^{4+3} \times 0 \times \dots \\ &\quad + (-1)^{4+3} \times 1 \times \begin{pmatrix} -19 & 10 & -8 \\ -8 & 4 & -3 \\ -12 & 6 & -2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\det(B) = -\det \begin{pmatrix} 29 & -14 & -8 \\ 10 & -5 & -3 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} = -(-1) \times \begin{vmatrix} 29 & -14 \\ 10 & -5 \end{vmatrix}$$

$$\det(B) = 2 \times \det \begin{vmatrix} 1 & -14 \\ 0 & -5 \end{vmatrix} = -10.$$

R[•]: ① $\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$.

② A inversible $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$

$\Psi: E \rightarrow E$ application linéaire ($\dim E = n$); e_1, \dots, e_m base.

A matrice de Ψ à base (e_1, \dots, e_m) ; $\Psi(e_i) = \sum_{j=1}^m A_{ji} e_j$.

Autre base? f_1, \dots, f_m ;

Autre matrice: B ; $\Psi(f_i) = \sum_{j=1}^m B_{ji} f_j$.

$$f_i = \sum_{j=1}^n P_{ji} e_j \Rightarrow B = P^{-1} \cdot A \cdot P.$$

$$\det(B) = \det(P^{-1} \cdot A \cdot P) = \det(P^{-1}) \cdot \det(A) \cdot \det(P) = \det(A).$$

$$\det(P^{-1}) = \frac{1}{\det(P)} \text{ car } 1 = \det(I) = \det(P^{-1} \cdot P) = \det(P^{-1}) \cdot \det(P)$$

Motivation: $y' = 3y$; sol: $y(x) = k \cdot e^{3x}$.

$$\begin{cases} y'_1(x) = 3y_1(x) \\ y'_2(x) = -2y_2(x) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} y_1(x) = k_1 \cdot e^{3x} \\ y_2(x) = k_2 \cdot e^{-2x} \end{cases}$$

$$\begin{cases} y'_1 = -7y_1 + 12y_2 \\ y'_2 = -4y_1 + 7y_2 \end{cases}; \text{ on pose } u(x) = 2y_1 - 3y_2 \quad u'(x) = 2y'_1 - 3y'_2$$

$$u'(x) = 2(y'_1) - 3y'_2 = 2(-7y_1 + 12y_2) - 3(-4y_1 + 7y_2)$$

$$u'(x) = -2y_1 + 3y_2 = -u(x).$$

$$\text{on pose } v(x) = -y_1 + 2y_2 \text{ et } v'(x) = -y'_1 + 2y'_2$$

$$\begin{aligned} v'(x) &= -y'_1 + 2y'_2 = -(-7y_1 + 12y_2) + 2(-4y_1 + 7y_2) \\ v'(x) &= (-1)y_1 + 2y_2 = v(x). \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} -7 & 12 \\ -4 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}.$$

$$P^{-1} \begin{pmatrix} -7 & 12 \\ -4 & 7 \end{pmatrix} P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}.$$

$A : E \rightarrow E$, dim $E = n$; on cherche une base $\{e_1, \dots, e_n\}$; matrice A soit diagonale: $A = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$

$$\underline{\text{et }} Ae_i = \lambda_i \cdot e_i.$$

⑤ $\lambda \in \mathbb{R}$ est une valeur propre de A s'il existe un vecteur $v \in E$, $v \neq 0$, $Av = \lambda v$.

Dans ce cas, v s'appelle un vecteur propre.

- $A \cdot v = \lambda \cdot v = \lambda \cdot \text{Id}(v) \Leftrightarrow (\underbrace{A - \lambda \cdot \text{Id}}_{B} \cdot v) = 0$

$v \in \ker(B)$ et $v \neq 0 \Rightarrow B$ n'est pas inversible
 $\Rightarrow \det(B) = 0$

Il existe un vecteur propre pour la valeur $\lambda \in \mathbb{R}$
 $\Leftrightarrow \det(A - \lambda \cdot \text{Id}) = 0$. (il n'y a pas de vecteur propre si pour la valeur nulle.)

$$\det \left[\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & & & \\ & \ddots & & \\ & & \lambda & \\ & & & \lambda_m \end{pmatrix} \right]$$

$$\det(A - \lambda \cdot \text{Id}) = (-\lambda)^n + \text{trace}(A)(-\lambda)^{n-1} + \dots + \det(A)$$

Polynôme caractéristique de l'application A .

Somme des éléments sur diagonale A

Racines du polynôme st valeurs propres. ⑨

@ $A = \begin{pmatrix} 2 & 5 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$,

$$\det \left[\begin{pmatrix} 2 & 5 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} \right] = \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & 5 \\ 3 & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

$$= (2-\lambda)(1-\lambda) - 15$$

$$= \lambda^2 - 3\lambda - 13$$

trace $\det A$.

COMATRICE

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & a_{ij} & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix} \text{ et comatrice } M = \begin{pmatrix} m_{11} & \dots & m_{1m} \\ \vdots & \ddots & m_{ij} & \vdots \\ m_{m1} & \dots & m_{mm} \end{pmatrix}$$

$$m_{ij} = (-1)^{i+j} \times \det(\text{matrice } A \text{ sauf } i\text{-ème ligne, } j\text{-ème colonne})$$

taille $(m-1)(m-1)$

FF: $\det(A) = a_{1j} m_{1j} + a_{2j} m_{2j} + \dots + a_{mj} m_{mj}$

$${}^t M \cdot A = \det(A) \cdot \text{Id} = A \cdot {}^t M$$

matrice diagonale.

FF Gramer: $A^{-1} = \frac{1}{\det A} \times {}^t M$

$$(A^{-1})_{ij} = \left(\frac{1}{\det A} {}^t M \right)_{ij} = \frac{1}{\det(A)} m_{ji}$$

Ré : $\lambda \in \mathbb{R}$: valeur propre
 $v \in E$: vecteur propre pour λ . $A v = \lambda v$
 $A : E \rightarrow E$ appl. linéaire $v \neq 0$

(P) λ vecteur propre de $A \Leftrightarrow \det(A - \lambda \text{Id}) = 0$

$\deg(P_E) = \dim E$. $P_A(\lambda)$: Polynôme caractéristique

↪ les zéros de ce polynôme sont valeurs propres.

(D) λ valeur propre de $A : E \rightarrow E$,

$E_\lambda = \{x \in E \mid Ax = \lambda x\}$: sous-espace propre pour λ .

