

Transformations elementaires (A ∈ M<sub>n</sub>(K), B<sub>ij</sub>(λ) = I<sub>n</sub> + λE<sub>ij</sub>, B<sub>ij</sub>(λ) = I<sub>n</sub> + λE<sub>ij</sub>, det B<sub>ij</sub> = 1, on considere B<sub>ij</sub>(λ)A, AB<sub>ij</sub>(λ) = somme de Gauss (transformations de A par operations elementaires) - calcul d'un determinant - calcul d'une matrice inverse (BA = T A = B<sup>-1</sup>T d'ou A<sup>-1</sup> = T<sup>-1</sup>B ou B'A = D - B est triang. inferieur A = B<sup>-1</sup>T factorisation LU de A en part. les mineurs principaux de A sont ≠ 0 A admet une fact. LU - resolution d'un syst. par la methode de pivot)

22 Valeurs propres, vecteurs propres, diagonalisation, trigonalisation

Valeurs propres, vecteurs propres (f(x) = ax + b, E<sub>λ</sub> - end. projecteur, et nilpotent - si P(λ) = 0 et λ ∈ Sp<sub>n</sub>(A) = 0 - end. induit) - Polynomes caracteristiques (A ∈ M<sub>n</sub>(K) χ<sub>A</sub>(X) = det(A - XIn) = (-1)<sup>n</sup> X<sup>n</sup> + (-1)<sup>n-1</sup> tr A X<sup>n-1</sup> + ... + det A - ex. Mat. de Frobenius (0 1 0 ... 0; 0 0 1 ... 0; ... 0 0 0 ... 1) - χ<sub>A</sub> = χ<sub>P-1, P</sub> - Pol. caracteristiques d'un endomorphisme (appl. aux v.p. de u - F stable par u χ<sub>u|<sub>F</sub></sub> χ<sub>u</sub> d'ou si λ v.p. de u ∈ dim E<sub>λ</sub> ex. projecteur, end. nilpotent) - Endomorphismes et matrices diagonalisables (def. λ<sub>1</sub>, ..., λ<sub>p</sub> vect. propres associes a des v.p. et bases (u<sub>1</sub>, ..., u<sub>p</sub>) bases u<sub>i</sub> diag. (E = ⊕ E<sub>λ<sub>i</sub></sub>) - Endomorphismes diagonalisables et projecteurs (u diag. (E = ⊕ E<sub>λ<sub>i</sub></sub>) Projeteurs π<sub>1</sub>, ..., π<sub>p</sub>) Projeteurs π<sub>1</sub>, ..., π<sub>p</sub> A<sub>i</sub> = λ<sub>i</sub> π<sub>i</sub> π<sub>i</sub> = Id, π<sub>i</sub> ∘ π<sub>j</sub> = 0 si i ≠ j et u = ∑ λ<sub>i</sub> π<sub>i</sub> - π<sub>i</sub> est un polynome en u (on calcule u<sup>k</sup> puis interpolation) - Appl. u diagonalisable, F stable par u alors u|<sub>F</sub> diag. et F = ⊕ (F<sub>λ<sub>i</sub></sub>) - U ons d'ets de L(E) diag. commutant z<sup>2</sup> alors ∃ base de diag. commune - ex. calcul de e<sup>A</sup>) - Trigonalisation (u trigonalisable (χ<sub>u</sub> scinde - u trig. P ∈ K[X] χ<sub>P(u)</sub> = Π (P(λ<sub>i</sub>) - X) - U ons d'ons trigonalisable commune tant z<sup>2</sup> alors ∃ base commune de trigonalisation (on montre qu'il existe un vect. propre commun puis un hyperplan stable commun - ex. χ<sub>A</sub> ou A = (a<sub>11</sub> a<sub>12</sub> ... a<sub>1n</sub>; ... a<sub>21</sub> ... a<sub>2n</sub>))

