

1. Cours 9: Matrices.

1.1. Ensembles des matrices.

Définitions: Soit K un corps commutatif

On appelle matrice à coefficients dans K tout tableau rectangulaire ou carré

de la forme
$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \cdots & \cdots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \cdots & \cdots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ A_{m,1} & A_{m,2} & \cdots & \cdots & A_{m,n} \end{pmatrix}$$

où les $A_{i,j}$ sont des éléments de K .

Si on note $(A_{i,j})$ cette matrice, alors:

* Les $A_{i,j}$ sont appelés coefficients ou termes de la matrice $(A_{i,j})$.

* La matrice $(A_{i,j})$ est dite de type (m,n) si, elle est à m lignes et à n colonnes. L'ensemble des matrices de type (m,n) à coefficients dans K est noté $\mathcal{M}_{(m,n)}(K)$

Remarques:

1) Les indices i et j sont, respectivement, le numéro de la ligne et le numéro de la colonne où se trouve l'élément $A_{i,j}$.

2) Deux matrices $(A_{i,j})$ et $(B_{i,j})$ sont égales si, elles sont du même type et elles ont les mêmes coefficients.

C.à.d. $(A_{i,j}) = (B_{i,j}) \Leftrightarrow \forall i \in \{1, \dots, m\}, \forall j \in \{1, \dots, n\} : A_{i,j} = B_{i,j}$.

3) Chaque élément A de K est identifié à une matrice de type $(1,1)$, alors $\mathcal{M}_{(1,1)}(K) \simeq K$

Exemples :

* $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 & 2 \\ -2 & 0 & -2 & 0 \\ \frac{1}{2} & 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}$ est une matrice de type $(3,4)$ à coefficients dans \mathbb{R} .

Si on note cette matrice $(A_{i,j})$, alors $A_{1,1} = 1$, $A_{2,3} = -2$, $A_{2,4} = 0$, et $A_{3,3} = 2$.

* $\begin{pmatrix} 2+i & 0 \\ -2i & 1 \end{pmatrix}$ (avec $i^2 = -1$), est une matrice de $M_{(2,2)}(\mathbb{C})$.

Si on note cette matrice $(B_{k,l})$, alors $B_{1,2} = 0$, et $A_{2,1} = -2i$.

Matrices particulières

* Une matrice est appelée matrice nulle et est notée 0 , si pour tout i et j on a: $A_{i,j} = 0$.

* Une matrice est appelée matrice ligne d'ordre n si, elle est de type $(1,n)$.

* Une matrice est appelée matrice colonne d'ordre m si, elle est de type $(m,1)$.

* Une matrice est appelée matrice carrée d'ordre n si, elle est de type (n,n) .

* Une matrice est appelée matrice triangulaire supérieure d'ordre n si, elle est de type (n, n) et $A_{i,j} = 0$ pour $i > j$.

* Une matrice est appelée matrice triangulaire inférieure d'ordre n si, elle est de type (n, n) et $A_{i,j} = 0$ pour $i < j$.

* Une matrice est appelée matrice diagonale d'ordre n si, elle est de type (n, n) , et $A_{i,j} = 0$ pour $i \neq j$.

* Une matrice est appelée matrice identité d'ordre n et est noté I_n si, elle est de type (n, n) , et $A_{i,i} = 1$ pour tout i et $A_{i,j} = 0$ pour $i \neq j$.

Exemples:

* $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ et sont les matrices nulles de types, respectifs, $(3, 2)$ et $(2, 2)$.

* $(1, 6, -2, 0, 1)$ et $(0, 1)$ sont des matrices lignes d'ordres respectifs: 4 et 2.

* $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont des matrices colonnes d'ordres respectifs: 2 et 3.

* $\begin{pmatrix} 1 & 4 & 0 \\ -2 & 5 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ sont des matrices carrées d'ordres, respectifs: 3 et 2.

* $\begin{pmatrix} 1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ sont des matrices triangulaires supérieures d'ordres, respectifs: 3, et 2.

* $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & 2 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 7 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 5 \end{pmatrix}$ sont des matrices triangulaires inférieures d'ordres, respectifs: 4 et 3.

* $\begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ sont des matrices diagonales d'ordres, respectifs : 3, et 2.

* $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ sont respectivement les matrices identités I_3 et I_2 , d'ordres, respectifs: 3 et 2.

Remarque: Le coefficient $(I_n)_{i,j}$ de la matrice identité I_n est souvent noté $\delta_{i,j}$ et

est appelé symbole de **Kronecker**. $(\delta_{i,j} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases})$

Transposée d'une matrice: On appelle transposée de la matrice A de $\mathcal{M}_{(m,n)}(K)$, la matrice de $\mathcal{M}_{(n,m)}(K)$ notée tA et définie par $({}^tA)_{i,j} = A_{j,i}$.

Remarques:

- 1) tA est la matrice dont les lignes sont les colonnes de A .
- 2) ${}^t({}^tA) = A$
- 3) Si ${}^tA = A$, la matrice A est dite symétrique.