$\rightarrow x \in E_\lambda \Leftrightarrow \begin{cases} x \text{ vecteur propre de } A \text{ pour valeur propre } \lambda \\ \text{ou} \\ x = 0. \end{cases}$

(L) E_λ est SEV de E ,

$\lambda_1, \dots, \lambda_p$ des vecteurs propres distincts.

$E_{\lambda_1}, E_{\lambda_2}, \dots, E_\lambda$ sous-esp. propres.

$F = E_{\lambda_1} + \dots + E_{\lambda_p} = \{x \in E \mid \exists x_i \in \lambda_i, x_p \in E_\lambda\}$
 somme élts de et espce. $\xrightarrow{\text{tg}} x = x_1 + \dots + x_p$

E_1, \dots, E_p en somme directe si $x = x_1 + \dots + x_p$ et $x_i \in E_i$
 alors $\forall i \quad x_i = y_i$. $= y_1 + \dots + y_p$ et $y_i \in E_i$.

(P) $E_{\lambda_1}, \dots, E_{\lambda_p}$ st SEV somme-directe.

Conn : $\dim(E_{\lambda_1} + \dots + E_{\lambda_p}) = \sum_{i=1}^p \dim(E_{\lambda_i})$.

Preuve : $x_1 + \dots + x_p = y_1 + \dots + y_p$ et $x_i, y_i \in E_{\lambda_i}$.

$$(\underbrace{x_1 + y_1}_{\in E_{\lambda_1}}) + (\underbrace{y_2 + x_2}_{\in E_{\lambda_2}}) + \dots + (\underbrace{x_p + y_p}_{\in E_{\lambda_p}}) = 0$$

$$z_1 + z_2 + \dots + z_p = 0 \rightarrow A(z_1 + \dots + z_p) = 0$$

$$\rightarrow (Az_1) + (Az_2) + \dots + (Az_p) = 0$$

$$\lambda_1 z_1 + \lambda_2 z_2 + \dots + \lambda_p z_p = 0.$$

$$(\underbrace{\lambda_1 - \lambda_p}_{\neq 0}) z_1 + (\underbrace{\lambda_2 - \lambda_p}_{\neq 0}) z_p + \dots + (\underbrace{\lambda_{p-1} - \lambda_p}_{\neq 0}) z_{p-1} = 0.$$

$$A((\lambda_1 - \lambda_p) z_1 + \dots + (\lambda_{p-1} - \lambda_p) z_{p-1}) = 0.$$

$$(\lambda_1 - \lambda_p) \lambda_1 z_1 + \dots + (\lambda_{p-1} - \lambda_p) \lambda_{p-1} z_{p-1} = 0.$$

$$(\lambda_1 - \lambda_p)(\lambda_1 - \lambda_{p-1}) z_1 + (\lambda_{p-2} - \lambda_p)(\lambda_{p-2} - \lambda_{p-1}) z_{p-1} = 0 \quad \times \lambda_{p-1}.$$

Par récurrence on arrive à :

$$(\underbrace{\lambda_1 - \lambda_2}_{\neq 0})(\underbrace{\lambda_1 - \lambda_3}_{\neq 0})(\underbrace{\lambda_1 - \lambda_4}_{\neq 0}) \dots (\underbrace{\lambda_1 - \lambda_p}_{\neq 0}) z_1 = 0 \Rightarrow z_1 = 0$$

Donc c'est une somme directe.

□

$A: E \rightarrow E$ appli linéaire.

e_1, \dots, e_m base,

matrice $A = \begin{pmatrix} Ae_1 & Ae_2 & \dots & Ae_6 \\ A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,6} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,6} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_{6,1} & A_{6,2} & \dots & A_{6,6} \end{pmatrix}$

$$\begin{cases} Ae_1 = \lambda_1 e_1 \\ Ae_2 = \lambda_1 e_2 \\ Ae_3 = \lambda_2 e_3 \\ Ae_4 = \lambda_2 e_4 \\ Ae_5 = \lambda_2 e_5 \\ Ae_6 = \lambda_3 e_6. \end{cases}$$

$E\lambda_1 = \text{Vect}(e_1, e_2) \rightarrow \dim = 2$

$E\lambda_2 = \text{Vect}(e_3, e_4, e_5) \rightarrow \dim = 3, E\lambda_3 = \text{Vect}(e_6) \rightarrow \dim = 1$

$$\sum_{i=1}^p \dim(E\lambda_i) = \dim E.$$

$$P_A(A) = \det(A - \lambda I_d).$$

$$\det \begin{pmatrix} \lambda_1 - \lambda & & & & & \\ & \lambda_2 - \lambda & & & & \\ & & \ddots & & & \\ & & & \ddots & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & \lambda_3 - \lambda \end{pmatrix} = (\lambda_1 - \lambda)^{\circlearrowleft} (\lambda_2 - \lambda)^{\circlearrowright} (\lambda_3 - \lambda)^{\circlearrowright}$$

multiplicité des racines.

dim $E\lambda_1$, dim $E\lambda_2$, dim $E\lambda_3$.

\rightarrow on ① ① si \exists base de E la matrice est diagonale alors

$P_A(A)$ s'écrit ϵ de $\deg = 1$.

Prop: $P_A(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)^{m_1} (\lambda_2 - \lambda)^{m_2} \dots (\lambda_p - \lambda)^{m_p}$

$\forall \lambda_1, \dots, \lambda_p$: racines distinctes de P_A .

$m_i \in \mathbb{N}^*$, la multiplicité de la racine λ_i ,

alors $1 \leq \dim(E\lambda_i) \leq m_i : \sum_{i=1}^p m_i = n$.

somme multiplicités
dim espace

$$@ A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}; P_A(x) = \det \left(\begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x & 0 & 0 \\ 0 & x & 0 \\ 0 & 0 & x \end{pmatrix} \right)$$

$$P_A(x) = \det \begin{pmatrix} 3-x & 1 & 1 \\ 2 & 4-x & 2 \\ 1 & 1 & 3-x \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 2-x & 1 & 1 \\ 0 & 4-x & 2 \\ x-2 & 1 & 3-x \end{pmatrix}$$

$$P_A(x) = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4-x & 2 \\ -1 & 1 & 3-x \end{pmatrix} \quad \hat{\text{à}} \text{ multilinéarité du det, sortir facteur de matrice.}$$

$$P_A(x) = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4-x & 2 \\ 0 & 2 & 4-x \end{pmatrix} = (2-x) \begin{pmatrix} 4-x & 2 \\ 2 & 4-x \end{pmatrix}$$

$$P_A(x) = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 6-x & 1 \\ 6-x & 4-x \end{pmatrix} = (2-x)(6-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 4-x \end{pmatrix}$$

$$P_A(x) = (2-x)(6-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2-x \end{pmatrix} = (2-x)(6-x)(2-x) = (2-x)^2(6-x)$$

$\hookrightarrow 2$: valeur propre de multiplicité 2.