23 Polynome minimal, espaces caracteristiques

Generalite (Polynome minimal: φ<sub>P</sub> ∈ K[X] → L(E) non injective (E de dim finie) ∃ P(x) ∈ (P) - P(x) ∈ (F, G stable par u F = F ∩ ker u; m<sub>u|<sub>F</sub></sub>) - ex. - polyn. min. d'une matrice) - Th de Cayley Hamilton (χ<sub>u</sub>(u) = 0 ⇒ χ<sub>u</sub> et m<sub>u</sub> ont les m<sup>em</sup> racines) - Theoreme des moyennes (u ∈ L(E) Q ∈ K[X] Q = Q<sub>1</sub> ... Q<sub>r</sub> Q<sub>i</sub> = λ<sub>i</sub> X<sup>d<sub>i</sub></sup> + ... + c<sub>i</sub> alors ker Q(u) = ⊕ ker Q<sub>i</sub>(u) - u diag. (E) m<sub>u</sub> est scinde et m<sup>a</sup> que des racines simples - appl. aux eq. fini de G(L(E)) (p = #G ∨ u ∈ G u<sup>2</sup> = Id - F stable par u u diag. ⇒ u|<sub>F</sub> diag. (m<sub>u|<sub>F</sub></sub>, m<sub>u|<sub>G</sub></sub>)) - Sous espaces caracteristiques (E<sub>λ<sub>i</sub></sub> = Ker (u - λ<sub>i</sub> Id)<sup>d<sub>i</sub></sup> ou d<sub>i</sub> est la multiplicate de λ<sub>i</sub> de χ<sub>u</sub> - Ker (u - λ<sub>i</sub> Id) ⊆ Ker (u - λ<sub>i</sub> Id)<sup>d<sub>i</sub></sup> - F<sub>λ<sub>i</sub></sub> = Ker (u - λ<sub>i</sub> Id)<sup>d<sub>i</sub></sup> - F<sub>λ<sub>i</sub></sub> est scinde E = ⊕ E<sub>λ<sub>i</sub></sub>, E<sub>λ<sub>i</sub></sub> stable par u et u|<sub>E<sub>λ<sub>i</sub></sub></sub> = λ<sub>i</sub> Id<sub>E<sub>λ<sub>i</sub></sub></sub> et nilpotent, donc E<sub>λ<sub>i</sub></sub> = x<sup>d<sub>i</sub></sup> - th ∃! (d, m) d diag. m nilpotent md = dm et u = d + m, det m sont des polyn. en u - Forme matriciel. appl. au calcul de e<sup>u</sup> - E ∈ L(E) ⊆ χ<sub>u</sub> scinde F stable par u (F est somme de resp. stable de resp. caracteristiques)

24 Reduction de Jordan

Reduction des end. nilpotents (u nilpotent d'indice p N<sub>1</sub> = Ker u<sup>p-1</sup> ⊆ N<sub>2</sub> ⊆ ... ⊆ N<sub>p</sub> = E N<sub>j</sub> ⊆ N<sub>j+1</sub> ∩ N<sub>j</sub> = N<sub>j</sub> ∩ N<sub>j+1</sub> ∩ N<sub>j</sub> - base de N<sub>p-1} ⊕ ... ⊕ N<sub>0</sub>) - Cal general (χ<sub>u</sub> scinde n espaces caract. J<sub>λ</sub> = (λ 1 0; 0 λ 1; ... 0 λ))</sub>