Exemples:

$$1) \text{ Si } A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 & 2 \\ -2 & 0 & -2 & 0 \\ \frac{1}{2} & 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \text{ alors } {}^tA = \begin{pmatrix} 1 & -2 & \frac{1}{2} \\ 1 & 0 & 3 \\ 4 & -2 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$2) \text{ Si } A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -2 & 5 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \text{ alors } {}^tA = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -2 & 5 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = A \text{ d'où } A \text{ est symétrique.}$$

1.2. Opérations sur les matrices

Addition des matrices et multiplication par scalaire:

Soient $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(m,n)}(K)$, $B = (B_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(m,n)}(K)$ et $\alpha \in K$

On définit la somme $A + B$ et le produit par scalaire $\alpha \bullet A$ par:

$$A + B = \left((A + B)_{i,j} \right) \text{ avec } (A + B)_{i,j} = A_{i,j} + B_{i,j}$$

$$\text{et } \alpha \bullet A = \left((\alpha \bullet A)_{i,j} \right) \text{ avec } (\alpha \bullet A)_{i,j} = \alpha \bullet A_{i,j}$$

Remarque: La somme de matrices est définie si, les matrices sont du même type.

Exemple:

$$\text{Si } A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 6 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & -2 \end{pmatrix} \text{ et } M = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -2 & 2 \end{pmatrix}, \text{ alors}$$

$$A + B = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 5 \\ 4 & 4 & 4 \end{pmatrix} \text{ et } 3 \bullet \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & -3 & 9 \\ 3 & 0 & 18 \end{pmatrix},$$

La somme $A + M$ n'est pas définie, car $A \in \mathcal{M}_{(2,3)}(\mathbb{R})$ et $M \in \mathcal{M}_{(3,4)}(\mathbb{R})$.

Multiplication des matrices:

Soient $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(m,n)}(K)$ et $B = (B_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,k)}(K)$.

On définit le produit $A.B$ par:

$$A.B = \left((A.B)_{i,j} \right) \text{ avec } (A.B)_{i,j} = \sum_{p=1}^n A_{i,p} \cdot B_{p,j}$$

Remarques:

- 1) Le produit de matrices est défini si, le nombre des colonnes de la première matrice est égal au nombre des lignes de la deuxième matrice.
- 2) Les coefficients de la matrice produit $A.B$, sont:

$$\begin{aligned} (AB)_{i,j} &= \sum_{p=1}^n A_{i,p} \cdot B_{p,j} = A_{i,1} \cdot B_{1,j} + A_{i,2} \cdot B_{2,j} + \dots + A_{i,n} \cdot B_{n,j} \\ &= \underbrace{(A_{i,1}, A_{i,2}, \dots, A_{i,n})}_{i^{\text{ème}} \text{ ligne de } A} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} B_{1,j} \\ B_{2,j} \\ \vdots \\ B_{n,j} \end{pmatrix}}_{j^{\text{ème}} \text{ colonne de } B} \end{aligned}$$

Exemples:

- 1) Si $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 6 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -2 & 2 \end{pmatrix}$, alors

$A.B = \left((AB)_{i,j} \right)$ est une matrice du type $(2, 4)$ avec

$$(AB)_{1,1} = (2 \quad -1 \quad 3) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 2 \times 1 + (-1) \times 2 + 3 \times (-1) = -3$$

$$(AB)_{2,1} = (1 \quad 0 \quad 6) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 1 \times 1 + 0 \times 2 + 6 \times (-1) = -5$$

$$(AB)_{1,2} = (2 \quad -1 \quad 3) \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = 2 \times 4 + (-1) \times 3 + 3 \times 0 = 5$$

$$(AB)_{2,2} = (1 \quad 0 \quad 6) \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = 1 \times 4 + 0 \times 3 + 6 \times 0 = 4$$

$$(AB)_{1,3} = (2 \quad -1 \quad 3) \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = 2 \times 2 + (-1) \times 1 + 3 \times (-2) = -3$$

$$(AB)_{2,3} = (1 \quad 0 \quad 6) \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = 1 \times 2 + 0 \times 1 + 6 \times (-2) = -10$$

$$(AB)_{1,4} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \times (-1) + (-1) \times 0 + 3 \times 2 = 4$$

$$(AB)_{2,4} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = 1 \times (-1) + 0 \times 0 + 6 \times 2 = 11$$

$$\text{C.à.d: } A.B = \begin{pmatrix} -3 & 5 & -3 & 4 \\ -5 & 4 & -10 & 11 \end{pmatrix}$$

Le produit $B.A$ n'est pas défini, car $B \in \mathcal{M}_{(3,4)}(\mathbb{R})$ et $A \in \mathcal{M}_{(2,3)}(\mathbb{R})$.

Propriétés : Soient $A, B \in \mathcal{M}_{(m,n)}(K)$; $C, D \in \mathcal{M}_{(n,k)}(K)$ et $Q \in \mathcal{M}_{(k,s)}(K)$, alors:

- 1) $I_m.A = A = A.I_n$
- 2) $(A + B).C = A.C + B.C$ et $A.(C + D) = A.C + A.D$
- 3) $A.(C.Q) = (A.C).Q$
- 4) $\alpha \bullet (A.C) = (\alpha \bullet A).C = A.(\alpha \bullet C)$ où $\alpha \in K$.
- 5) ${}^t(A + B) = {}^tA + {}^tB$ et ${}^t(\alpha \bullet A) = \alpha \bullet {}^tA$ où $\alpha \in K$.
- 6) ${}^t(A.C) = {}^tC.{}^tA$
- 7) $A.0 = 0$ et $0.A = 0$ où 0 désigne les matrices nulles convenables.
- 8) On peut avoir $A.C = 0$, avec $A \neq 0$ et $C \neq 0$.

