

Remarques importantes concernant les propriétés du produit matriciel

Les propriétés de la multiplication des nombres réels dans $\mathbb{R}$ ne s'appliquent pas forcément au produit matriciel.

1) AB peut être défini sans que BA le soit :

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$A_{2 \times 3} \quad B_{3 \times 1} \quad (AB)_{2 \times 1}$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \text{ pas défini !}$$

$B_{3 \times 1} \quad A_{2 \times 3}$

2) Si AB et BA sont définis, on peut avoir $AB \neq BA$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$A \quad B \quad AB$

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 7 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$B \quad A \quad BA$

$$AB \neq BA$$

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

$C \quad D \quad CD$

dans $\mathbb{R}$: $xy = 0$
 $\Rightarrow (x=0) \text{ ou } (y=0)$

$$CD = 0 \not\Rightarrow C=0 \text{ ou } D=0 !$$

4)
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$A \quad B \quad AB$

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

$A \quad C \quad AC$

dans $\mathbb{R}$: $xy = xz$
 avec $x \neq 0$,
 alors $y = z$

$$AB = AC \not\Rightarrow B = C !$$

"l'arithmétique" des matrices est différente de ce que l'on connaît dans $\mathbb{R}$!

Définition 26 (transposée).

Si $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, sa transposée $A^T \in M_{n \times m}(\mathbb{R})$ est la matrice définie par

$$(A^T)_{ij} = a_{ji}$$

pour tout $1 \leq i \leq n$ et $1 \leq j \leq m$. Autrement dit, A^T est la matrice dont les colonnes sont formées par les lignes de A .

Exemples

$$1) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 2 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 3}(\mathbb{R})$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & \frac{1}{2} \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

$$2) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 7 & 0 \end{pmatrix} \in M_{1 \times 4}(\mathbb{R}) \quad A^T = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} \in M_{4 \times 1}(\mathbb{R})$$

Théorème 15. Soient $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ et $B \in M_{n \times p}(\mathbb{R})$. On a

$$1. (A^T)^T = A$$

$$2. (A + C)^T = A^T + C^T$$

$$3. (\lambda A)^T = \lambda A^T$$

$$4. (AB)^T = B^T A^T$$

⚠ $A^T B^T$ n'est pas déf. en générale

Exemples

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

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

$$AB = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 1}(\mathbb{R})$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \in M_{3 \times 2}(\mathbb{R})$$

$$B^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in M_{1 \times 3}(\mathbb{R})$$

$$B^T A^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix} \in M_{1 \times 2}(\mathbb{R})$$

$A^T B^T$ n'est pas défini car A^T a deux colonnes et B^T a une ligne.

Preuve du théorème 15.4

$$(AB)^T \in M_{p \times m}(\mathbb{R})$$

Soit $1 \leq i \leq p$
 $1 \leq j \leq m$

$$\begin{aligned} ((AB)^T)_{ij} &= (AB)_{ji} \\ &= \sum_{k=1}^n a_{jk} b_{ki} = \sum_{k=1}^n b_{ki} a_{jk} \\ &= \sum_{k=1}^n (B^T)_{ik} (A^T)_{kj} \\ &= (B^T A^T)_{ij} \end{aligned}$$

Donc les matrices $(AB)^T$ et $B^T A^T$ ont les mêmes coefficients.

Observation

Quelles sont les conditions pour qu'une matrice A soit égale à sa transposée A^T ?

- matrice carrée
- symétrique par rapport à la diagonale principale :

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

$$A = A^T$$

Définition 27 (symétrique, anti-symétrique, diagonale).

Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ une matrice. On dit que

1. A est *symétrique* si $A^T = A$ $a_{ij} = a_{ji} \quad \forall 1 \leq i, j \leq n$
2. A est *antisymétrique* si $A^T = -A$ $a_{ij} = -a_{ji} \quad \forall 1 \leq i, j \leq n$
3. A est *diagonale* si $a_{ij} = 0$ pour tout $1 \leq i, j \leq n$ avec $i \neq j$.

Remarques

1. Pour les matrices carrées, on obtient la transposée en effectuant une symétrie par rapport à la diagonale principale sur les coefficients.
2. Pour toute une matrice antisymétrique A , les coefficients de la diagonale principale sont nuls.

En effet, $\forall 1 \leq i \leq n$

$$a_{ii} = -a_{ii}$$

$$2a_{ii} = 0 \quad \text{d'où } a_{ii} = 0 !$$

Exemples

1) $\begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 3 & 0 \\ -2 & 0 & 4 \end{pmatrix}$ est symétrique

2) $\begin{pmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ est antisymétrique

3) $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$ est diagonale

4) $\begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 2 & 0 & 3 \\ 1 & -3 & 0 \end{pmatrix}$ n'est ni symétrique ni antisymétrique

5) I_n est diagonale. La matrice nulle est symétrique, antisymétrique et diagonale !

6) Toute matrice diagonale est symétrique.

Théorème 16. Toute matrice $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ est la somme d'une matrice symétrique et d'une matrice anti-symétrique.

Preuve

On écrit $A = \frac{1}{2} A + \frac{1}{2} A$ = 0

$$= \frac{1}{2} A + \frac{1}{2} A + \frac{1}{2} A^T - \frac{1}{2} A^T$$
$$= \frac{1}{2} A + \frac{1}{2} A^T + \frac{1}{2} A - \frac{1}{2} A^T$$
$$= \frac{1}{2} (A + A^T) + \frac{1}{2} (A - A^T)$$

Or $A + A^T$ est symétrique :

$$(A + A^T)^T = A^T + (A^T)^T = A^T + A = A + A^T$$

Or $A - A^T$ est antisymétrique :

$$(A - A^T)^T = A^T - (A^T)^T = A^T - A = -(A - A^T)$$

Exemples

$$1) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 4 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{2} (A + A^T) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 8 \end{pmatrix} \text{ sym.}$$

$$\frac{1}{2} (A - A^T) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 5 \\ -5 & 0 \end{pmatrix} \text{ antisym.}$$

$$2) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{2} (A + A^T) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ sym.}$$

$$\frac{1}{2} (A - A^T) = A \text{ antisym.}$$

Puissances de matrices

Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ et $k \in \mathbb{N}$. On définit

$$\begin{array}{c} A \text{ } m \times n \\ A \cdot A \\ m \times n \quad m \times n \end{array}$$

$$A^k = \underbrace{A \cdot \dots \cdot A}_{k \text{ fois}}$$

Pour que A^k soit définie
la matrice doit être carrée

$$A^1 = A$$

$$A^0 = I_n$$

par convention

$$\begin{aligned} x^r x^s &= x^{r+s} \\ x^r \underbrace{x^0}_{=.1} &= x^{r+0} = x^r \end{aligned}$$

Exemples

$$1) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \quad A^2 = \begin{pmatrix} 7 & 10 \\ 15 & 22 \end{pmatrix} \quad A^4 = \begin{pmatrix} 199 & 290 \\ 435 & 634 \end{pmatrix}$$

$$A^k \neq k \cdot A \quad (2A \neq A^2 \text{ en générale!})$$

$$A^k \neq (a_{ij}^k) \quad \begin{pmatrix} 1^2 & 2^2 \\ 3^2 & 4^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 9 & 16 \end{pmatrix} \neq$$

$$2) \quad \text{Soit } A = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad A^2 = \begin{pmatrix} 9 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \text{ etc...}$$

Donc pour une matrice diagonale,

$$A^k = (a_{ij}^k)$$