$\hookrightarrow 6$: valeur propre de multiplicité 1.

$$\begin{cases} \sum \lambda_{ip} = (-1)^p \frac{a_{m-p}}{a_m} \\ \prod \lambda_i = (-1)^m \frac{a_0}{a_m} \end{cases}$$

$$\sum \lambda_i = \frac{-a_{m-1}}{a_m}$$

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = -\frac{b}{a} \\ \lambda_1 \lambda_2 = \frac{c}{a} \end{cases}$$

- M**
- $P_A(x)$
 - valeur propre
 - Ss- espace- propre

$$E_2 = \ker(A - 2 \text{Id})$$

$$B = A - 2 \text{Id} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Calcul base $\ker(B)$: $B \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow B \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{base } \ker(B) : \left(\begin{matrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} \right), \left(\begin{matrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{matrix} \right).$$

$$E_6 = \ker(A - 6 \text{Id}) ; B = A - 6 \text{Id} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & 2 \\ 1 & 1 & -3 \end{pmatrix}$$

Calcul base $\ker(B)$: $B \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 4 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$. $c_3 \leftarrow c_1 + c_3$
 $B \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 4 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow B \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. $c_3 \leftarrow c_3 + 2c_2$

$$B \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{D'après addition linéaire slmt pu 2 vecteurs.} \Rightarrow \text{base } \ker B = \left(\begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{matrix} \right)$$

les vecteurs $\left(\begin{matrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} \right), \left(\begin{matrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{matrix} \right), \left(\begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{matrix} \right)$ forment une base de \mathbb{R}^3 .

$$\Rightarrow P = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

On prétend $P^{-1} \cdot A \cdot P = \text{diagonale } \begin{pmatrix} 2 & & \\ & 2 & \\ & & 6 \end{pmatrix}$.
 ↳ pas obligatoire.

$$P \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{car } P \cdot P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$\Leftrightarrow P \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow P \begin{pmatrix} 0 & -1 & -2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow P \begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 & -2 \\ -1/4 & 1/4 & 3 \\ -1/4 & 1/4 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \Leftrightarrow P \begin{pmatrix} -1/2 & 1/2 & -1/2 \\ 1/4 & -1/4 & 3/4 \\ 1/4 & -1/4 & 1/4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow P^{-1} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -2 & 2 & -2 \\ -1 & -1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{d'où } P^{-1} \cdot A \cdot P = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -2 & 2 & -2 \\ -1 & -1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P^{-1} \cdot A \cdot P = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

$$@2 \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} ; P_A(x) = \det(A - x \text{Id}) = \det \begin{pmatrix} 1-x & 1 & 0 \\ 0 & 1-x & 0 \\ 0 & 0 & 1-x \end{pmatrix}$$

$$P_A(x) = (1-x)^3 \rightarrow 1 \text{ valeur propre, multiplicité 3.}$$

Espace Propre?

$$\ker(A - \text{Id}) \rightarrow B = A - 1 \times \text{Id} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \mid B \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{base } \ker B = \left(\begin{matrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \right), \left(\begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} \right)$$

$$\Rightarrow \dim \ker(A - 1 \times \text{Id}) = 2 < 3 \text{ multiplicité.}$$

⇒ ↳ base sur laquelle la matrice sera diagonale.

Exemple utilisant M Gramma :

$$\begin{cases} x + 2y = 6 \\ -3x + 4y + 6z = 30 \\ -x - 2y + 3z = 8 \end{cases}$$

On a $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -3 & 4 & 6 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 6 \\ 30 \\ 8 \end{pmatrix}$

$$\rightarrow A_1 = \begin{pmatrix} 6 & 0 & 2 \\ 30 & 4 & 6 \\ 8 & -2 & 3 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 \\ -3 & 30 & 6 \\ -1 & 8 & 3 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 6 \\ -3 & 4 & 30 \\ -1 & -2 & 8 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \det A = 44, \det A_1 = -40, \det A_2 = 72, \det A_3 = 152.$$

On a alors les solutions :

$$x = \frac{\det A_1}{\det A} = \frac{-40}{44} = \frac{-10}{11};$$

$$y = \frac{\det A_2}{\det A} = \frac{72}{44} = \frac{18}{11};$$

$$z = \frac{\det A_3}{\det A} = \frac{152}{44} = \frac{38}{11}.$$

(TH) Base incomplète

E espace; e_1, \dots, e_p une famille libre (indpt)
 f_1, \dots, f_q une famille génératrice (^{ut réc} _{éclat})

Alors on peut choisir parmi les f_i des élts
 f_{i_1}, \dots, f_{i_s} tq $e_1, \dots, e_p, f_{i_1}, f_{i_2}, \dots, f_{i_s}$
est une base de E .

R Rang (matrice) = dim (Image)

Rang (A) = dim (Img A).

$A: E \rightarrow F$ AL

= dim espace engendré par les vecteurs de A.

(TH) rang(A) = la plus grande taille d'une ss-matrice carrée q a un dét non nul.

(TH) A matrice, λ valeurs propres, m la multiplicité de λ .
Ex sous-espace propre.

$$1 \leq \dim(E_\lambda) \leq m$$

Indent on $Av = \lambda v$ $\forall v \neq 0$.

Preuve: f_1, \dots, f_p base de E_λ .

On complète en une base de \mathbb{R}^n .

De cette base on calcule la matrice de A.

$$P^{-1} \cdot A \cdot P = \begin{pmatrix} A_{f_1} & A_{f_2} & \cdots & A_{f_p} & A_{f_{p+1}} & \cdots & A_{f_m} \\ \lambda & 0 & \cdots & ? & ? & \cdots & ? \\ 0 & \lambda & \cdots & ? & ? & \cdots & ? \\ \vdots & \vdots & \ddots & \lambda & ? & \cdots & ? \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}_{f_m}$$

ligne p.

$$P^{-1} \cdot A \cdot P = \left(\begin{array}{c|c} \lambda \text{ Id} & ? \\ \hline 0 & B \end{array} \right)_{m-p}$$

$$P^{-1} \text{ Id} = P \cdot \text{Id}$$

$$\det(P^{-1} \cdot A \cdot P - \lambda \text{ Id}) = \det(P^{-1}(A - \lambda \text{ Id})P)$$

$$= \det(P^{-1}) \cdot \det(A - \lambda \text{ Id}) \cdot \det(P) = \det(A - \lambda \text{ Id})$$

$$\begin{aligned} \text{D'autre part: } & \det(P^{-1} \cdot A \cdot P - \lambda \text{ Id}) \\ &= \underbrace{\det((\lambda - \lambda) \text{ Id})}_{(\lambda - \lambda)^p} \cdot \det(B - \lambda \text{ Id}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda \text{ Id}) &= (\lambda - \lambda)^p \cdot \underbrace{\det(B - \lambda \text{ Id})}_{\text{polynôme}} \\ (\lambda - \lambda)^m Q(\lambda) &\leftrightarrow \quad \hookrightarrow \text{ si } Q(\lambda) \neq 0. \end{aligned}$$

Dès m > p par unicité de la factorisation.