Théorème: L'ensemble $\mathcal{M}_{(m,n)}(K)$, muni de l'addition des matrices et la multiplication par scalaire, est un K -espace vectoriel de dimension $m \times n$.

Exemple: $\dim_{\mathbb{R}}(\mathcal{M}_{(2,3)}(\mathbb{R})) = 6$ et les matrices suivantes forment une base de $\mathcal{M}_{(2,3)}(\mathbb{R})$

$$E^{1,1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, E^{2,1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, E^{1,2} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$E^{2,2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, E^{1,3} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, E^{2,3} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Matrices inversibles: On dit qu'une matrice carrée $A \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$ est inversible s'il existe une matrice B telle que $A.B = I_n = B.A$.

La matrice inverse B , si elle existe, est notée A^{-1}

Exemples:

Cherchons l'inverse de $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$.

C.à.d, cherchons $B = \begin{pmatrix} B_{1,1} & B_{1,2} \\ B_{2,1} & B_{2,2} \end{pmatrix}$ telle que $A.B = I_2 = B.A$

$$A.B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} B_{1,1} - 2B_{2,1} = 1 \\ -B_{1,1} + 3B_{2,1} = 0 \\ B_{1,2} - 2B_{2,2} = 0 \\ -B_{1,2} + 3B_{2,2} = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} B_{2,1} = 1 \\ B_{1,1} = 3 \\ B_{1,2} = 2 \\ B_{2,2} = 1 \end{cases}$$

donc $B = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

et puisque $B.A = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, alors A est inversible et $A^{-1} = B$

2) Cherchons l'inverse de $A = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$.

C.à.d, cherchons $B = \begin{pmatrix} B_{1,1} & B_{1,2} \\ B_{2,1} & B_{2,2} \end{pmatrix}$ telle que $AB = I_2 = BA$.

$$A.B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2B_{1,1} - 2B_{2,1} = 1 \\ -B_{1,1} + B_{2,1} = 0 \\ 2B_{1,2} - 2B_{2,2} = 0 \\ -B_{1,2} + B_{2,2} = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 1 \\ B_{1,1} = B_{2,1} \\ 2B_{1,2} - 2B_{2,2} = 0 \\ -B_{1,2} + 1B_{2,2} = 1 \end{cases}$$

Ce système n'a pas de solutions, donc B n'existe pas et A n'est pas inversible.

Proposition: Si A et B sont deux matrices inversibles de $\mathcal{M}_{(n,n)}(K)$, alors:

- 1) A^{-1} est inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.
- 2) $A.B$ est inversible et $(A.B)^{-1} = B^{-1}.A^{-1}$.

1.3. Matrices et applications linéaires

Définition: Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire, où E et F sont des K -espaces vectoriels de dimensions finies de bases respectives $B_E = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ et $B_F = \{f_1, f_2, \dots, f_m\}$.

On appelle matrice associée à f relativement aux bases B_E et B_F , et on note $Mat_f(B_E, B_F)$, la matrice:

$$Mat_f(B_E, B_F) = \begin{pmatrix} f(e_1) & f(e_2) & \cdots & \cdots & f(e_n) \\ \downarrow & \downarrow & & & \downarrow \\ A_{1,1} & A_{1,2} & \cdots & \cdots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \cdots & \cdots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ A_{m,1} & A_{m,2} & \cdots & \cdots & A_{m,n} \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow f_1 \\ \leftarrow f_2 \\ \vdots \\ \leftarrow f_m \end{matrix}$$

Où $A_{i,j}$ sont tels que $f(e_j) = A_{1,j}f_1 + A_{2,j}f_2 + \dots + A_{m,j}f_m$.

Remarques:

- 1) Chaque colonne de $Mat_f(B_E, B_F)$ est formée des composantes de l'image d'un élément de la base B_E dans la base B_F .
- 2) $Mat_f(B_E, B_F)$ dépend des bases choisies.

Exemples:

1) Soit l'application linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $f(x, y, z) = (2x + 3y - z, x + z)$, et soient $B_{\mathbb{R}^3} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ et $B_{\mathbb{R}^2} = \{(1, 0), (0, 1)\}$ des bases de \mathbb{R}^3 et \mathbb{R}^2 .

On a:
$$\begin{cases} f(1, 0, 0) = (2, 1) = 2(1, 0) + 1(0, 1) \\ f(0, 1, 0) = (3, 0) = 3(1, 0) + 0(0, 1) \\ f(0, 0, 1) = (-1, 1) = -1(1, 0) + 1(0, 1) \end{cases} \quad \text{donc } Mat_f(B_{\mathbb{R}^3}, B_{\mathbb{R}^2}) = \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

2) Soit l'application linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $f(x, y, z) = (2x + 3y - z, x + z)$, et soient $B'_{\mathbb{R}^3} = \{(1, 1, 0), (0, 1, 1), (2, 1, 0)\}$ et $B'_{\mathbb{R}^2} = \{(-1, 0), (2, 1)\}$ des bases de \mathbb{R}^3 et \mathbb{R}^2 .

