

$$\begin{cases} \text{vi)} & (A^{-1})^{-1} = A \\ \text{vii)} & (A^{-1})^T = (A^T)^{-1} \end{cases}$$

si A inversible

si A inversible

(Preuve) prouver (v)

$$I_n \cdot C = C \cdot I_n = C, \forall C \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$$

$(AB)^{-1}$ est $B^{-1} \cdot A^{-1}$??

○ si, car

$$\begin{aligned} (AB) \cdot (B^{-1} \cdot A^{-1}) &= A \underbrace{B \cdot B^{-1}}_{I_n} A^{-1} = A \cdot I_n \cdot A^{-1} \\ &= A \cdot A^{-1} = I_n \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (B^{-1} \cdot A^{-1}) \cdot (AB) &= B^{-1} \underbrace{A^{-1} \cdot A}_{I_n} B = B^{-1} \cdot I_n \cdot B \\ &= B^{-1} \cdot B = I_n \end{aligned}$$

□

Dans cette séance on va voir

- le lien entre composition d'app. lin et produit de matrices
→ applications?
- le lien entre app. lin. bij et matrices inversibles
- critère d'inversibilité → matrices 2×2
↳ général ← **Algorithme de Gauss**
- notion de matrices élémentaires ← lien avec matrices inversibles

On a vu la dernière fois que

$$(*) \quad [S \circ T] = [S] \cdot [T]$$

pour $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ et $S: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$ app. lin.

On rappelle que la matrice canonique d'une app. lin.:

$$(id) \quad T(\vec{x}) = \underbrace{[T]} \cdot \vec{x}$$

pour $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$
app. lin. q.c.q.
 $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$

Exercice | Montrer $(*) \in IM_{m \times n}(\mathbb{R})$ à partir de (id).

$$\begin{aligned} \rightarrow (id) \text{ à } T &: T(\vec{x}) = [T] \cdot \vec{x} \quad , \text{ pour } \vec{x} \in \mathbb{R}^n \\ (id) \text{ à } S &: S(\vec{y}) = [S] \cdot \vec{y} \quad , \text{ pour } \vec{y} \in \mathbb{R}^m \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow (S \circ T)(\vec{x}) &\stackrel{\text{def}}{=} S(T(\vec{x})) = [S] \cdot \underbrace{T(\vec{x})}_{\vec{y}} \\ &= [S] \cdot \underbrace{([T] \cdot \vec{x})}_{\vec{y}} = ([S] \cdot [T]) \cdot \vec{x} \end{aligned}$$

$$(id) \text{ \u00e0 } SoT : (SoT)(\vec{x}) = [SoT] \cdot \vec{x}, \text{ pour } \vec{x} \in \mathbb{R}^n$$

$$\text{Alors } [SoT] \cdot \vec{x} = (SoT)(\vec{x}) = [S] \cdot [T] \cdot \vec{x}$$

pour tout $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$

Par unicit\u00e9 de matrice canonique $[SoT] = [S] \cdot [T]$

Cons\u00e9quence

$$\hookrightarrow S: T(\vec{x}) = A \cdot \vec{x}, \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n$$

abs $A = [T]$.

Rappel: \u263a
(Thm 3.22)

Lemme S.15 $\forall T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ app. lin.

T bijective $\iff [T]$ inversible

\iff la FER de $[T]$ est I_n

Inversion de matrices 2×2

THM. S.20 | Soit $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$.

Mais A est inversible ssi $ad - bc \neq 0$

déterminant $\rightarrow \det(A) :=$
de A

En plus, si $\det(A) \neq 0$, $A^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$

Exemple S.21 | Calculer les solutions du ^{quelconque}

SFL $\begin{cases} x_1 + 2x_2 = b_1 \\ 3x_1 + 4x_2 = b_2 \end{cases}$ avec $b_1, b_2 \in \mathbb{R}$
g.c.g.

$\equiv \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} \leftarrow$ forme vectorielle du SFL

$$A \cdot \bar{x} = \bar{b}$$

Ind: Utiliser l'inverse de A !

$$A^{-1} = -\frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 3/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \underbrace{A^{-1} \cdot A}_{I_2} \cdot \bar{x} = A^{-1} \cdot \bar{b}$$

$$\Rightarrow \bar{x} = A^{-1} \bar{b}$$

i.e.

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 3/2 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2b_1 + b_2 \\ 3/2 b_1 - 1/2 b_2 \end{pmatrix}$$

Def 5.23) Une matrice carrée est dite

élémentaire si elle s'obtient de I_n à partir de faire une OEL.

Exemple 5.24* • $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ est élémentaire

PRK. FONDA] Soit E est la matrice

élémentaire qui correspond à l'OEL E de trille.

Alors

$$A \xrightarrow{\text{OEL}} \underbrace{E \cdot A}_{\text{matrice obtenue}}$$

pour toute matrice
 $A \in M_{n \times m}(\mathbb{R})$

de A en faisant
l'QEL \mathbb{E} .

Comme conséquence

Lemme 5.26 Toute matrice élémentaire est
inversible.

THM 5.27 * Une matrice inversible ssi
elle est un produit de matrices
élémentaires!

Algorithme de Gauss (Jordan):

Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$.

On considère

$$1) [A; I_n] \in \text{IM}_{n \times (2n)}(\mathbb{R})$$

et on calcule la FER de $[A; I_n]$:

$$[A; I_n] \xrightarrow{\text{OEL}} \dots \rightarrow [\tilde{A}; C]$$

FER de $[A; I_n]$

2). Si $\tilde{A} = I_n$, alors A est inversible
et $C = A^{-1}$

• Si $\tilde{A} \neq I_n$, alors A n'est pas inversible.

Exemple 5.30 | $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 3 \\ 4 & -3 & 8 \end{pmatrix}$

Déterminer si A est inversible.

[Calculer A^{-1} si elle existe .

$$[A ; I_3] = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 4 & -3 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$