

MAT. Matrices

QCOP MAT.1

3. **b)** Prendre A, B, C des matrices élémentaires de $M_2(\mathbb{R})$.
c) Résultat. $\text{Tr}(B) = \text{Tr}(A)$.

QCOP MAT.2

1. **a)** Résultat. $(M^T M)_{ij} = \sum_{k=1}^n M_{k,i} M_{k,j}$.
b) Montrer que $\text{Tr}(M^T M)$ est une somme de termes positifs.
2. La matrice $\begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ fournit un contre-exemple.
3. En notant $\overline{M} := (\overline{M_{i,j}})_{i,j}$, on pourrait montrer que

$$\text{Tr}(M^T \overline{M}) = 0 \iff M = 0_n.$$

QCOP MAT.3

3. **a)** Résultat. $M = \frac{M + M^T}{2} + \frac{M - M^T}{2}$.
b) Une matrice symétrique et antisymétrique vérifie $M^T = M = -M$ donc $2M = 0_n$.
Lorsque le formalisme des espaces vectoriels aura été vu, on pourra dire que l'on a montré que $S_n(\mathbb{K})$ et $A_n(\mathbb{K})$ sont en somme directe dans $M_n(\mathbb{K})$.

QCOP MAT.4

3. **a)** Prendre deux matrices qui ne commutent pas.
b) Résultat. $AB \in S_n(\mathbb{K}) \iff AB = BA$.

QCOP MAT.5

2. On a $A^{-1}A = AA^{-1} = I_n$, $I_n^T = I_n$ et $MN^T = N^T M^T$.
3. Conséquence directe de la question précédente. Il s'agit de montrer que $(A^{-1})^T = A^{-1}$.

QCOP MAT.7

2. a) Résultat. $a_0 \neq 0$.

b) Résultat. $A^{-1} = -\frac{1}{a_0} (a_1 I_n + a_2 A + \dots + a_p A^{p-1})$.