On a:
$$\begin{cases} f(1, 1, 0) = (5, 1) = \alpha(-1, 0) + \beta(2, 1) \\ f(0, 1, 1) = (2, 1) = \alpha'(-1, 0) + \beta'(2, 1) \\ f(2, 1, 0) = (7, 2) = \alpha''(-1, 0) + \beta''(2, 1) \end{cases} \quad \text{ce qui entraîne } \begin{cases} \alpha = -3 \text{ et } \beta = 1 \\ \alpha' = 0 \text{ et } \beta' = 1 \\ \alpha'' = -3 \text{ et } \beta'' = 2 \end{cases}$$

donc $Mat_f(B'_{\mathbb{R}^3}, B'_{\mathbb{R}^2}) = \begin{pmatrix} -3 & 0 & -3 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$

3) Soit l'application linéaire $h : \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}_3[X]$ définie par $h(P) = (X^2 + X + 4)P''$, où $\mathbb{R}_3[X]$ est l'espace des polynômes de degré au plus 3 à coefficients dans \mathbb{R} , qui admet $B_{\mathbb{R}_3[X]} = \{1, X, X^2, X^3\}$ comme base.

On a:
$$\begin{cases} h(1) = 0 \\ h(X) = 0 \\ h(X^2) = 8 + 2X + 2X^2 \\ h(X^3) = 24X + 6X^2 + 6X^3 \end{cases} \quad \text{donc } Mat_h(B_{\mathbb{R}_3[X]}, B_{\mathbb{R}_3[X]}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 24 \\ 0 & 0 & 2 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Proposition: Soient E, F et G trois K -espaces vectoriels de bases respectives B_E, B_F et B_G et soient $f_1 : E \rightarrow E, f : E \rightarrow F, g : E \rightarrow F$ et $h : F \rightarrow G$ des applications linéaires, et $\alpha \in K$. Alors:

- 1) $Mat_{f+g}(B_E, B_F) = Mat_f(B_E, B_F) + Mat_g(B_E, B_F)$
 - 2) $Mat_{\alpha \bullet f}(B_E, B_F) = \alpha \bullet Mat_f(B_E, B_F)$
 - 3) $Mat_{h \circ f}(B_E, B_G) = Mat_h(B_F, B_G) \cdot Mat_f(B_E, B_F)$
 - 4) $f_1 = Id_E \Leftrightarrow Mat_{f_1}(B_E, B_E) = I_n$ (où Id_E est l'application identique de E).
 - 5) Si f est un isomorphisme $\Leftrightarrow Mat_f(B_E, B_F)$ est inversible.
- De plus $Mat_{f^{-1}}(B_F, B_E) = (Mat_f(B_E, B_F))^{-1}$

Théorème: (Changements de bases et matrices)

Soit $f : E \rightarrow F$ une application linéaire, où E et F sont des K -espaces vectoriels de dimensions finies et soient $B_E = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$, $B'_E = \{e'_1, e'_2, \dots, e'_n\}$ deux bases de E et $B_F = \{f_1, f_2, \dots, f_m\}$, $B'_F = \{f'_1, f'_2, \dots, f'_m\}$ deux bases de F , alors:

$$\text{Mat}_f(B'_E, B'_F) = (\text{Mat}_{\text{Id}_F}(B'_F, B_F))^{-1} \cdot \text{Mat}_f(B_E, B_F) \cdot \text{Mat}_{\text{Id}_E}(B'_E, B_E).$$

Définition: Soient B_E et B'_E deux bases d'un K -espace vectoriel E .

On appelle matrice de passage de la base B_E à la base B'_E , la matrice

$$P = \text{Mat}_{\text{Id}_E}(B'_E, B_E).$$

(P a comme coefficients les composantes des vecteurs de la base B'_E dans la base B_E).

Remarque: Si, $P = \text{Mat}_{\text{Id}_E}(B'_E, B_E)$, alors $P^{-1} = \text{Mat}_{\text{Id}_E}(B_E, B'_E)$

Exemple : Soit l'application linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $f(x, y, z) = (2x + 3y - z, x + z)$, et soient $B_{\mathbb{R}^3} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ et $B'_{\mathbb{R}^3} = \{(1, 1, 0), (0, 1, 1), (2, 1, 0)\}$ des bases de \mathbb{R}^3 ; et $B_{\mathbb{R}^2} = \{(1, 0), (0, 1)\}$ et $B'_{\mathbb{R}^2} = \{(-1, 0), (2, 1)\}$ des bases de \mathbb{R}^2 . Alors :

$$A = \text{Mat}_f(B_{\mathbb{R}^3}, B_{\mathbb{R}^2}) = \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, P = \text{Mat}_{\text{Id}_{\mathbb{R}^3}}(B'_{\mathbb{R}^3}, B_{\mathbb{R}^3}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix},$$

$$\text{On a } \begin{cases} (1, 0) = \alpha(-1, 0) + \beta(2, 1) \\ (0, 1) = \alpha'(-1, 0) + \beta'(2, 1) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha = -1 \text{ et } \beta = 0 \\ \alpha' = 2 \text{ et } \beta' = 1 \end{cases},$$

$$\text{d'où } Q^{-1} = \text{Mat}_{\text{Id}_{\mathbb{R}^2}}(B_{\mathbb{R}^2}, B'_{\mathbb{R}^2}) = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix},$$

$$\text{alors } A' = \text{Mat}_f(B'_{\mathbb{R}^3}, B'_{\mathbb{R}^2}) = Q^{-1} \cdot A \cdot P$$

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

1.4. Rang d'une matrice

Définition: Le rang d'une matrice $A = (A_{i,j})$ est le nombre maximum de vecteurs colonnes de A linéairement indépendants.

