

lien entre matrice et application linéaire

$$\begin{array}{ccc}
 E & \xrightarrow{\phi} & F \\
 \begin{matrix} \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n \\ \text{Mat}(\phi) \\ \text{M} \end{matrix} & & \begin{matrix} \vec{f}_1, \dots, \vec{f}_m \\ \phi(\vec{e}_1) \dots \phi(\vec{e}_n) \\ \text{M} \cdot \text{N} \end{matrix} \\
 \begin{matrix} \vec{v} \in E \\ \vec{v} = \sum_{j=1}^m \lambda_j \vec{e}_j \end{matrix} & &
 \end{array}$$

$$\phi(\vec{v}) = \sum_{j=1}^m \lambda_j \phi(\vec{e}_j)$$

i -ième coordonnée de $\phi(\vec{v})$ dans (f_1, \dots, f_m)

$$\sum_{j=1}^m \underbrace{\phi(\vec{e}_j)_i}_{\text{Coeff ligne } i, \text{ colonne } j} \lambda_j$$

de la mat (ϕ)

Même formule que pour le produit de matrice

$$\begin{array}{ccc}
 \leftarrow M & \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} & \downarrow
 \end{array}$$

Généralisation : produit de 2 matrices $M \cdot N$

nombre de lignes (N)

= nombre de colonnes (M)

$$\begin{array}{ccc}
 & \uparrow N & \\
 \leftarrow M & &
 \end{array}$$

La k -ième colonne de $M \cdot N$ sera le produit de M par la k -ième colonne de N

Si on a 2 applications
linéaires ϕ et ψ

$$\begin{array}{c}
 \xrightarrow{\psi \circ \phi} \\
 E \xrightarrow[\quad M \quad]{\quad \phi \quad} F \xrightarrow[\quad N \quad]{\quad \psi \quad} G \\
 (e_1, \dots, e_n) \quad (f_1, \dots, f_m) \quad (g_1, \dots, g_p)
 \end{array}$$

M matrice de ϕ ds les
bases $(e_1, \dots, e_n) \rightarrow (f_1, \dots, f_m)$

N matrice de ψ ds les
bases $(f_1, \dots, f_m) \rightarrow (g_1, \dots, g_p)$

alors la matrice de $\psi \circ \phi$
ds les bases $(e_1, \dots, e_n) \rightarrow (g_1, \dots, g_p)$
c'est $N \cdot M$

En effet, on le vérifie
pour les vecteurs (e_1, \dots, e_n)

le produit de matrices est
associatif

$$\begin{aligned}
 NML &= (NM) \cdot L \\
 &= N(ML)
 \end{aligned}$$

Par contre $M \cdot N \neq N \cdot M$
déjà il n'est pas certain
que les 2 produits soient
définis. Même si M et
N sont des matrices carrées
l'ordre du produit importe

`> a:=ranm(2,2); b:=ranm(2,2);`

$$\begin{pmatrix} 86 & -97 \\ -82 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -27 & 26 \\ -89 & 63 \end{pmatrix}$$

`> a*b; b*a`

$$\begin{pmatrix} 6311 & -3875 \\ 1591 & -1691 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -4454 & 2801 \\ -12820 & 9074 \end{pmatrix}$$

Formule donnant l'élément
ligne i, colonne j d'un
produit MN

$$(MN)_{ij} = \sum_{1 \leq k \leq \text{nombre de colonnes de } M} M_{ik} N_{kj}$$

Inverse of a matrix

—
Parenthèse groupe abélien
ensemble G où on a une loi
de composition $*$.

$a \in G, b \in G \Rightarrow a \cdot b \in G$

Propriétés groupe

neutre 1 $a \cdot 1 = 1 \cdot a = a$

symétrique a donné, il
existe b tel que $a \cdot b = b \cdot a$

associativité $a \cdot (b \cdot c)$
 $= (a \cdot b) \cdot c$

groupe abélien $a \cdot b = b \cdot a$
commutatif

A matrice carrée de taille n
B inverse si

$$A \cdot B = B \cdot A = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix} \\ \parallel \\ I_n$$

L'application linéaire ϕ qui
correspond à A dans la
base canonique de \mathbb{R}^n

ψ corresp. à B

$$\psi \circ \phi = \phi \circ \psi = \text{application} \\ \text{identité}$$

$$\text{Ker}(\phi) = \{ \vec{0} \}$$

si $\vec{v} \in \text{Ker}(\phi)$

alors

$$\psi \circ \phi(\vec{v}) = \vec{v} \\ = \psi(\vec{0}) = \vec{0}$$

$$\text{Im}(\psi) = \mathbb{R}^n$$

ψ est bijective

Inversement si ψ est
bijective, alors sa matrice
est inversible

Exercice si ψ est linéaire
— bijective son inverse aussi

$$\text{Mat}(\varphi)^{-1} = \text{Mat}(\text{bijection réciproque de } \varphi)$$

