

# Calcul Matriciel

## 1 - Application linéaires :

- a. Définition.
- b. Expressions d'une application linéaire.
- c. Matrice d'une application linéaire.
- d. Image et Noyau. Loi du rang.

## 2 - Calcul matriciel :

- a. Lien matrice et application linéaire.
- b. Produit de deux matrices.
- c. Inverse d'une matrice. Groupe linéaire.
- d. Matrices équivalentes.

# 1 a - Application linéaire $\phi$ de $E$ dans $F$ .

$$\begin{array}{ccc} \phi & : & E \longrightarrow F \\ \vec{u} & & \vec{v} = \Phi(\vec{u}) \end{array}$$

Déf :  $\Phi$  est  $K$  - linéaire ssi

$$\forall (\lambda, \mu) \in K^2 \text{ et } \forall (\vec{u}, \vec{v}) \in E^2$$

$$\text{alors } \Phi(\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}) = \lambda \Phi(\vec{u}) + \mu \Phi(\vec{v})$$

$\Phi$  est un endomorphisme si  $E = F$ .

$\Phi$  est une forme linéaire si  $F = K$

Exemple de forme linéaire :

$$f \longrightarrow \int f dx.$$

## 1 b - Expressions de $\Phi$ .

$$B_E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_p) \quad \text{base de } E.$$

$$B_F = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_n) \quad \text{base de } F.$$

$\Phi$  est totalement déterminée par la donnée son expression

**vectorielle :** 
$$\Phi(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^n a_{ij} \vec{f}_i \quad \text{pour } i = 1..p$$

**matricielle :** 
$$\text{Mat}(\Phi, B_E, B_F) = \begin{pmatrix} a_{11} & \vdots & a_{1p} \\ \cdots & a_{ij} & \cdots \\ a_{n1} & \vdots & a_{np} \end{pmatrix}$$

**analytique :** 
$$\begin{cases} y_1 & = & a_{11}x_1 & + & \cdots & + & a_{1p}x_p \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ y_n & = & a_{n1}x_1 & + & \cdots & + & a_{np}x_p \end{cases}$$

# 1 c - Matrice de $\phi$ .

Image par  $\Phi$  de la base de  $E$

base de  $F$

$$\text{Mat}(\Phi, \mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F) = \begin{array}{c} \begin{array}{cccc|c} \Phi(\vec{e}_1) & \Phi(\vec{e}_j) & \Phi(\vec{e}_p) & & \\ \hline \mathbf{a}_{11} & \cdots & \mathbf{a}_{1j} & \cdots & \mathbf{a}_{1p} & \mathbf{y}_1 \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ \mathbf{a}_{i1} & \cdots & \mathbf{a}_{ij} & \cdots & \mathbf{a}_{ip} & \mathbf{y}_i \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ \mathbf{a}_{n1} & \cdots & \mathbf{a}_{nj} & \cdots & \mathbf{a}_{np} & \mathbf{y}_n \end{array} \\ \begin{array}{l} \vec{f}_1 \\ \vec{f}_i \\ \vec{f}_n \end{array} \end{array}$$

Cette colonne est très utile  
mais non nécessaire

## 1 d - Image et Noyau de $\phi$ .

Déf :

$$\text{Im } \Phi = \text{Vect} \left( \Phi(\vec{e}_1), \dots, \Phi(\vec{e}_p) \right)$$

$$\text{Ker } \Phi = \{ \vec{u} \in E \text{ tel que } \Phi(\vec{u}) = \vec{0} \}$$

$\text{Im } \Phi$  est un sous e.v. de  $F$  donc de dimension au plus  $n$ .

$\text{Ker } \Phi$  est un sous e.v. de  $E$  donc de dimension au plus  $p$ .

