

Compléments d'algèbre linéaire et de réduction

Lundi 2 février 2026

Table des matières

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

- 1 Décomposition en somme directe et représentation matricielle
- 2 Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Table des matières

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

- 1 Décomposition en somme directe et représentation matricielle
- 2 Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

1. Décomposition en somme directe et représentation matricielle

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Definition 1

Soit $(E_i)_{1 \leq i \leq q}$ une famille de sous-espaces de E telle que $E = E_1 \oplus \cdots \oplus E_q$. Si pour tout $i \in [1, q]$, on note p_i le projecteur sur E_i parallèlement à $\bigoplus_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n E_k$, la famille $(p_i)_{1 \leq i \leq q}$ s'appelle *famille des projecteurs associée à la décomposition en somme directe* $E = \bigoplus_{i=1}^q E_i$.

Remarque :

Pour $x = \sum_{i=1}^q x_i$, on a $p_i(x) = x_i$.

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Proposition 1

En reprenant les notations précédentes :

- Pour tout $i \in \llbracket 1, q \rrbracket$, on a $p_i \circ p_i = p_i$.
- Pour tout $i, j \in \llbracket 1, q \rrbracket$, avec $i \neq j$, on a $p_i \circ p_j = p_j \circ p_i = 0$.
- $\sum_{i=1}^q p_i = Id_E$.

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Proposition 2

Soient E, F deux espaces vectoriels, et E_1, \dots, E_q des sous-espaces de E réalisant une décomposition en somme directe

$E = E_1 \oplus \dots \oplus E_q$. Étant donné pour tout $i \in [1, q]$ une application linéaire $u_i \in \mathcal{L}(E_i, F)$, il existe un unique $u \in \mathcal{L}(E, F)$ tel que :

$$\forall i \in [1, q], \quad u|_{E_i} = u_i.$$

Remarque :

Isomorphisme $u \mapsto (u|_{E_1}, \dots, u|_{E_q})$

Exercice 1

Soient E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie et $u \in \mathcal{L}(E)$. Montrer que les deux assertions suivantes sont équivalentes.

- (i) $u^2 = 0$ et $\exists v \in \mathcal{L}(E), u \circ v + v \circ u = id$
- (ii) $\text{Im}(u) = \text{Ker}(u)$

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Remarque :

Représentation par blocs de la décomposition de u en $(u|_{E_1}, \dots, u|_{E_q})$:

$$(M_1 \mid \cdots \mid M_q),$$

Exercice 2

Plus généralement, interpréter géométriquement le bloc $M_{i,j}$, pour $(i,j) \in \llbracket 1, r \rrbracket \times \llbracket 1, q \rrbracket$, d'un découpage d'une matrice M en $r \times q$ blocs. (*pour le découpage "vertical", considérer la famille de projecteurs associés à une décomposition en somme directe*)

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Proposition 3

Soit $E = E_1 \oplus \cdots \oplus E_q$, \mathcal{B} une base adaptée à cette décomposition et soit $u \in \mathcal{L}(E)$. Alors tous les E_i sont stables par u ssi $\underset{\mathcal{B}}{\text{Mat}}(u)$ est bloc-diagonale

$$\underset{\mathcal{B}}{\text{Mat}}(u) = \begin{pmatrix} M_1 & & (0) \\ & \ddots & \\ (0) & & M_q \end{pmatrix}, \quad \text{avec} \quad M_i \in \mathcal{M}_{n_i}(\mathbb{K})$$

Pour tout $i \in \llbracket 1, q \rrbracket$, M_i représente l'endomorphisme induit par u sur E_i .

1.0.

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Exemple :

Pour $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$, avec $F = \text{vect}(e_1, e_2)$ et $G = \text{vect}(e_3)$, F et G sont stables par u défini par :

$$\begin{cases} u(e_1) = e_1 - e_2 \\ u(e_2) = e_1 + e_2 \\ u(e_3) = 2e_3 \end{cases}, \quad \text{dont la matrice est } \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Table des matières

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

- 1 Décomposition en somme directe et représentation matricielle
- 2 Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

2. Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

2. Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

2.1. Trigonalisation effective, cas euclidien

2.1. Trigonalisation effective, cas euclidien

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Theoreme 1

u est trigonalisable **ssi** χ_u est scindé.

Remarque :

Analogue matriciel : $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ trigonalisable **ssi** χ_M scindé.

2.1. Trigonalisation effective, cas euclidien

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéristiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Exercice 3

Montrer que la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 1 \\ 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}$ est trigonalisable dans \mathbb{R}

mais pas diagonalisable, et déterminer $P \in \mathrm{GL}_3(\mathbb{R})$ telle que $P^{-1}AP$ soit triangulaire supérieure.

2.1. Trigonalisation effective, cas euclidien

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéristiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Theoreme 2

Soit E un espace euclidien non réduit à $\{0\}$ et $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que χ_u est scindé. Alors u est trigonalisable en base orthonormée.

Corollaire 1

Soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que χ_M est scindé. Alors il existe $P \in O_n(\mathbb{R})$ et $T \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ triangulaire supérieure telle que

$$M = PTP^{-1} = PTP^T$$

Corollaire 2

Théorème spectral !

2. Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Definition 2

On dit que $u \in \mathcal{L}(E)$ (*resp.* $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$) est nilpotent(e) lorsqu'il existe $k \in \mathbb{N}$ tel que $u^k = 0$ (*resp.* $A^k = 0$).