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

On vérifie facilement que $\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ n'est pas libre et que $\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$ est libre. Alors $rg(A) = 2$.

Proposition: Une matrice $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$ est inversible, ssi, $rg(A) = n$.

1.5. Déterminant d'une matrice

Définition:(Par récurrence) Soit $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$.

On appelle déterminant de A et on note $\det A$, le scalaire de K défini par:

* Pour $n = 1$, $\det A = A_{1,1}$.

* Pour $n > 1$,

$$\det A = A_{1,1} \cdot \det A_{(1,1)} - A_{1,2} \cdot \det A_{(1,2)} + \dots + (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(1,j)} + \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \det A_{(1,n)}$$

Où $A_{(i,j)}$ est la matrice obtenue à partir de A en supprimant $A_{i,\bullet}$ (la i -ème ligne)

et $A_{\bullet,j}$ (la j -ème colonne).

Cas n = 2:
$$\det \begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} \\ A_{2,1} & A_{2,2} \end{pmatrix} = A_{1,1} \cdot \det(A_{2,2}) - A_{1,2} \cdot \det(A_{2,1})$$

$$= A_{1,1} \cdot A_{2,2} - A_{1,2} \cdot A_{2,1}$$

Cas n = 3:

$$\det \begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & A_{1,3} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & A_{2,3} \\ A_{3,1} & A_{3,2} & A_{3,3} \end{pmatrix} = A_{1,1} \cdot \det \begin{pmatrix} A_{2,2} & A_{2,3} \\ A_{3,2} & A_{3,3} \end{pmatrix} - A_{1,2} \cdot \det \begin{pmatrix} A_{2,1} & A_{2,3} \\ A_{3,1} & A_{3,3} \end{pmatrix} + A_{1,3} \det \begin{pmatrix} A_{2,1} & A_{2,2} \\ A_{3,1} & A_{3,2} \end{pmatrix}$$

$$= A_{1,1} (A_{2,2}A_{3,3} - A_{3,2}A_{2,3}) - A_{1,2} (A_{2,1}A_{3,3} - A_{3,1}A_{2,3}) + A_{1,3} (A_{2,1}A_{3,2} - A_{3,1}A_{2,2})$$

Remarques:

1) $\det A$ est parfois noté $|A|$.

2) Le déterminant $\det A_{(i,j)}$ est appelé déterminant mineur d'indices i et j de A .

Exemple:

$$\det \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} = 2 \cdot \det \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} - 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} + 0 \det \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= 2 \times (-7) - 1 \times 1 + 0 \times 3 = -15$$

Propriétés fondamentales des déterminants: Soit $A \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$ et $\lambda \in K$.

On a les propriétés suivantes:

D1: $\det I_n = 1$

D2: $\det A$ est linéaire par rapport à chaque colonne de A .

D3: $\det A = 0$, si A a deux colonnes identiques.

D4: $\det A$ change de signe lorsqu'on échange deux colonnes.

D5: $\det(\lambda A) = \lambda^n \det A$

D6: $\det A = 0$, si une colonne de A est nulle.

D7: $\det A$ ne change pas si on ajoute à une colonne de A une combinaison linéaire des autres colonnes de A .

C.à.d:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} = 1$$

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, \alpha A_{\bullet,j} + \beta A'_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) = \alpha \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) + \beta \det(A_{\bullet,1}, \dots, A'_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) = 0 \text{ si } A_{\bullet,j} = A_{\bullet,j'} \text{ pour } j \neq j'$$

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) = -\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

$$\det(\lambda(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})) = \lambda^n \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}) = 0 \text{ si } A_{\bullet,j} = 0$$

$$\det\left(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j} + \sum_{p \neq j} \alpha_p A_{\bullet,p}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}\right) = \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

où $A_{\bullet,1}, A_{\bullet,2}, \dots, A_{\bullet,n}$ sont les colonnes de A et α_p, α, β des scalaires de K .

Preuve: Raisonnons par récurrence sur n .

D1): *Pour $n = 1$, on a $\det I_1 = \det(1) = 1$

*Supposons la propriété D1) vraie pour toute matrice I_p d'ordre $p \leq n - 1$.

$$\begin{aligned} \det I_n &= 1. \det I_n - 0. \det I_n + \dots + 0. (-1)^{1+j} \det I_n + \dots + (-1)^{1+n} 0. \det I_n \\ &= \det I_n = \det I_{n-1} = 1 \end{aligned}$$

car, par hypothèse de récurrence, $\det I_{n-1} = 1$.