Loi du rang :

$$\text{Dim Im } \Phi + \text{Dim Ker } \Phi = \text{Dim } E.$$



$\Phi$  l'application linéaire de  $E = \mathbf{R}^4$  dans  $F = \mathbf{R}^3$ ,  
définie par sa matrice :

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

Donner les expressions vectorielles et analytiques.

Déterminer  $Im \Phi$  et  $Ker \Phi$ . Vérifier la loi du rang.



> **restart : with(linalg) :**

[> **M := matrix( [ [-3,-2,1,3,x],  
                  [2,1,-1,-2,y],  
                  [1,-1,-2,-1,z]] ) ;**

$$M := \begin{pmatrix} -3 & -2 & 1 & 3 & x \\ 2 & 1 & -1 & -2 & y \\ 1 & -1 & -2 & -1 & z \end{pmatrix}$$



- > `swaprow(“ , 1, 3 ) : pivot(“ , 1, 1 ) :`
- > `mulrow(“ , 2, 1/3 ) : pivot(“ , 2, 2) ;`

Matrice de *Ker*  $\Phi$

$$M := \left( \begin{array}{cccc|c} \boxed{1} & \boxed{0} & \boxed{-1} & \boxed{-1} & \frac{y+z}{3} \\ \boxed{0} & \boxed{1} & \boxed{1} & \boxed{0} & \frac{y-2z}{3} \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{\frac{3x+5y-z}{3}} \end{array} \right)$$

Equation de *Im*  $\Phi$

## Conclusion de l'exercice

Exercice

1° Les équations de  $\text{Ker } \Phi$  sont

$$\left\{ \begin{array}{rclcl} a & - & c & - & d & = & 0 \\ & b & + & c & & = & 0 \\ & & c & & & = & \alpha \\ & & & & d & = & \beta \end{array} \right.$$

Deux paramètres, donc  $\text{Dim Ker } \Phi = \text{Dim } E - 2 = 2$ .

2° Une équation de  $\text{Im } \Phi$  est

$$3x + 5y - z = 0$$

Une relation, donc  $\text{Dim Im } \Phi = \text{Dim } F - 1 = 2$ .

$$\text{Dim Ker } \Phi + \text{Dim Im } \Phi = \text{Dim } E.$$

## 2 a - Lien matrice et application linéaire.

$$\begin{array}{ccc} \phi : E & \longrightarrow & F \\ \xrightarrow{u} & & \xrightarrow{v = \Phi(u)} \end{array} \iff \text{Mat}(\phi, \mathbf{B}_E, \mathbf{B}_F) = \begin{pmatrix} \mathbf{a}_{ij} \end{pmatrix}$$

$L(E, F)$  est isomorphe à  $M(n, p)$

**ATTENTION** : Les bases  $\mathbf{B}_E, \mathbf{B}_F$  sont fixées

## 2 b - Produit de deux matrices.

$$E \xrightarrow{\phi} F \xrightarrow{\psi} G$$
$$B_E = (\vec{e}_j) \quad B_F = (\vec{f}_k) \quad B_G = (\vec{g}_i)$$
$$j = 1..p \quad k = 1..n \quad i = 1..q$$

$$\Phi(\vec{e}_i) = \sum_{k=1}^n a_{kj} \vec{f}_k \text{ pour } j = 1..p \quad \mathbf{A} = \text{Mat}(\phi, B_E, B_F)$$

$$\Psi(\vec{f}_k) = \sum_{i=1}^q b_{ik} \vec{g}_i \text{ pour } k = 1..n \quad \mathbf{B} = \text{Mat}(\psi, B_F, B_G)$$