$\Rightarrow \dim \text{S}ep \leq \text{multiplicité racines } P_C$.

⑤ A est diagonalisable si \exists une base de l'espace des vecteurs propres de A telle que la matrice de A soit diagonale.

(TH) A est diagonalisable si :

① le polynôme caractéristique est scindé.

($P_A(x)$ est produit de facteurs de $\deg = 1$)

② Pour toute racine λ de $P_A(x)$,

on a $\dim(E_\lambda) = m$ = multiplicité.

Rq : $x^2 + 1$ n'est pas scindé dans \mathbb{R} . $x^2 - 2$: scindé dans \mathbb{Q} .

• toutes les racines sont distinctes de multiplicité 1,

$1 \leq \dim(E_\lambda) \leq 1 \Rightarrow$ matrice diagonalisable.

(Coro) A matrice $m \times m$, m valeurs propres distinctes \Rightarrow A diag.

⑥ A est trigonalisable (matrice $m \times m$) si \exists base de l'espace des vecteurs propres de A. ($P^{-1}A.P$) est triangulaire supérieure.

$$\begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1m} \\ 0 & b_{22} & \dots & \vdots \\ 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ \ddots & & & b_{mm} \end{pmatrix}$$

$$(Rq) : \begin{pmatrix} \phi & & 1 \\ & \ddots & \\ 0 & & \phi \\ 1 & & \phi \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1m} \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & & & a_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \phi & & 1 \\ & \ddots & \\ 1 & & \phi \\ 1 & & \phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & & 0 & & 0 \\ a_{12} & a_{22} & \dots & & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ a_{1m} & a_{2m} & \dots & a_{mm} & 0 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow A trigonalisable \Rightarrow les éléments diagonaux, de $P^{-1}.A.P$ sont valeurs propres.

$$\det(P^{-1}.A.P - x\text{Id}) = \det(A - x\text{Id}) = (b_{11} - x)(b_{22} - x)\dots(b_{mm} - x)$$

Donc $P_A(x)$ est scindé.

(TH) Si $P_A(x)$ est scindé, alors A est trigonalisable.

Preuve : Par récurrence sur la dimension.

Supposons vrai en dim m.

A matrice $(m+1) \times (m+1)$.

$P_A(x)$ est scindé.

Prenons une racine λ (valeur propre).

$\dim E_\lambda \geq 1$ - e_1 vecteur propre.

On complète en une base pour e_2, \dots, e_{m+1} .

Dans cette nouvelle base,

$$P^{-1}.A.P = \left(\begin{array}{c|ccc} A_{e_1} & A_{e_2} & \dots & A_{e_m} \\ \hline 0 & ?B & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & & & ?B \end{array} \right)_{e_1 \ e_2 \ \dots \ e_{m+1}}$$

vecteur propre \square

B : matrice $m \times m$.

$$\det(A - x \text{Id}) = \underbrace{\det((\lambda - x) \text{Id})}_{\substack{\text{polynôme scindé} \\ \text{par hypothèse.}}} \cdot \underbrace{\det(B - x \text{Id})}_{\substack{\text{polynôme scindé} \\ P_B(x)}}.$$

\Rightarrow HDR $\exists Q$ chgt de base $m \times m$.

$$Q^{-1} B Q = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & \cdots & c_{1n} \\ 0 & c_{22} & & \vdots \\ 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \ddots & c_{nn} \end{pmatrix}$$

suite

- **[M]** multiplication de 2 matrices (taille gg)

ici casé : $A \cdot B =$

$$P \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1m} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & \cdots & b_{mm} \end{pmatrix} P$$

$$= \begin{pmatrix} A_1 & A_2 \\ A_3 & A_4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} B_1 & B_2 \\ B_3 & B_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1 B_1 + A_2 B_3 & A_1 B_2 + A_2 B_4 \\ A_3 B_1 + A_4 B_3 & A_3 B_2 + A_4 B_4 \end{pmatrix}$$

- A_1, B_1 : taille $p \times p$.
- A_3, B_3 : taille $(m-p) \times (m-p)$
- A_2, B_2 : p lignes $(m-p)$ col.
- A_4, B_4 : $(m-p)$ lignes p col.

$$\xrightarrow{\text{suite}} P^{-1} A P = \left(\begin{array}{c|c} \lambda & ? \\ \hline \vdots & 0 \end{array} \right)$$

$$Q^{-1} B Q = \begin{pmatrix} c_{11} & \cdots & c_{1n} \\ 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & c_{nn} \end{pmatrix}; \hat{Q} = \begin{pmatrix} 1 & \phi \\ \hline \phi & Q^{-1} \end{pmatrix}$$

$$\hat{Q}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & \phi \\ \hline \phi & Q^{-1} \end{pmatrix}$$

$$\hat{Q}^{-1} \cdot P^{-1} A P \hat{Q} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & Q^{-1} \end{pmatrix} \left(\begin{array}{c|c} \lambda & ? \\ \hline 0 & B \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} 1 & 0 \\ \hline 0 & Q \end{array} \right)$$

$$= \left(\begin{array}{c|c} \lambda & ?? \\ \hline \phi & Q^{-1} B Q \end{array} \right) \quad \begin{matrix} \text{matrice triangulaire} \\ (m+1) \times (m+1) \end{matrix}$$