D2): Posons $A'' = (A_{\bullet,1}, \dots, \alpha A_{\bullet,j} + \beta A'_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$

$$A = (A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}), \quad A' = (A_{\bullet,1}, \dots, A'_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

*Pour $n = 1$, on a $\det(A'') = \det(\alpha A + \beta A') = \alpha A + \beta A' = \alpha \det A + \beta \det A'$

*Supposons la propriété D2) vraie pour toute matrice d'ordre $p \leq n - 1$.

$$\det A'' = A''_{1,1} \det A'' - A''_{1,2} \det A'' + \dots + (-1)^{1+j} A''_{1,j} \det A'' + \dots + (-1)^{1+n} A''_{1,n} \det A''$$

Or $A''_{1,k} = A_{1,k} = A'_{1,k}$ pour tout $k \neq j$ et $A''_{1,j} = \alpha A_{1,j} + \beta A'_{1,j}$.
 $\det A''_{(\mathcal{V},j)} = \det A_{(\mathcal{V},j)} = \det A'_{(\mathcal{V},j)}$ et par hypothèse de récurrence,

on a: $\det A''_{(\mathcal{V},k)} = \alpha \det A_{(\mathcal{V},k)} + \beta \det A'_{(\mathcal{V},k)}$, car A'' est d'ordre $n - 1$, pour tout $k \neq j$.

Alors

$$\begin{aligned} \det A'' &= A_{1,1} \cdot \left(\alpha \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} + \beta \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} \right) - A_{1,2} \cdot \left(\alpha \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} + \beta \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} \right) + \dots \\ &\quad \dots + (-1)^{1+j} (\alpha A_{1,j} + \beta A'_{1,j}) \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \left(\alpha \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} + \beta \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \right) \\ &= \alpha \left(A_{1,1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} - A_{1,2} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} + \dots + (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \right) \\ &\quad + \beta \left(A_{1,1} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} - A_{1,2} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} + \dots + (-1)^{1+j} A'_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \right) \\ &= \alpha \left(A_{1,1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} - A_{1,2} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} + \dots + (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \right) \\ &\quad + \beta \left(A'_{1,1} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} - A'_{1,2} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{Z})} + \dots + (-1)^{1+j} A'_{1,j} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},j)} + \dots + (-1)^{1+n} A'_{1,n} \cdot \det A'_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \right) \\ &= \alpha \det A + \beta \det A' \end{aligned}$$

D3) et D4): Commençons par une matrice ayant deux colonnes voisines identiques, soit $A = (A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j+1}, \dots, A_{\bullet,n})$ avec $A_{\bullet,j} = A_{\bullet,j+1}$

*Pour $n = 1$, nous n'avons qu'une seule colonne, et les propriétés D3) et D4) n'ont pas de sens.

*Pour $n = 2$, on a: $\det A = \det \begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,1} \\ A_{2,1} & A_{2,1} \end{pmatrix} = A_{1,1}A_{2,1} - A_{2,1}A_{1,1} = 0$

*Supposons la propriété vraie pour toute matrice d'ordre $p \leq n - 1$.

$$\begin{aligned} \det A &= A_{1,1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{V})} - \dots + (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + (-1)^{1+j+1} A_{1,j+1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j+1)} + \\ &\quad \dots + (-1)^{1+n} A_{1,n} \cdot \det A_{(\mathcal{V},\mathcal{N})} \end{aligned}$$

or $\det A_{(\mathcal{V},j)} = \det A_{(\mathcal{V},j+1)}$ car $A_{(\mathcal{V},j)} = A_{(\mathcal{V},j+1)}$.

et par hypothèse de récurrence, $\det A_{(\mathcal{V},k)} = 0$ pour tout $k \neq j$ et $k \neq j + 1$ car les

matrices $A_{(\mathcal{V},k)}$ d'ordre $n - 1$ contiennent deux colonnes identiques.

$$\begin{aligned} \text{Alors } \det A &= (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} + (-1)^{1+j+1} A_{1,j+1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j+1)} \\ &= (-1)^{1+j} A_{1,j} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} - (-1)^{j+1} A_{1,j+1} \cdot \det A_{(\mathcal{V},j)} = 0 \end{aligned}$$

** En utilisant la linéarité du déterminant par rapport aux colonnes, on obtient:

$$\begin{aligned}
0 &= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j} + A_{\bullet,j+1}, A_{\bullet,j+1} + A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j+1}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&\quad + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j+1}, A_{\bullet,j+1}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j+1}, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j+1}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j+1}, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})
\end{aligned}$$

d'où l'égalité:

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j+1}, \dots, A_{\bullet,n}) = -\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j+1}, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

Pour montrer D3) dans le cas général, on déplace $A_{\bullet,j}$ à $A_{\bullet,j'}$ et on tenant compte du fait que $A_{\bullet,j} = A_{\bullet,j'}$ pour $j < j'$, on obtient:

$$\begin{aligned}
\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) &= (-1)^{j'-j-1} \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= (-1)^{j'-j-1} \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) = 0 \text{ d'où D4)}.
\end{aligned}$$

Concernant D4) dans le cas général, on procède comme dans le cas particulier précédent:

$$\begin{aligned}
0 &= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j} + A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j'} + A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&\quad + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) + \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})
\end{aligned}$$

d'où l'égalité:

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,n}) = -\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j'}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

D5) En appliquant n fois D2) , on obtient:

$$\det(\lambda(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})) = \det(\lambda A_{\bullet,1}, \dots, \lambda A_{\bullet,j}, \dots, \lambda A_{\bullet,n}) = \lambda^n \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})$$

D6) Si $A_{\bullet,j} = 0$, alors $A_{\bullet,j} = 0.A_{\bullet,j}$, et par application de D2) , on obtient:

$$\det(A_{\bullet,1}, \dots, 0.A_{\bullet,j}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}) = 0 \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}) = 0.$$

D7) Par application de D2) et D3) , on obtient:

$$\begin{aligned}
\det\left(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j} + \sum_{p \neq j} \alpha_p A_{\bullet,p}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}\right) &= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&\quad + \sum_{p \neq j} \alpha_p \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,p}, \dots, \dots, A_{\bullet,n}) \\
&= \det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n})
\end{aligned}$$

Car $\det(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,p}, \dots, \dots, A_{\bullet,n})$ contient la colonne $A_{\bullet,p}$ deux fois ■

Remarque: Les propriétés que nous venons de montrer permettent de ramener le calcul du déterminant d'une matrice A au calcul du déterminant d'une matrice triangulaire.

