

Généralités sur les matrices

Sommaire

1.	Matrices particulières.....	1
2.	Opérations sur les matrices.....	2
	Multiplication par un scalaire k :	2
	Addition de deux matrices de même dimension ($m \times n$) $A = (a_{ij})$ et $B = (b_{ij})$	2
	Multiplication de deux matrices A et B de dimensions respectives $m \times n$ et $n \times p$:.....	3
	Transposition (AT ou A') :	3
	Trace d'une matrice carrée d'ordre n , $A = (a_{ij})$ (notée $tr(A)$) :.....	4
3.	Forme échelonnée d'une matrice	4
4.	Rang d'une matrice $r(A)$	4
5.	Matrice inverse.....	5
6.	Déterminant ($det(A)$ ou A).....	5
7.	Matrice adjointe	6
8.	Matrice définie positive.....	7
9.	Système d'équations linéaires sous forme matricielle.....	7

Matrice de dimension $m \times n$; $A = (a_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$

1. Matrices particulières

Matrice nulle :

tous ses éléments $a_{ij} = 0$

Matrice carrée d'ordre n :

nombre de lignes = nombre de colonnes = n

Matrice diagonale :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Matrice identité d'ordre n :

$$I_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

Matrice triangulaire supérieure :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Matrice triangulaire inférieure :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

2. Opérations sur les matrices

Multiplication par un scalaire k :

$$kA = \begin{pmatrix} ka_{11} & ka_{12} & \cdots & ka_{1n} \\ ka_{21} & ka_{22} & \cdots & ka_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ ka_{m1} & ka_{m2} & \cdots & ka_{mn} \end{pmatrix}$$

Addition de deux matrices de même dimension ($m \times n$) $A = (a_{ij})$ et $B = (b_{ij})$

$$A + B = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} + b_{31} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}$$

Multiplication de deux matrices A et B de dimensions respectives $m \times n$ et $n \times p$:

$$AB = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m1} & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1j} & \cdots & b_{1p} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2j} & \cdots & b_{2p} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & b_{nj} & \cdots & b_{np} \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & \cdots & c_{1j} & \cdots & c_{1p} \\ c_{21} & c_{22} & \cdots & c_{2j} & \cdots & c_{2p} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ c_{i1} & c_{i2} & \cdots & c_{ij} & \cdots & c_{ip} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{mj} & c_{mp} \end{pmatrix} = C \text{ (dimension } m \times p)$$

avec

$$c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + a_{i3}b_{3j} + \cdots + a_{in}b_{nj} = \sum_{k=1}^n a_{ik}b_{kj} \quad (i = 1, 2, \dots, m; j = 1, 2, \dots, p)$$

ATTENTION : Le produit AB n'est défini que si le nombre de colonnes de la matrice « A » est égal au nombre de lignes de la matrice « B ». De plus, de manière générale, $AB \neq BA$.

Transposition (A^T ou A') :

La transposée d'une matrice A s'obtient en remplaçant les lignes de la matrice par ses colonnes. Si la matrice A est de dimension $m \times n$, la transposée A^T , sera de dimension $n \times m$.

$$A^T = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Propriétés : Soit A et B deux matrices et k un scalaire

1. $(A + B)^T = A^T + B^T$
2. $(A^T)^T = A$
3. $(kA)^T = kA^T$
4. $(AB)^T = B^T A^T$

Pour toute matrice A , le produit $A^T A$ est une matrice carrée symétrique et les éléments de sa diagonale principale sont non négatifs.

Trace d'une matrice carrée d'ordre n , $A = (a_{ij})$ (notée $\text{tr}(A)$) :

Somme des éléments de la diagonale principale i.e. $\text{tr}(A) = a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}$

Propriétés :

1. $\text{tr}(A + B) = \text{tr}(A) + \text{tr}(B)$
2. $\text{tr}(cA) = c \text{tr}(A)$

3. Forme échelonnée d'une matrice

Une matrice $A = (a_{ij})$ est dite « **échelonnée** » si le nombre de « 0 » précédent le premier élément non nul d'une ligne augmente de ligne en ligne.

Elle est appelée « **matrice échelonnée réduite** » si en plus, le premier élément non nul d'une ligne est égal à « 1 » et si, dans la colonne correspondante (colonne pivot), tous les autres éléments sont « 0 ».

On peut réduire une matrice à sa forme échelonnée (ou échelonnée réduite) en effectuant des opérations élémentaires sur ses lignes :

- Multiplier une ligne par un scalaire non nul.
- Intervertir ou permuter 2 lignes.
- Ajouter à une ligne « k » fois une autre ligne.

