

Leçon 152-Déterminant. Exemples et applications.

I. Déterminant : généralités

1. Formes multilinéaires alternées.

- Déf : Forme p-linéaire (linéaire par rapport à chacune des p variables)
- Déf : Alternée : $\varphi(x_1, \dots, x_n) = 0 \Leftrightarrow x_i = x_j$ pour $i \neq j$
- Notation : On note $\mathcal{L}_p(E, k)$ l'espace des formes p-linéaires
- Prop : $\dim_k(\mathcal{L}_p(E, k)) = n^p$
- Déf : Linéarité : $\varphi(\lambda_1 x_1, \dots, \lambda_p x_p) = \prod_{i=1}^p \lambda_i^p \varphi(x_1, \dots, x_p)$
- Prop : $\varphi(0, \dots, 0) = 0$
- Prop : φ alternée alors $\varphi(x_1, \dots, x_n) = 0$ pour toute famille liée
- Thm : φ p-linéaire alternée $\Leftrightarrow \forall \sigma \in S_p, (x_1, \dots, x_p) \in E^p, \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)}) = \varepsilon(\sigma) \varphi(x_1, \dots, x_p)$

2. Déterminant.

- Thm : L'espace $\mathcal{A}_n(E, k)$ des formes n-linéaires alternées est de dimension 1 engendré par $\det_{\mathcal{B}}$: $E^n \rightarrow k$ défini par
- Déf : On dit que $\det_{\mathcal{B}}$ est le déterminant de la base ..
- Prop : Relation de Chasles
- Prop : (x_i) liée $\Leftrightarrow \det(x_i) = 0 \Leftrightarrow \exists \mathcal{B} | \det(x_i) = 0$
- Thm : $\varphi(u(x_1), \dots, u(x_n)) = \lambda_u \varphi(x_1, \dots, x_n)$ où $\lambda_u = \det(u) = \det_{\mathcal{B}}(u(e_i))$
- **Dev 1 : Différentielle du déterminant**

II. Méthode de calcul du déterminant

1. Pour une matrice triangulaire par blocs

- $A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & \alpha \\ 0 & B \end{pmatrix}$ alors $\det(A) = a_{1,1} \det(B)$
- Pour une matrice triangulaire le déterminant est le produit des éléments diagonaux
- $M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & I_q \end{pmatrix} : \det(M) = \det(A)$
- $M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & D \end{pmatrix} : \det(M) = \det(A) \cdot \det(D)$

2. Pour une matrice qqconque

- Thm de développement par rapport aux lignes et aux colonnes
- Déf : Comatrice
- Formule pour le déterminant : $A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} (\text{com}(A))^T$

III. Exemples d'utilisations du déterminant

1. Rang

- Déf : Rang d'une matrice est la dimension de l'espace vectoriel engendré par ses colonnes
- Prop : Pour $u \in \mathcal{L}(E), \text{rg}(u) = \dim(\text{Im}(u))$
- Thm du rang
- Prop : Rang d'une matrice = taille du plus grand mineur non nul
- **Dev 2 : Dimension maximale des sous espaces de matrices de dimension inférieure ou égale à p**

2. Déterminant de Vandermonde

— Déf : $V(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \alpha_1 & \dots & \alpha_n \\ \vdots & \dots & \vdots \\ \alpha_1^{n-1} & \dots & \alpha_n^{n-1} \end{pmatrix}$ et $\Delta(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = \det(V(\alpha_1, \dots, \alpha_n))$

— Prop : $\Delta(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (\alpha_j - \alpha_i)$

— Applications aux polynômes interpolateur de Lagrange

3. Déterminant de Gramm

— Déf : Matrice + déterminant de Gramm

— Prop : Rang d'une matrice de Gram

— Thm de Meilleure approximation

Bibliographie :

— 1- Rombaldi : Algèbre et géométrie