Exemples:

$$\begin{aligned}
1) \det \begin{pmatrix} 3 & 1 & -3 \\ -2 & 1 & 4 \\ 4 & -2 & -1 \end{pmatrix} &= \det \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 2 \\ 4 & -2 & 3 \end{pmatrix} && \text{(En ajoutant la 1}^{\text{ère}} \text{ colonne} \\ &&& \text{à la 3}^{\text{ème}} \text{ colonne)} \\
&= \det \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ -2 & \frac{5}{3} & 2 \\ 4 & -\frac{10}{3} & 3 \end{pmatrix} && \text{(En ajoutant la 1}^{\text{ère}} \text{ colonne} \\ &&& \text{multipliée par } -\frac{1}{3} \text{ à la 2}^{\text{ème}} \text{ colonne)} \\
&= 3 \det \begin{pmatrix} \frac{5}{3} & 2 \\ -\frac{10}{3} & 3 \end{pmatrix} &= 3 \times \left(\frac{15}{3} + \frac{20}{3} \right) = 35 \\
2) \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 & 0 \\ 3 & 2 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & -1 & -3 \\ 1 & 3 & 4 & 2 \end{pmatrix} &= \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & -3 & 0 \\ 3 & -1 & 2 & -1 \\ 2 & -3 & -1 & -3 \\ 1 & 2 & 4 & 2 \end{pmatrix} && \text{(En soustrayant la 1}^{\text{ère}} \text{ colonne} \\ &&& \text{de la 3}^{\text{ème}} \text{ colonne)} \\
&= 0 && \text{(car la 2}^{\text{ème}} \text{ colonne et la 3}^{\text{ème}} \\ &&& \text{colonne sont identiques)}
\end{aligned}$$

Proposition: Soit $A = (A_{i,j})$ et $B = (B_{i,j})$ deux matrices de $\mathcal{M}_{(n,n)}(K)$. On a:

$$\det(BA) = \det B \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma(1),1} \dots A_{\sigma(j),j} \dots A_{\sigma(n),n}$$

où S_n est l'ensemble des permutations de $\{1, 2, \dots, n\}$ et $\epsilon(\sigma)$ est la signature de la permutation σ de S_n .

Corollaire: Soit $A = (A_{i,j})$, $B = (B_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$. On a:

$$1) \det A = \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma(1),1} \dots A_{\sigma(j),j} \dots A_{\sigma(n),n}$$

$$2) \det(BA) = \det B \cdot \det A$$

$$3) A \text{ est inversible} \Leftrightarrow \det A \neq 0.$$

$$\text{De plus, si } A \text{ est inversible, alors } \det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}$$

Preuve:

$$1) \det A = \det(I_n A) = \det I_n \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma(1),1} \dots A_{\sigma(j),j} \dots A_{\sigma(n),n}$$

$$= \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma(1),1} \dots A_{\sigma(j),j} \dots A_{\sigma(n),n}$$

$$2) \det(BA) = \det B \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma(1),1} \dots A_{\sigma(j),j} \dots A_{\sigma(n),n} = \det B \cdot \det A$$

3.1) Si A est inversible, alors il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$ vérifiant:
 $BA = I_n$

d'où $\det B \cdot \det A = \det(BA) = \det I_n = 1$, alors $\det A \neq 0$.

3.2) Pour la réciproque, raisonnons par contraposée.

Si A n'est pas inversible, alors $rg(A) \neq n$, ainsi les vecteurs colonnes $A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j}, \dots, A_{\bullet,n}$ de A , sont linéairement dépendantes, c'est à dire, il existe des scalaires $\lambda_1, \dots, \lambda_j, \dots, \lambda_n$ non tous nuls vérifiant $\lambda_1 A_{\bullet,1} + \dots + \lambda_j A_{\bullet,j} + \dots + \lambda_n A_{\bullet,n} = 0$, alors pour un $\lambda_j \neq 0$, on peut écrire $\frac{\lambda_1}{\lambda_j} A_{\bullet,1} + \dots + \frac{\lambda_{j-1}}{\lambda_j} A_{\bullet,j-1} + A_{\bullet,j} + \frac{\lambda_{j+1}}{\lambda_j} A_{\bullet,j+1} + \dots + \frac{\lambda_n}{\lambda_j} A_{\bullet,n} = 0$, et d'après les propriétés **D7** et **D6**, on conclut que

$$\det A = \det \left(A_{\bullet,1}, \dots, A_{\bullet,j} + \sum_{\substack{p=1 \\ p \neq j}}^n \frac{\lambda_p}{\lambda_j} A_{\bullet,p}, \dots, A_{\bullet,n} \right) = \det (A_{\bullet,1}, \dots, 0, \dots, A_{\bullet,n}) = 0$$