4. Rang d'une matrice $r(A)$

Le rang d'une matrice A de dimension $m \times n$ correspond au nombre de lignes non nulles de sa forme échelonnée réduite. On dit que A est de « plein rang » si $r(A) = m$

Remarque : Le rang d'une matrice donne le nombre maximum de ses lignes linéairement indépendantes ainsi que le nb max de ses colonnes linéairement indépendantes.

Propriétés :

1. Si B peut être obtenue de A par applications successives d'opérations élémentaires sur ses lignes, alors $r(A) = r(B)$
2. $r(A^T) = r(A)$
3. Si le produit matriciel AB est défini, alors $r(AB) \leq \min\{r(A); r(B)\}$

5. Matrice inverse

Soit A une matrice carrée $n \times n$. L'inverse de A (notée A^{-1}), si elle existe, est la matrice qui satisfait

$$AA^{-1} = A^{-1}A = I_n$$

Si l'inverse de A existe, on peut l'obtenir de la façon suivante :

1. Considérer la matrice augmentée

$$2. (A : I) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & \vdots & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & \vdots & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ & & \ddots & & \vdots & & & \ddots & \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} & \vdots & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

3. Effectuer des opérations élémentaires sur les lignes de la matrice augmentée jusqu'à ce qu'elle devienne $(I : B)$. La matrice B est alors l'inverse de A i.e. $B = A^{-1}$.

Propriétés :

1. Si A est inversible, alors A^{-1} est aussi inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.
2. Si A est inversible, alors $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$
3. Si A et B sont 2 matrices carrées inversibles de même dimension, alors leur produit AB est aussi inversible et $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$

Existence : A de dimension $n \times n$ est inversible si $r(A) = n$

6. Déterminant ($\det(A)$ ou $|A|$)

Soit A une matrice carrée $n \times n$.

$$\text{Matrice } 2 \times 2 : \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}$$

Ordre supérieur : Le déterminant est égal à la somme des produits obtenus en multipliant les éléments d'une ligne quelconque (ou d'une colonne) par leur cofacteurs respectifs cofacteur $A_{ij} = (-1)^{i+j}|M_{ij}|$ où M_{ij} (mineur) est la sous-matrice carrée $(n-1) \times (n-1)$ obtenue en supprimant la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $j^{\text{ème}}$ colonne de A .

$$\text{Ainsi } |A| = a_{11}A_{i1} + a_{22}A_{i2} + \cdots + a_{nn}A_{in}.$$

Propriétés :

1. Si A possède une ligne (ou colonne) de « 0 », alors $|A| = 0$.
2. Si A possède 2 lignes (colonnes) identiques, alors $|A| = 0$.
3. Si A est triangulaire, alors $|A| =$ produit de ses éléments diagonaux. En particulier, $|I_n| = 1$.
4. Si B est obtenue de A en multipliant une seule de ses lignes (colonnes) par un scalaire k , alors $|B| = k|A|$.
5. Si B est obtenu en permutant 2 lignes (ou colonnes) de A , alors $|B| = -|A|$.
6. Si B est obtenu de A en additionnant le multiple d'une ligne (colonne) à une autre, alors $|B| = |A|$.
7. $|A^T| = |A|$
8. Si A et B sont 2 matrices carrées de même dimension, alors $|AB| = |A||B|$.
9. A est inversible si $|A| \neq 0$. On dit que la matrice est non singulière.

7. Matrice adjointe

Soit A une matrice carrée d'ordre n . La matrice adjointe de A (notée $\text{adj } A$) est définie comme la transposée de la matrice des cofacteurs de A i.e.

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & A_{m2} & \cdots & A_{mn} \end{pmatrix} \text{ où } A_{ij} = (-1)^{i+j} |M_{ij}| \text{ (cofacteur - voir page précédente)}$$

Si A est une matrice carrée telle que $|A| \neq 0$, alors A est inversible et $A^{-1} = \frac{1}{|A|} \text{adj}(A)$.

8. Matrice définie positive

Une matrice $n \times n$ symétrique A est dite « définie positive » si pour tout vecteur X ($n \times 1$), le produit $X^T A X > 0$.

Elle est « semi-définie positive » si $X^T A X \geq 0$ pour tout X .

Une matrice $n \times n$ symétrique A est dite « définie négative » si pour tout vecteur X ($n \times 1$), le produit $X^T A X < 0$.

Elle est « semi-définie négative » si $X^T A X \leq 0$ pour tout X .

9. Système d'équations linéaires sous forme matricielle

Tout système d'équations linéaires (m équations, n inconnues) :

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + a_{m3}x_3 + \dots + a_{mn}x_n &= b_m \end{aligned}$$

peut s'écrire sous la forme matricielle :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{m3} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \text{ ou simplement } AX = B$$