$P \cdot \hat{Q}$ chgt de base

□

$$@ A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 0 & 6 & -3 \\ -1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} P_A(x) &= \det(A - xI) = \det \begin{pmatrix} 1-x & 4 & -2 \\ 0 & 6-x & -3 \\ -1 & 4 & -x \end{pmatrix} \\ L_1 &\leftarrow L_1 - L_3 = \det \begin{pmatrix} 2-x & 0 & -2+x \\ 0 & 6-x & -3 \\ -1 & 4 & -x \end{pmatrix} = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 6-x & -3 \\ -1 & 4 & -x \end{pmatrix} \\ L_3 &\leftarrow L_3 + L_1 = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 6-x & -3 \\ 0 & 4 & -1-x \end{pmatrix} = (2-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 3-x & -3 \\ 3-x & -x-1 \end{pmatrix} \\ &= (2-x)(3-x) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 1 & -x-1 \end{pmatrix} = (2-x)(3-x)(-1-x)+3 \\ &= (2-x)(3-x)(2-x) \\ &= (2-x)^2(3-x). \end{aligned}$$

$$\begin{array}{c|ccc} 2 & \text{val}^e & \mu & mlp \\ \hline 3 & - & - & 1 \end{array}$$

Vecteur propre 3 ; $B = A - 3I$ =

Théorème Base incomplète : Matrice

E: @) e_1, \dots, e_p une famille libre (indépendante),
 f_1, \dots, f_q une famille génératrice (vecteur s'écrit dans le CL de f)
alors on peut choisir parmi les f_i des éléments f_{i_1}, \dots, f_{i_s}
tq $e_1, \dots, e_p, f_{i_1}, f_{i_2}, \dots, f_{i_s}$ est une base de E .

• Rang (matrice) = dim (Image)

Th) Rang $A =$ la + grande taille sm carrée qui a un déterminant non nul.

Th) A matrice, λ valeurs propres, m la multiplicité de λ .
Ex sous-espace propre: $1 \leq \dim(E_\lambda) \leq m$

Diagonalisable, Trigonalisable, Polynôme scindé

D) A est diagonalisable si il existe une base dans laquelle la matrice de A est diagonale.

Th) A est diagonale si:

① le polynôme caractéristique est scindé.
($P_A(x)$ est produit de facteurs de $\deg = 1$)

② Pn la racine λ de $P_A(x)$,
on a $\dim(E_\lambda) = m = \text{multiplicité}$.

(x^2+1 pas scindé dans \mathbb{R} : $1 \leq \dim(E_\lambda) \leq 1 \Rightarrow$ mat. diagonale) ③
(x^2+2 pas scindé dans \mathbb{Q})

Coro A matrice $n \times n$, n valeurs propres distinctes \Rightarrow A diag.
si toutes les racines sont distinctes et de multiplicité 1,
 $1 \leq \dim(E_\lambda) \leq 1 \Rightarrow$ matrice diagonale.

D) A est trigonalisable (matrice $n \times n$ si il existe
des telles la matrice de A: $(P^{-1}A \cdot P)$ est triangulaire supérieure.

$$\begin{pmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1m} \\ b_{21} & \ddots & \vdots \\ \vdots & & b_{mm} \end{pmatrix}$$

Th) Si $P_A(x)$ est scindé alors A est trigonalisable.

Trigonalisable

① A est trigonalisable (Δ) si \exists mat invers. P
 & mat $\Delta \sim T$ tq : $A = P \cdot T \cdot P^{-1}$

④ Est trig. si \exists mat P_0 est simé sur \mathbb{K} .

$$② M = \begin{pmatrix} 7 & 3 & -4 \\ -6 & -2 & 5 \\ 4 & 2 & -1-x \end{pmatrix}.$$

$$P(\lambda) = \det(M - \lambda \text{Id}) = 0.$$

$$\begin{vmatrix} 7-\lambda & 3 & -4 \\ -6 & -2-\lambda & 5 \\ 4 & 2 & -1-\lambda \end{vmatrix} = 0.$$

$$\Leftrightarrow + (7-\lambda) \begin{vmatrix} -2-\lambda & 5 \\ 2 & -1-\lambda \end{vmatrix} - 3\lambda \begin{vmatrix} -6 & 5 \\ 4 & -1-\lambda \end{vmatrix} + (-4) \begin{vmatrix} -6 & -2-\lambda \\ 4 & 2 \end{vmatrix} = 0.$$

$$\Leftrightarrow (7-\lambda)((2+\lambda)(1+\lambda)-10) - 3(6(1+\lambda)-20) - 4(-12+4(2+\lambda)) = 0.$$

$$\Leftrightarrow (7-\lambda)(2+3\lambda+\lambda^2-10) - 3(-14+6\lambda) - 4(-4+4\lambda) = 0$$

$$\Leftrightarrow (7-\lambda)(\lambda^2+3\lambda-8) - 6(3\lambda-2) - 16(\lambda-1) = 0.$$

$$\Leftrightarrow -\lambda^3 + 9\lambda^2 - 5\lambda + 2 = 0$$

$$\Leftrightarrow -(\lambda-1)^2(\lambda-2) = 0. \quad \text{produit de facteurs simples.}$$

$P(\lambda)$ est simé.

$\lambda_1 = 1$ et v_p , $m(\lambda_1) = 2$. \leftarrow ordre multiplicité

$\lambda_2 = 2$ et v_p , $m(\lambda_2) = 1$

$\rightarrow M$ est trigonalisable.

• $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_1 \Leftrightarrow M \cdot X = 1_x \cdot X \Leftrightarrow (MX - \lambda_1 \text{Id}) = 0 \Leftrightarrow (M - \text{Id})X = 0.$

$$\begin{pmatrix} 6 & 3 & -4 \\ -6 & -3 & 5 \\ 4 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 6x+3y-4z=0 \\ -6x-3y+5z=0 \\ 4x+2y-z=0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} z=0 \\ y=-2x \end{cases} \rightarrow X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ -2x \\ 0 \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} = -x \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$$E_1 = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right); \quad \dim E_1 = 1 < m(\lambda_1) = 2$$

Donc M n'est pas diagonalisable. \Leftrightarrow

• $X \in E_2 \Leftrightarrow \dots E_2 = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right).$

► $\lambda_1 = 1 \rightarrow E_1 = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ & $\lambda_2 = 2 \rightarrow E_2 = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$

$$\Rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$$3 = \dim M \neq \dim E_1 + \dim E_2.$$

On recherche 3° vecteur.