3.3) Enfin, si A est inversible, on a:

$$\det(A^{-1}) \det(A) = \det(A^{-1}A) = \det I_n = 1, \text{ alors } \det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A} \blacksquare$$

Corollaire: Soit $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$. Alors:

- 1) $\det({}^t A) = \det A$
- 2) Toute propriété vérifiée par $\det A$ par rapport aux colonnes de A est aussi vérifiée par $\det A$ par rapport aux lignes de A .
(En particulier les propriétés **D1**), **D2**), **D3**), **D4**), **D5**), **D6**) et **D7**))

Preuve

$$\begin{aligned} 1) \det({}^t A) &= \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) ({}^t A)_{\sigma(1),1} \dots ({}^t A)_{\sigma(j),j} \dots ({}^t A)_{\sigma(n),n} \\ &= \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{1,\sigma(1)} \dots A_{j,\sigma(j)} \dots A_{n,\sigma(n)} \end{aligned}$$

et en remarquant que $A_{j,\sigma(j)} = A_{\sigma^{-1}(j'),j'}$ (c.à.d $\sigma(j) = j'$), on peut réarranger le produit $A_{1,\sigma(1)} \dots A_{j,\sigma(j)} \dots A_{n,\sigma(n)}$ suivant l'ordre croissant des $\sigma(j)$, pour qu'il devienne $A_{\sigma^{-1}(1),1} \dots A_{\sigma^{-1}(j'),j'} \dots A_{\sigma^{-1}(n),n}$.

$$\begin{aligned} \text{Alors } \det({}^t A) &= \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) A_{\sigma^{-1}(1),1} \dots A_{\sigma^{-1}(j'),j'} \dots A_{\sigma^{-1}(n),n} \\ &= \sum_{\sigma^{-1} \in S_n} \epsilon(\sigma^{-1}) A_{\sigma^{-1}(1),1} \dots A_{\sigma^{-1}(j'),j'} \dots A_{\sigma^{-1}(n),n} \\ &= \sum_{\sigma' \in S_n} \epsilon(\sigma') A_{\sigma'(1),1} \dots A_{\sigma'(j'),j'} \dots A_{\sigma'(n),n} \\ &= \det A \end{aligned}$$

car $\epsilon(\sigma^{-1}) = \epsilon(\sigma)$ et σ^{-1} parcourt S_n si, et seulement si σ parcourt S_n .

2) On a $\det({}^t A) = \det A$, alors toute propriété vérifiée par $\det({}^t A)$ par rapport aux colonnes de ${}^t A$, devient vérifiée par $\det A$ par rapport aux lignes de A . \blacksquare

Définitions: Soit $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$

1) On appelle cofacteur d'indices i et j de A et on note $(\text{cof } A)_{i,j}$ le scalaire défini par $(\text{cof } A)_{i,j} = (-1)^{i+j} \cdot \det A_{(i,j)}$

2) On appelle matrice des cofacteurs ou comatrice de A et on note $\text{cof } A$ la matrice

de $\mathcal{M}_{(n,n)}(K)$ dont les coefficients sont les cofacteurs de A .

C.à.d: $\text{cof } A = ((\text{cof } A)_{i,j})$.

Où $A_{(i,j)}$ est la matrice obtenue à partir de A en supprimant $A_{i,\bullet}$ (la i -ème ligne) et $A_{\bullet,j}$ (la j -ème colonne).

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

$$(\text{cof } A)_{1,1} = (-1)^2 \det \begin{pmatrix} 0 & -2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} = 6 \quad , \quad (\text{cof } A)_{1,3} = (-1)^4 \det \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = -3$$

$$(\text{cof } A)_{2,1} = (-1)^3 \det \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} = 1 \quad , \quad (\text{cof } A)_{2,3} = (-1)^5 \det \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = -4$$

Développement d'un déterminant suivant une ligne et suivant une colonne:

Soit $A = (A_{i,j})$ une matrice de $\mathcal{M}_{(n,n)}(K)$. Alors:

$$1) \det A = A_{i,1} \cdot (\text{cof } A)_{i,1} + \dots + A_{i,j} \cdot (\text{cof } A)_{i,j} + \dots + A_{i,n} \cdot (\text{cof } A)_{i,n}$$

$$2) \det A = A_{1,j} \cdot (\text{cof } A)_{1,j} + \dots + A_{i,j} \cdot (\text{cof } A)_{i,j} + \dots + A_{n,j} \cdot (\text{cof } A)_{n,j}$$

Théorème: Soit $A = (A_{i,j}) \in \mathcal{M}_{(n,n)}(K)$, alors, l'inverse de A est donné par $A^{-1} = \frac{1}{\det A} ({}^t \text{cof } A)$.

Où $\text{cof } A$ est la matrice des cofacteurs de A .

Exemple : Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -2 \\ 1 & 3 & 1 \end{pmatrix}$, alors $\det A = 1 \times 6 + (-1) \times (-1) +$

$$0 \times (-3) = 7$$

$$\text{cof } A = \begin{pmatrix} 6 & -1 & -3 \\ 1 & 1 & -4 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad A^{-1} = \frac{1}{\det A} ({}^t \text{cof } A) = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 6 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 2 \\ -3 & -4 & -1 \end{pmatrix}$$