## 2 b - Produit de deux matrices (suite).

$$\begin{aligned}\Psi \circ \Phi(\vec{e}_j) &= \sum_{k=1}^n a_{kj} \left( \sum_{i=1}^q b_{ik} \vec{g}_i \right) \\ &= \sum_{i=1}^q \left( \sum_{k=1}^n a_{kj} b_{ik} \right) \vec{g}_i \\ &= \sum_{i=1}^q c_{ij} \vec{g}_i\end{aligned}$$

après développement et regroupement

$$C = \text{Mat}(\psi \circ \phi, B_E, B_G)$$

## 2 b - Produit de deux matrices (calculs).

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{kj} b_{ik}$$

$A = \begin{pmatrix} \dots & a_{1j} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \dots & a_{kj} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \dots & a_{nj} & \dots \end{pmatrix} \quad \Phi(\vec{e}_i)$

$B = \begin{pmatrix} \dots & \dots & \dots \\ b_{i1} & \dots & b_{in} \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix} \quad \Psi(\vec{f}_k)$

$C = \begin{pmatrix} \dots & \dots & \dots \\ \dots & c_{ij} & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix} \quad \Psi \circ \Phi(\vec{e}_i)$

## 2 c - Inverse d'une matrice. Groupe linéaire.

$\phi$  un endomorphisme donné par son expression analytique

$$\begin{cases} y_1 &= a_{11}x_1 &+ \cdots &+ a_{1n}x_n \\ \vdots & & & \\ y_n &= a_{n1}x_1 &+ \cdots &+ a_{nn}x_n \end{cases}$$

$\phi^{-1}$  sera donné en exprimant  $x_1, \dots, x_n$  en fonction de  $y_1, \dots, y_n$ .

$$\begin{cases} x_1 &= b_{11}y_1 &+ \cdots &+ b_{1n}y_n \\ \vdots & & & \\ x_n &= b_{n1}y_1 &+ \cdots &+ b_{nn}y_n \end{cases}$$

**Nous sommes ramenés à un système de Cramer**

Exercice

Déterminer l'inverse de la matrice :

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

1° Méthode directe avec la syntaxe `> inverse(M)` ;

2° Résolution du système  $Y = M X$  (Technique de Gauss).

3° **InvM** étant l'inverse (inconnue) de  $M$ , former le système de 9 équations à 9 inconnues défini par :

$$\mathbf{InvM} * \mathbf{M} = \mathbf{I} \quad (\mathbf{I} \text{ matrice unité d'ordre } 3)$$



- > **with(linalg) :**
- > **M := matrix([-2, -3, 3],  
              [3/2, 5/2, -3/2],  
              [3/2, 3/2, -1/2]) ;**
- > **invM := inverse(M) ;**

$$\mathbf{invM} := \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{3}{2} \\ \frac{3}{4} & \frac{7}{4} & -\frac{3}{4} \\ \frac{3}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{4}{4} & \frac{4}{4} & \frac{4}{4} \end{pmatrix}$$



> **invM := matrix([[a, b, c],  
[d, e, f],  
[g, h, i]]) :**

> **evalm( invM &\* M ) ;**

$$\begin{pmatrix} -2a + \frac{3}{2}b + \frac{3}{2}c & -3a + \frac{5}{2}b + \frac{3}{2}c & 3a - \frac{3}{2}b - \frac{1}{2}c \\ -2d + \frac{3}{2}e + \frac{3}{2}f & -3d + \frac{5}{2}e + \frac{3}{2}f & 3d - \frac{3}{2}e - \frac{1}{2}f \\ -2g + \frac{3}{2}h + \frac{3}{2}i & -3g + \frac{5}{2}h + \frac{3}{2}i & 3g - \frac{3}{2}h - \frac{1}{2}i \end{pmatrix}$$

Exercice

Ce qui conduit à trois systèmes de 3 équations à 3 inconnues.

Par exemple pour a, b et c :

$$\mathbf{sys1} := \begin{pmatrix} -2 & 3/2 & 3/2 & 1 \\ -3 & 3/2 & 3/2 & 0 \\ 3 & -3/2 & -1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

etc ...