On calcule produit vectoriel.

$$v_3 = v_1 \wedge v_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$$

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

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \alpha \\ 0 & 2 & \beta \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix}, \quad \lambda_1 = 1 \text{ vr double}, \quad \alpha = 1, \quad \beta = 1.$$

Valeurs propres $T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \alpha \\ 0 & 2 & \beta \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

$$M.v_1 = 1.v_1.$$

$$M.v_2 = 2.v_2.$$

$$M.v_3 = \begin{pmatrix} 7 & 3 & -4 \\ -6 & -2 & 5 \\ 4 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 46 \\ -43 \\ 23 \end{pmatrix}$$

$$v_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = -e_1 + 2e_2.$$

$$v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = e_1 + e_2 + 2e_3.$$

$$v_3 = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} = 4e_1 + 2e_2 - 3e_3$$

$$M.v_3 = \alpha.v_1 + \beta.v_2 + \gamma.v_3$$

$$M.v_3 = 46.e_1 - 43.e_2 + 23.e_3.$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha(-e_1 + 2e_2) \\ + \beta(e_1 + e_2 + 2e_3) \\ + \gamma(4e_1 + 2e_2 - 3e_3) \end{array} \right\} = 46.e_1 - 43.e_2 + 23.e_3.$$

$$\left. \begin{array}{l} -\alpha + \beta + 4\gamma = 46 \\ 2\alpha + \beta + 2\gamma = -43 \\ 2\beta - 3\gamma = 23 \end{array} \right\} \quad \begin{array}{l} \gamma = 1 \\ \alpha = 1, \quad \nu_p, \quad m(\lambda) = 2. \end{array}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \beta = 13 \\ \alpha = -29 \\ \gamma = 1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -29 \\ 0 & 2 & 13 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

On prend $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$: $A^2 - 5A + 6 \text{Id} = 0$

$$A^2 = \begin{pmatrix} 9 & 9 & 6 \\ 0 & 9 & 9 \\ 0 & 0 & 9 \end{pmatrix}, SA = \dots ; \text{ on vérifie } A^2 - 5A + 6 \text{Id} = 0.$$

$$A^2 - 5A + 6 = (A-3)(A-2) = (A-3\text{Id})(A-2\text{Id}).$$

$$A-3\text{Id} = \begin{pmatrix} -1 & & \\ & 1 & \\ & & 0 & 0 \end{pmatrix}, A-2\text{Id} = \begin{pmatrix} 0 & & \\ & 0 & \\ & & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

→ il existe un polynôme $P(x) = x^2 - 5x + 6$, tq $P(A) = 0$

→ En général : $\begin{cases} P \text{ un polynôme} \\ A \text{ une matrice} \end{cases} \Rightarrow P(A) \text{ matrice.}$

$$P = a_m X^m + a_{m-1} X^{m-1} + \dots + a_1 X + a_0$$

$$P(A) = a_m A^m + a_{m-1} A^{m-1} + \dots + a_1 A + a_0 \text{Id.}$$

On peut trouver un polynôme qui admet une racine nulle pc m'importe qu'elle matrice.

Déterminant de Vandermonde :

$$\det \begin{pmatrix} 1 & a_1 & \dots & a_n \\ a_1^2 & a_1^2 & \dots & a_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1^{m-1} & a_2^{m-1} & \dots & a_n^{m-1} \end{pmatrix} = \prod_{i < j} (a_j - a_i)$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & \dots & & \\ 0 & 1 & \dots & \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \vdots \\ -a_0 & -a_1 & \dots & -a_{m-1} & 1 \end{pmatrix} = A.$$

$$P_A(x) = (-1)^m [x^m + a_{m-1} x^{m-1} + \dots + a_1 x + a_0]$$

→ tout poly. s'obtient ss cette forme.

- A mat, $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ v_p distincts, E_{λ_i} propres.
↳ les $E_{\lambda_1}, \dots, E_{\lambda_p}$ st en somme directe, $x_i \in E_{\lambda_i}$,

$$x_1 + \dots + x_p = 0 \quad (\star) \Rightarrow \forall i, x_i = 0.$$

"Preuve" Re $A x_1 + \dots + A x_p = 0$.

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_p x_p = 0 \quad (\star\star)$$

$$(\star\star) - \lambda_p (\star): (\lambda_1 - \lambda_p)x_1 + \dots + (\lambda_{p-1} - \lambda_p)x_{p-1} = 0.$$

$$y = x_1 + \dots + x_p (= 0) \text{ et } A y = A(x_1 + \dots + x_p) \\ \lambda_p y = \lambda_p(x_1 + \dots + x_p).$$

$$(\star\star) - \lambda_p (\star): (A - \lambda_p \text{Id})(y)$$

$$x_1 + \dots + x_p = 0 \Rightarrow (A - \lambda_p \text{Id})(x_1 + \dots + x_p) = 0. M = (x_1 \dots x_p)$$

$$(A - \lambda_p \text{Id})(x_1) + \dots + (A - \lambda_p \text{Id})(x_p) = 0$$

$$(\lambda_1 - \lambda_p)x_1 \Rightarrow (\lambda_{p-1} - \lambda_p)\lambda_{p-1} + \dots + (\lambda_p - \lambda_1)x_p = 0.$$

On applique successivement :

$$(A - \lambda_2 \text{Id})(A - \lambda_3 \text{Id}) \dots (A - \lambda_m \text{Id})$$

$$\text{Il résulte } \underbrace{(A - \lambda_2)(A - \lambda_3) \dots (A - \lambda_m)}_{\text{sur }} (A - \lambda_1)x_1 = 0 \Rightarrow \text{donc } x_1 = 0$$

$$(R9) (A - \lambda_1 \text{Id})(A - \lambda_{i-1} \text{Id})(A - \lambda_{i+1}) \dots$$

$$\dots (A - \lambda_p \text{Id}) = B.$$

$$\text{Si } x = v_p \text{ pour } \lambda_j \Rightarrow \begin{cases} Bx = 0 & \text{si } j \neq i \\ Bx = 0 & \end{cases}$$

$$\bullet = \underbrace{(\lambda_i - \lambda_1)(\lambda_i - \lambda_2) \dots (\lambda_i - \lambda_{i-1}) \dots (\lambda_i - \lambda_{i+1}) \dots (\lambda_i - \lambda_p)}_{\neq 0} x \quad M = (x_1 \dots x_p) \text{ mat } n \times p.$$

$$(A - \lambda_{p+1} \text{Id})(A - \lambda_p \text{Id}) = (A - \lambda_p \text{Id})(A - \lambda_{p+1} \text{Id})$$

deux matrices qui commutent \square

Preuve (M est une matrice Vandermonde, p col, n lignes)