Calcul pratique de l'inverse A^{-1} de A si A est inversible

La k -ième colonne de A^{-1} si on lui applique la matrice A on obtient

$$\begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow k$$

on résout le système

$$A \begin{pmatrix} \vdots \\ \text{inconnues} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow k$$

de matrice

$$\left(A \mid \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right) \leftarrow k$$

Si on résout simultanément tous ces systèmes qui ont même matrice A , la matrice de ces n systèmes simultanés c'est

$$\left(A \mid \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$\left(A \mid I_n \right) \xrightarrow{\text{pivot Gauss}} \left(I_n \mid A^{-1} \right)$$

Exemple

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

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} L_2 \leftarrow -\frac{1}{2} L_2 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{array} \right) \begin{array}{l} L_1 \leftarrow L_1 - L_2 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{array} \right)$$

$$A \cdot A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \underline{\underline{ok}} \quad A^{-1}$$

$a := [[1, 1], [1, -1]]; \text{inv}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

Changement de base

$$E \xrightarrow{\phi} E$$

($F=E$ et endomorphisme)

$$\begin{array}{l} A = \text{Mat}(\phi)_{(e_1, \dots, e_n)} \\ \parallel \\ \text{Mat}(\phi)_{(f_1, \dots, f_n)} \\ \parallel \\ B \end{array} \left. \begin{array}{l} \leftarrow \\ \leftarrow \end{array} \right\} ?$$

P matrice de passage
de $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ à $(\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$

$$P = \begin{pmatrix} | & & | \\ \vec{f}_1 & \dots & \vec{f}_n \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{array}{l} \vec{e}_1 \\ \vdots \\ \vec{e}_n \end{array}$$

\vec{v} un vecteur de coordonnées

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \text{ ds la base } (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$$

$$\begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix} \text{ ds la base } (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$$

$$P \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

$$\phi(\vec{v}) \text{ dans } (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n) \\ \equiv A \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

$$\text{Coord.} \\ \text{dans } (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n) \\ \phi(\vec{v}) \text{ coord.} \quad B \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix}$$

$$P B \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

$$P B P^{-1} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

$$A = PBP^{-1}$$

$$B = P^{-1}AP$$

Exemple

$$E = \mathbb{R}^2 \text{ plan}$$

ϕ Symétrie par rapport à (Ox)

On peut aussi voir ϕ comme

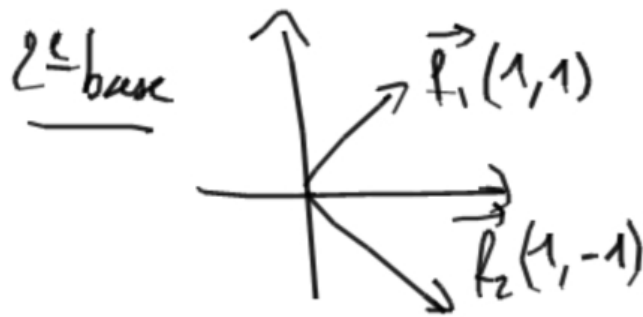
l'application $z \rightarrow \bar{z}$

en voyant $\mathbb{R}^2 \leftrightarrow \mathbb{C}$

\mathbb{C} étant un \mathbb{R} -espace vectoriel



\mathbb{R}^2 -base (\vec{e}_1, \vec{e}_2) base
canonique $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \mathbb{R}^2$
 $(1, i) \mathbb{C}$



matrice A

$$A = \begin{pmatrix} \phi(\vec{e}_1) & \phi(\vec{e}_2) \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{e}_1 \\ \vec{e}_2 \end{matrix}$$

matrice B

$$B = \begin{pmatrix} \phi(\vec{f}_1) & \phi(\vec{f}_2) \\ 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{f}_1 \\ \vec{f}_2 \end{matrix}$$

$$P = \begin{pmatrix} \vec{f}_1 & \vec{f}_2 \\ 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{e}_1 \\ \vec{e}_2 \end{matrix}$$

Vérifions la formule

$$B = P^{-1}AP$$

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & +\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

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

Intérêt: trouver
une base de E
dans laquelle
la matrice de ϕ
est simple, par
exemple diagonale
si on a une base
formée de vecteurs
propres

1)