On appelle alors *indice de nilpotence* le plus petit entier k en question.

Exercice 4

On suppose que u et v commutent et sont nilpotents. Montrer que $u \circ v$ et $u + v$ sont nilpotents.

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Chapitre 15

Décomposition en somme directe et représentation matricielle

Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Trigonalisation effective, cas euclidien

Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Sous-espaces caractéristiques

Proposition 4

Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ (*resp.* $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$). Les deux assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) u (*resp.* A) est nilpotent(e).
- (ii) u (*resp.* A) est trigonalisable avec pour seule valeur propre 0.

L'indice de nilpotence est alors toujours majoré par n .

Remarques :

- u (*resp.* A) est donc nilpotent(e) **ssi** son polynôme caractéristique est X^n .
- Pousser un peu plus loin la trigonalisation : réduction de Jordan (hors-programme).

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Chapitre 15

Décomposition en somme directe et représentation matricielle

Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Trigonalisation effective, cas euclidien

Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Sous-espaces caractéristiques

Exercice 5

Obtenir une telle trigonalisation en dimension $n \geq 2$ dans les deux cas suivant :

- a) u est nilpotent d'indice 2.
- b) u est nilpotent d'indice n .

Corollaire 3

u est trigonalisable avec pour seule valeur propre λ ssi $u - \lambda I_E$ est nilpotent ssi $\chi_u = (X - \lambda)^n$.

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Exercice 6

Retrouver rapidement une réduction de Jordan de

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

2.2. Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéristiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Theoreme 3

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie et $u \in \mathcal{L}(E)$. Alors u est trigonalisable **ssi** il admet un polynôme annulateur scindé **ssi** le polynôme minimal est scindé.

2. Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

2.3. Sous-espaces caractéristiques

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Definition 3

Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ de polynôme caractéristique scindé

$\chi_u = \prod_{i=1}^q (X - \lambda_i)^{m_i}$. On appelle *sous-espace caractéristique* associé à la valeur propre λ_i , le sous-espace :

$$F_i = \text{Ker}(u - \lambda_i I_E)^{m_i},$$

Remarque :

Définition alternative : $F_i = \text{Ker}(u - \lambda_i I_E)^{r_i}$, avec r_i la multiplicité de λ_i dans le polynôme minimal

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition en somme directe et représentation matricielle

Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Trigonalisation effective, cas euclidien

Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Sous-espaces caractéristiques

Proposition 5

Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ de polynôme caractéristique scindé $\chi_u = \prod_{i=1}^q (X - \lambda_i)^{m_i}$ et $(F_i)_{1 \leq i \leq q}$ les sous-espaces caractéristiques. Alors, on a :

$$E = \bigoplus_{i=1}^q F_i$$

De plus, pour tout $i \in \llbracket 1, q \rrbracket$:

- F_i est stable par u et par $u - \lambda_i I_E$;
- $u - \lambda_i I_E$ induit sur F_i un endomorphisme nilpotent ;
- $\dim(F_i) = m_i$.

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition en somme directe et représentation matricielle

Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Trigonalisation effective, cas euclidien

Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Sous-espaces caractéristiques

Theoreme 4

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie non nulle et $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que χ_u est scindé. Alors il existe une base de E dans laquelle u est représentée par une matrice diagonale par blocs, chaque bloc diagonal étant triangulaire et à termes diagonaux égaux.

Remarque :

Matrice de la forme

$$T = \begin{pmatrix} T_1 & & \\ & \ddots & \\ & & T_q \end{pmatrix}, \quad \text{avec} \quad T_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & & (*) \\ & \ddots & \\ & & \lambda_i \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{m_i}(\mathbb{K})$$

Résultat à adapter pour la trigonalisation d'une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition en somme directe et représentation matricielle

Trigonalisation et sous-espaces caractéristiques

Trigonalisation effective, cas euclidien

Endomorphismes nilpotents, matrices nilpotentes

Sous-espaces caractéristiques

Theoreme 5

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie non nulle et $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que χ_u est scindé. Alors il existe un unique couple (d, n) d'endomorphismes vérifiant $u = d + n$ et tels que :

- d est diagonalisable
- n est nilpotent
- d et n commutent

Remarque :

Définition géométrique de d et n à partir de la famille $(p_i)_{1 \leq i \leq q}$ des projecteurs associés aux F_i avec :

$$d = \sum_{i=1}^q \lambda_i p_i$$

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Exercice 7

Si $u \in \mathcal{L}(E)$ est de polynôme caractéristique scindé.

- Montrer que les projecteurs p_i associés à la décomposition de E en somme directe des sous-espaces caractéristiques sont des polynômes en u .
- En déduire que dans la décomposition de Dunford $u = n + d$, d et n sont des polynômes en u .

Remarque :

Analogue matriciel de la décomposition de Dunford ?

2.3. Sous-espaces caractéristiques

Chapitre 15

Décomposition
en somme
directe et
représentation
matricielle

Trigonalisation
et
sous-espaces
caractéris-
tiques

Trigonalisation
effective, cas
euclidien

Endomorphismes
nilpotents,
matrices
nilpotentes

Sous-espaces
caractéristiques

Exercice 8

Quelle est la décomposition de Dunford de la matrice $M = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$?

Exercice 9

Si E est euclidien et χ_u scindé, montrer que les sous-espaces caractéristiques sont orthogonaux deux à deux, et retrouver alors le résultat du théorème 17.