$x_i \in \mathbb{C}^n$ vecteur

$$\cdot \text{ mat } (x_1 \ x_2 \ \dots \ x_p) \neq \begin{pmatrix} (x_1)_1 & \dots & (x_p)_1 \\ (x_1)_2 & \dots & : \\ \vdots & & \\ (x_1)_n & \dots & (x_p)_n \end{pmatrix}$$

$$x \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (x_1)_1 + (x_2)_1 + \dots + (x_p)_1 \\ \vdots \\ (x_1)_n + (x_2)_n + \dots + (x_p)_n \end{pmatrix}$$

$$A(x_1 + x_2 + \dots + x_p) = \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_p x_p.$$

$$\underbrace{(x_1 \dots x_p)}_{\text{matrice } n \times p} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_p \end{pmatrix} = \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_p x_p.$$

$$A^2(x_1 + \dots + x_p) = \lambda_1^2 x_1 + \dots + \lambda_p^2 x_p = (x_1 \dots x_p) \begin{pmatrix} \lambda_1^2 \\ \lambda_2^2 \\ \vdots \\ \lambda_p^2 \end{pmatrix}$$

(13)

$$x_1 + \dots + x_p = 0 \Rightarrow \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_p x_p = 0$$

$$(\text{on applique } A) \Rightarrow \lambda_1^2 x_1 + \dots + \lambda_p^2 x_p = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_p^{p-1} x_1 + \dots + \lambda_p^{p-1} x_p = 0.$$

$$M \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \text{ jusqu'à } M \begin{pmatrix} \lambda_1^{p-1} \\ \vdots \\ \lambda_p^{p-1} \end{pmatrix} = 0.$$

$$M \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix} = 0$$

$$M \begin{pmatrix} \lambda_1^2 \\ \vdots \\ \lambda_p^2 \end{pmatrix} = 0 \quad M = \begin{pmatrix} 1 & \lambda_1 & \lambda_1^2 & \dots & \lambda_1^{p-1} \\ \vdots & \lambda_2 & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \lambda_p & \lambda_p^2 & \dots & \lambda_p^{p-1} \end{pmatrix} \text{ mat } (n \times p)$$

$$V = \begin{pmatrix} 1 & \lambda_1 & \dots & \lambda_1^{p-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \lambda_p & \dots & \lambda_p^{p-1} \end{pmatrix} \text{ a un det } \prod_{i < j} (\lambda_j - \lambda_i) \neq 0.$$

Donc inversible.

soit P sa matrice inverse.

$$V.P = \text{Id} \quad (\text{taille } p \times p).$$

$$M.V = 0 \quad (n \times p)$$

$$\Rightarrow M \underbrace{V.P}_{\text{Id}} = 0 \quad (n \times p) \Rightarrow M = 0 \Rightarrow M = (x_1 \dots x_p) \text{ chaque } x_i = 0$$

But : • Sep sont en somme directe.

• Ds chaque Sep , on prend une base, on les réunit \Rightarrow vecteurs, ds chq espace indépendants, si suffisamment alors forme une base sinon compléter de vecteurs pour former base.

E_{λ_i} espace propre pr $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ diits,

e_1^1, \dots, e_p^1 base de E_{λ_1} de dim p.

$$\underbrace{e_1^1, e_{p_1}^1}_{\text{indép}}, \underbrace{e_1^2, e_{p_2}^2}_{\text{indép}}, \dots, e_q^q, e_{p_q}^q \in E (= \mathbb{R}^n)$$

(Prop) Ce sont des vecteurs indépendants.

$$\begin{aligned} & \cancel{\lambda_1^1 e_1^1 + \lambda_2^1 e_2^1 + \dots + \lambda_{p_1}^1 e_{p_1}^1 + \lambda_1^2 e_1^2 + \dots + \lambda_{p_2}^2 e_{p_2}^2} \\ & + \dots + \cancel{\lambda_1^q e_1^q + \dots + \lambda_{p_q}^q e_{p_q}^q} = 0 \end{aligned}$$

à déduire tous les $\lambda_j^q = 0$.

$x_1 + x_2 + \dots + x_q = 0$ & $x_i \in E_{\lambda_i}$ par le résultat précédent $\forall i: x_i = 0$.

$$x_1 = \lambda_1^1 e_1^1 + \lambda_2^1 e_2^1 + \dots + \lambda_{p_1}^1 e_{p_1}^1 = 0$$

$e_1^1, \dots, e_{p_1}^1$ base de E_{λ_1} . $\Rightarrow \lambda_1^1 = \lambda_2^1 = \dots = \lambda_{p_1}^1 = 0$

A matrice, P_A scindé alors il existe une base (e_1, \dots, e_m) de \mathbb{R}^n de 1^{er} matrice (A).

$$A = P^{-1} A P = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix}$$

Preuve par récurrence :

λ v_p, v : vecteur propre pr λ , on complète en 1 base.

v_1, \dots, v_m de \mathbb{R}^n .

$$P^{-1} A P = \begin{pmatrix} A & ? \\ \vdots & B \\ 0 & \end{pmatrix}, Q^{-1} B Q = \begin{pmatrix} \mu & ? \\ \vdots & C \\ 0 & \end{pmatrix}$$

$\lambda: v_p$ de A, de multiplicité m.

$\lambda \underset{B}{\longrightarrow} \underset{m-1}{\lambda}$

$$P_A(x) = (\lambda - x) P_B(x) \text{ puis } (\lambda - x)^m Q(x) = (\lambda - x) Q(\lambda) \neq 0$$

\Rightarrow on trouve P chgt de base tq

$$P^{-1} A P = \begin{pmatrix} \cancel{\lambda_1, \lambda_2, \dots} & ? \\ \cancel{\lambda_1, \lambda_2, \dots} & \lambda_2, \dots, \lambda_q \\ \cancel{0} & \cancel{\lambda_2, \dots, \lambda_q} \end{pmatrix}$$

m_1 : multiplicité de λ_1 .

$$\begin{aligned} A e_1 &= \lambda_1 e_1 \\ A e_2 &= ? e_1 + \lambda_2 e_2 \end{aligned}$$

On constate que l'espace engendré par e_1, \dots, e_m est stable par A. La mat de A restreint à un sv.