## 2 d - Matrices équivalentes.

$$\phi : E \longrightarrow F$$
$$\vec{u} \longmapsto \vec{v} = \Phi(\vec{u})$$

$$\text{Mat}(\phi, \mathbf{B}_E, \mathbf{B}_F) = \mathbf{P} * \text{Mat}(\phi, \mathbf{B}'_E, \mathbf{B}'_F) * \mathbf{Q}$$

$$\mathbf{P} = \text{Mat}(\mathbf{B}_E \dashrightarrow \mathbf{B}'_E)$$

est la matrice de passage de la base  $\mathbf{B}_E$  à la base  $\mathbf{B}'_E$ .

$$\mathbf{Q} = \text{Mat}(\mathbf{B}'_F \dashrightarrow \mathbf{B}_F)$$

est la matrice de passage de la base  $\mathbf{B}'_F$  à la base  $\mathbf{B}_F$ .

$$\text{Mat}(\phi, \mathbf{B}_E, \mathbf{B}_F) \text{ est équivalente à } \text{Mat}(\phi, \mathbf{B}'_E, \mathbf{B}'_F)$$

**Exercice**

$\Phi$  l'application linéaire de  $E = \mathbf{R}^5$  dans  $F = \mathbf{R}^4$ ,  
définie dans les bases  $B_E$  et  $B_F$  par la matrice :

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 & 2 \\ 3 & 7 & 2 & 3 & 7 \\ -2 & -5 & -1 & 0 & -3 \\ 2 & 6 & 0 & 2 & 6 \end{pmatrix}$$

Déterminer deux nouvelles bases  $B'_E$  et  $B'_F$  dans  
lesquelles la matrice de  $\Phi$  est :

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



- > **restart : with(linalg) :**
- > **I := diag(1, 1, 1, 1, 1) ;**
- > **J := diag(1, 1, 1, 1) ;**
- > **O := matrix(5, 4, 0) ;**
- > **M := matrix( [ [1, 2, 1, 1, 2],  
                  [3, 7, 2, 3, 7],  
                  [-2, -5, -1, 0, -3],  
                  [2, 6, 0, 2, 6] ] ) ;**
- > **Depart := blockmatrix(2, 2, M, J, I, O) ;**



$$\text{Depart} := \left( \begin{array}{ccccc|cccc} 1 & 2 & 1 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 7 & 2 & 3 & 7 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & -5 & -1 & 0 & -3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 6 & 0 & 2 & 6 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

**Vous remarquez que cette matrice est nulle**





Les opérations ne seront effectuées que sur la matrice M, en particulier la syntaxe

> **pivot**

est à exclure.

- > **addrow(" , 1, 2, -3) ; addrow(" , 1, 3, 2) ;**
- > **addrow(" , 1, 4, -2) ; addrow(" , 2, 1, -2) ;**
- > **addrow(" , 2, 3, 1) ; addrow(" , 2, 4, 2) ;**
- > **swapcol(" , 4, 3) ; mulrow(" , 3, 1/2 ) ;**
- > **addrow(" , 3, 1, -1) ;**



**Il faut maintenant travailler sur les colonnes de la matrice matrice obtenue.**

- > **addcol(“”, 1, 4, -3) ; addcol(“”, 1, 5, 1 ) ;**
- > **addcol(“”, 2, 4, 1) ; addcol(“”, 2, 5, -1 ) ;**
- > **Arrivée := addcol(“”, 3, 5, -1 ) ;**

MAPLE

*Arrivee* := 
$$\left( \begin{array}{ccccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{15}{2} & -\frac{5}{2} & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 4 & -2 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 0 & 0 & -3 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

**Vous remarquez que cette matrice est encore nulle**

## Conclusion de l'exercice

$$N := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

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

$$P := \begin{pmatrix} \frac{15}{2} & -\frac{5}{2} & -\frac{1}{2} & 0 \\ -3 & 1 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 4 & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Contrôle :

$$N = P * M * Q$$

> evalm (P &\*M &\*Q)

Contrôler que  $P$  et  $Q$  sont bien inversibles.