25 Formes quadratiques

Formes bilineaires (dimension qeq (def. φ(E, F, K) - ex. φ<sub>E</sub> = F<sup>\*</sup> L(E, F, K) → L(E, F<sup>\*</sup>) isomorphisme, de m avec φ<sub>E</sub>) - Cas de la dimension finie (dim E(E, F, K) - φ = φ<sup>\*</sup> φ (m identifie F<sup>\*</sup> avec F) - def. eq. f: x<sup>2</sup> + y<sup>2</sup> - expression matricielle φ(x, y) = x<sup>t</sup> A y - φ(E, F, K) → M<sub>n</sub>(K) isomorphisme de K en m<sub>1</sub>(K) - Mat (b<sub>j</sub>) sont des bases de E et F resp. Mat φ / (a<sub>i</sub>) (b<sub>j</sub>) = A = (φ(a<sub>i</sub>, b<sub>j})) = P<sub>(a<sub>i</sub>)</sub> (P<sub>(b<sub>j</sub>)})<sup>t</sup> matrices conjuguées) - Formes bilineaires symetriques (car K = ℝ def. φ<sub>2</sub>(E, K) (resp. φ<sub>2</sub>(E, K)) ons des formes bilineaires symetriques (resp. antisym.) φ<sub>2</sub>(E, K) = φ<sub>2</sub>(E, K) ⊕ φ<sub>2</sub>(E, K) - Q(E) ons des formes quadratiques - forme polaire Lunité: def. famille de vect. orthogonale, orthonormale, vecteur isotrope, X<sup>2</sup> ou X<sub>0</sub> ∈ F, Ker φ = E<sup>+</sup>, resp. isotrope (H<sub>1</sub> H<sup>+</sup> ∪ {0}), total isotrope (H<sub>1</sub> H<sup>+</sup>) - Plus cone isotrope, B<sub>H<sub>1</sub></sub>, caract. d'un E<sup>+</sup> isotrope so, X<sup>+</sup> - Chef automorphisme orthogonal, O(q) - Formes bilineaires symetriques en dim finie / Formes degenerées et non deg (P non deg. ⇒ φ isomorphisme de E sur E<sup>\*</sup>) - Expression matricielle (q ∈ K est une forme quad. si q = 0 ou q est polynome homog. de deg. 2 des x<sub>1</sub>, ..., x<sub>n</sub> - {sym} (φ(e<sub>i</sub>, e<sub>j</sub>)) sym. dim dim φ<sub>2</sub>(E, K) = n(n+1) - (φ(e<sub>i</sub>, e<sub>j</sub>)) = (1/2 q' (e<sub>j</sub>)) - Orthogonalite en dimension finie (étude de F<sup>+</sup> (F<sup>+</sup> = {x ∈ E<sup>+</sup> ∨ y ∈ F<sup>+</sup> et y = 0} sur de E<sup>+</sup> pour F sur de E - si F non deg. q(F<sup>+</sup>) = F<sup>+</sup> si E possede une base orthonormale (e<sub>i</sub>) φ(e<sub>i</sub>) = e<sub>i</sub><sup>\*</sup> - φ bilineaire sym qeq (φ(F<sup>+</sup>)) = F<sup>+</sup> et dim F + dim F<sup>+</sup> = dim E + dim (Ker φ) - Forme isotrope E = F ⊕ F<sup>+</sup> Base orthogonale (existence - caract. par l'expression de φ - appl. au eq. def - Methode de Gauss (e<sub>i</sub>) base orthogonale q = E q(e<sub>i</sub>) - ex.)) - Adjoint d'un endomorphisme (φ bil. sym. non deg. qeq φ(x, y) = φ(x, u<sup>\*</sup>(y)) u<sup>\*</sup> = φ<sup>-1</sup> ∘ u ∘ φ - Plus de u<sup>\*</sup> (u<sup>+</sup>) det u<sup>\*</sup> = det u, Ker u<sup>\*</sup> = (Im u)<sup>+</sup> Im u<sup>\*</sup> = (Ker u)<sup>+</sup> (e<sub>i</sub>) base orthonormale Mat u<sup>\*</sup>(e<sub>i</sub>) = Mat(u<sup>\*</sup>(e<sub>i</sub>)) - end. autoadjoints (u = u<sup>\*</sup> - caract. matricielle) - Groupe orthogonal def. (u<sup>\*</sup>u = Id - caract. matriciel) - Matrices orthogonales (O<sub>n</sub> = O<sub>n</sub>(K), SO<sub>n</sub>(K) - matrice de passage d'une BON a une BON)</sub></sub>

26 Formes quadratiques reelles. Espaces euclidiens

Signature d'une forme quadratique reelle (E = ℝ en de dim finie) base de rep. e<sub>i</sub> q(x) = x<sub>1</sub><sup>2</sup> + ... + x<sub>r</sub><sup>2</sup> - x<sub>r+1}</sub><sup>2</sup> - ... - x<sub>s}</sub><sup>2</sup> - (s, r - 1) est la signature de q (ind. de la base) - recherche de la signature - def. forme quad. positive, def. positive - caracterisation de la signature - ex. forme quad sur ℝ<sup>n</sup> q(x) = ax<sup>2</sup> + 2bx + cx<sup>2</sup> - 2 formes quad q et q' sont equivalentes si ∃ c ∈ GL(ℝ) q ou q' = q ∘ c q' sont equiv. si elles ont m signature) - Formes quadratiques positives, Espaces euclidiens prehilbertiens (produit scalaire: forme polaire d'une forme quad > 0 - def. espace prehilbertien, esp. euclidien - ex. - inegalite de Cauchy Schwarz (q quad > 0 q(x+y) > 0 ⇒ φ(x, y) ≤ q(x)q(y) - q > 0 alors Ker φ = cone isotrope) - Norme sur un espace prehilbertien reel (x = √φ(x)) - Espace de Hilbert - ||x + y||<sup>2</sup> + ||x - y||<sup>2</sup> = 2(||x||<sup>2</sup> + ||y||<sup>2</sup>) - th de Pythagore - ex. angulaire) - Orthogonalite dans un espace euclidien / projection orthogonale, symetrie orthog. (Norme directe orthogonale - proj. orth. P<sub>F</sub> ||x - φ(x)|| = d(x, F), φ(x) = ∑ (x(e<sub>i</sub>, e<sub>i</sub>)) e<sub>i</sub>) est BON de F - sym. orthog. φ<sub>F</sub> = P<sub>F</sub> - P<sub>F</sub><sup>+</sup>, P<sub>F</sub><sup>+</sup> - Bases orthonormales (existence - orthogonalisation de Schmidt (e<sub>1</sub>, ..., e<sub>n</sub>) Base de E ∃! BON (e<sub>i</sub>) Vect(e<sub>1</sub>, ..., e<sub>p</sub>) = Vect(e<sub>1</sub>, ..., e<sub>p</sub>) (e<sub>i</sub>, e<sub>i</sub>) > 0)