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & ? \\ \vdots & \lambda_1 \end{pmatrix}; \text{ on a } (A - \lambda_1 \text{ Id}) = \begin{pmatrix} 0 & ? \\ \vdots & 0 \end{pmatrix}$$

$$B^m = \begin{pmatrix} 0 & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ 0 & 0 & \ddots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & a_{mn} \\ 0 & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}^m = 0 \quad \leftarrow \text{matrice}$$

$$B^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & a_{1n} \\ 0 & 0 & \ddots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & a_{mn} \\ 0 & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}, B^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & a_{1n} \\ 0 & 0 & 0 & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

On constate

(c) $\underbrace{\text{Vect}(\epsilon_1, \dots, \epsilon_m)}_{\text{de dim } m_1} = \ker \left[(A - \lambda_1 \text{Id})^{m_1} \right]$

$$P^{-1}(A - \lambda_1 \text{Id}) P = \begin{pmatrix} \alpha & ? \\ ? & \alpha_2 - \lambda_1 \\ ? & ? & \ddots & ? \\ ? & ? & ? & \alpha_q - \lambda_1 \end{pmatrix}$$

mat ∇
4 valeurs
non nulles
sur la diag.
 \Rightarrow mat inversible.

$$\text{et } N^{m_1} = 0.$$

$$P^{-1}(A - \lambda_1 \text{Id})^{m_1} P = \left(\begin{array}{c|c} N & ? \\ \hline 0 & B \end{array} \right)^{m_1} = \left(\begin{array}{c|c} N^{m_1} & ? \\ \hline 0 & B^{m_1} \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} 0 & ? \\ \hline 0 & B^{m_1} \end{array} \right)$$

$\Rightarrow B^{m_1}$ est inversible.

D) $A \in \mathbb{M}_{n \times n}$, $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ ν_p distincts, on suppose P_A est simile (à mat trigonalisable), m_i multiplicité de λ_i de P_A .

$$N_{\lambda_i} = \text{ss-espace caractéristique} = \ker \left[(A - \lambda_i \text{Id})^{m_i} \right]$$

$$E_{\lambda_i} = \text{ss-espace propre} = \ker (A - \lambda_i \text{Id}).$$

On sait $1 \leq \dim E_{\lambda_i} \leq m_i$ et $\dim N_{\lambda_i} = m_i$.

P) si on a $x_i \in N_{\lambda_i}$ et $x_1 + \dots + x_p = 0$ alors $k_i, x_i = 0$.

Preuve: On calcule:

$$(A - \lambda_1 \text{Id})^{m_1} \dots (A - \lambda_{p-1} \text{Id})^{m_{p-1}} (x_1 + \dots + x_p) = 0$$

\hookrightarrow ces mat commutent.

sur x_1, \dots, x_{p-1} : on obtient 0
car $x_i \in \ker ((A - \lambda_i \text{Id})^{m_i})$

$$\Rightarrow (A - \lambda_1 \text{Id})^{m_1} \dots (A - \lambda_{p-1} \text{Id})^{m_{p-1}} x_p = 0.$$

A restreint à N_{λ_p} a la forme $\begin{pmatrix} \alpha & \dots & ? \\ \vdots & \ddots & \alpha_p \end{pmatrix}$
 $x_p \in N_{\lambda_p}$.

$(A - \lambda_1 \text{Id})$ restreint à N_{λ_p} a la forme :

$$\begin{pmatrix} \alpha_p - \lambda_1 & ? \\ \vdots & \alpha_p - \lambda_1 \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha_p - \lambda_1 \neq 0 \Rightarrow \text{mat inversible}$$

De m p à $A - \lambda_2 \text{Id}$: la restriction à N_{λ_p} est une mat inversible.

$$\underbrace{(A - \lambda_1 \text{Id})^{m_1}}_{\text{mat inv}} \dots \underbrace{(A - \lambda_{p-1} \text{Id})^{m_{p-1}}}_{\text{mat inv}} x_p = 0 \Rightarrow x_p = 0$$

(c) Existe une base de \mathbb{R}^n tq matrice $P^{-1} A P$:

$$P^{-1} A P = \begin{pmatrix} \alpha_1 & ? & \phi & \phi & \phi \\ \phi & \alpha_2 & ? & \phi & \phi \\ \phi & \phi & \alpha_3 & ? & \phi \\ \phi & \phi & \phi & \alpha_p & ? \end{pmatrix}$$

Cor ① $P_A(4) = 0$ Cauchy - Hamilton . 1

② Décomposition de Dunford.

vers CLÔTURE ALGÉBRIQUE du CORPS .

vers TOUT polyôm pt à scindé.

$\mathbb{R} \hookrightarrow \mathbb{C}$, $\mathbb{Q} \hookrightarrow \mathbb{C}, \dots$

(C) 1) $P_A(A) = 0$ Cayley - Hamilton

2) Décomposition de Dunford

\rightsquigarrow clôture algébrique du corps (tous polyg. pt être scindé).

Tu (Cayley - Hamilton) :

Une mat A, P_A : polyg. caractéristique,

$$P_A(X) = (-1)^m \cdot X^m + a_{m-1} X^{m-1} + \dots + a_1 X + a_0.$$

alors $(-1)^m \cdot A^m + a_{m-1} A^{m-1} + \dots + a_1 A + a_0 \cdot \text{Id}_m = \underset{\text{matrice}}{0}$.

D) A mat $m \times m$, le polyg. minimale de A : P_{\min} est un polyg. unitaire :

$$P_{\min}(X) = X^p + a_{p-1} X^{p-1} + \dots + a_1 X + a_0.$$

② $P_{\min}(A) = \underset{\text{matrice}}{0}$

③ Si Q polyg. tq $Q(A) = 0$
alors $\deg(Q) \geq \deg(P_{\min})$.

(P) Si Q polyg. tq $Q(A) = \underset{\text{matrice}}{0}$ alors

\exists polyg R tq : Q = R. P_{min}.

(TH) Décomposition de Dunford

A mat $(m \times m)$ (A C).

$P_A(K)$ scindé

Alors il existe 2 matrices D et N uniques, $A = D + N$

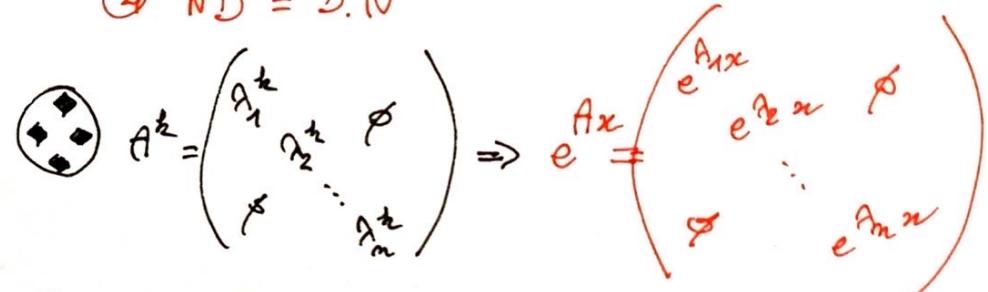
① $A = D + N$

② D est diagonalisable

③ N est nilpotente

④ $ND = DN$

($\exists k \in \mathbb{N}, N^k = 0$ matrice)
 \Leftrightarrow (mat N) puissance toute mat = mat nulle



 Cas mat n'est pas diagonalisable; $D = P^{-1} A P$