

Soit $\text{IK} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} , $n \in \mathbb{N}^*$, E espace euclidien

I) Algèbre linéaire et bilinéaire

1) Matrices symétriques réelles et hermitiennes

Définition 1: Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$. On dit que A est symétrique (resp. antisymétrique) si ${}^t A = A$ (resp. ${}^t A = -A$). On note $S_n(\mathbb{R})$ (resp. $A_n(\mathbb{R})$) leur ensemble.

Exemple 2: $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ est symétrique et $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ est antisymétrique.

Proposition 3: $\dim(S_n(\mathbb{R})) = \frac{n(n+1)}{2}$ et $\dim(A_n(\mathbb{R})) = \frac{n(n-1)}{2}$

Cela donne 4: $M_n(\mathbb{R}) = S_n(\mathbb{R}) \oplus A_n(\mathbb{R})$

Exemple 5: $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix}$.

Définition 6: Soit $H \in M_n(\mathbb{C})$. On dit que H est hermitienne si ${}^t H = H$. On note $H_n(\mathbb{C})$ leur ensemble.

Exemple 7: Les matrices symétriques sont hermitiennes

Remarque 8: Les éléments diagonaux d'une matrice hermitienne sont réels.

2) Endomorphismes symétriques, hermitiens et réduction

Proposition 9: Soit $f \in \text{End}(E)$

Alors: $\exists ! f^* \in \text{End}(E)$ tels, $x, y \in E$, $\langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle$

Définition 10: Un tel endomorphisme est appelé adjoint de f .

Exemple 11: Une réflexion par rapport à un hyperplan est un endomorphisme symétrique

Remarque 12: Si B est une base orthonormée de E et

$A = \text{Mat}_B(f)$, alors $A^* = \text{Mat}_B(f^*) = {}^t A$

Proposition 13: $f \in \text{End}(E)$ est symétrique si $\exists B$ base orthonormée de E telle que $\text{Mat}_B(f)$ est symétrique.

Proposition 14: Soit E espace hermitien, $f \in \text{End}(E)$

Alors: $\exists ! f^* \in \text{End}(E)$ tels, $x, y \in E$, $\langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle$

Définition 15: Un tel f^* est appelé adjoint de f .

Remarque 16: Si B est une base orthonormée, $A = \text{Mat}_B(f)$,

alors: $A^* = \text{Mat}_B(f^*) = {}^t A$.

Proposition 17: $f \in \text{End}(E)$ est hermitienne si $\exists B$ base orthonormée de E telle que $\text{Mat}_B(f)$ est hermitienne.

Définition 18: Un endomorphisme de E est normal si: $m^* \circ m = m \circ m^*$.

Exemple 19: $S(E)$ et $A(E)$ sont des ensembles de normaux.

Lemma 20: Soit $m \in \text{End}(E)$ normal et F sous-espace de E stable par m .

Alors: F^\perp est stable par m .

Lemma 21: Soit $m \in \text{End}(E)$.

Alors: Il existe un sous-espace vectoriel P de E de dimension 1 ou 2 stable par m .

Lemma 22: Soit $m \in \text{End}(E)$ normal

Alors: Il existe des sous-espaces de E : P_1, \dots, P_r de dimension 1 ou 2, deux à deux orthogonaux stables par m : $E = \bigoplus_{i=1}^r P_i$

Théorème 23: Soit $m \in \text{End}(E)$ normal.

Alors: $\exists B$ base orthonormée de E telle que $\text{Mat}_B(m) = \begin{pmatrix} D & 0 \\ 0 & R \end{pmatrix}$ avec D diagonale, $R_{ij} = \begin{pmatrix} 0 & b_{ij} \\ b_{ij} & 0 \end{pmatrix}$ avec $b_{ii} \neq 0$ et $2r+p=n$.

3) Formes bilinéaires symétriques et hermitiennes

Définition 24: Une forme bilinéaire sur E un IK -espace vectoriel est une application $b: E \times E \rightarrow \text{IK}$ bilinéaire par rapport à ses 2 variétés.

La matrice de b dans la base $\{e_i\}_{i=1}^n$ est: $B = \text{Mat}_{\{e_i\}}(b) = (b(e_i, e_j))$

On dit qu'une forme bilinéaire s sur E est symétrique si: $\forall x, y \in E$, $s(x, y) = s(y, x)$

Proposition 25: Une forme bilinéaire s est symétrique si et seulement si \exists base de E telle que $\text{Mat}_E(s)$ est symétrique.

Théorème 26: Soit s forme bilinéaire symétrique.

Alors: (1) $q: E \rightarrow \mathbb{K}$, $x \mapsto s(x, x)$ est une forme quadratique sur E .

(2) Réciproquement, pour tout q forme quadratique sur E , il existe une unique forme bilinéaire symétrique $s: E \times E \rightarrow \mathbb{K}$ telle que $\forall x \in E$, $q(x) = s(x, x)$, donnée par:

$$s(x, y) = \frac{1}{2} [q(x+y) - q(x) - q(y)]$$

appelée forme polaire de q .

Exemple 27: La forme polaire de $q(x) = 3x_1^2 + 2x_2^2 - x_3^2 + 5x_1x_2 - 6x_1x_3 + 7x_2x_3$ est: $s(x, y) = 3x_1y_1 + 2x_2y_2 - x_3y_3 + \frac{5}{2}x_1y_2 + \frac{5}{2}x_2y_1 - 3x_1y_3 + \frac{7}{2}x_2y_3 + \frac{7}{2}x_3y_2$

II) Réduction et décomposition

1) Signature et réduction d'une forme quadratique

Théorème 28: (de réduction de Gauss) Soit q forme quadratique $\neq 0$.

Alors: $\exists r \in \{1, n\}$, $\exists (k_i)_{i=1}^r \in \mathbb{K}^*$, $\exists (l_i)_{i=1}^r \in E^*$ indépendantes | $\forall x \in E$,

$$q(x) = \sum_{i=1}^r k_i l_i^T l_i^2(x)$$

Corollaire 29: Soit $A \in S_n(\mathbb{R})$

Alors: $\exists P \in GL_n(\mathbb{R})$, PAP^T est diagonale

Théorème 30: Soit $A \in S_n(\mathbb{R})$ de rang r .

Alors: $\exists P \in GL_n(\mathbb{R})$, PAP^T est de la forme $\begin{pmatrix} I_r & & \\ & \ddots & \\ & & 0_{n-r} \end{pmatrix}$ avec $r \leq r$

Définition 31: Le couple (s, t) est appelé signature de q .

2) Théorème spectral

Lemme 32: Soit $f \in \text{SC}(E)$

Alors: $\text{Spec}(f) \subseteq \mathbb{R}$ et les sous-espaces propres de f sont

deux à deux orthogonaux

Théorème 33: (spectral réel) Soit $A \in \text{On}(\mathbb{R})$

Alors: $\exists P \in \text{On}(\mathbb{R})$, PAP^T est diagonale

Corollaire 34: N'est plus valable sur \mathbb{C} .

$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ est symétrique non-diagonalisable

Théorème 35: Soit E espace hermitien, $f \in \text{End}(E)$ hermitien.

Alors: $\text{Spec}(f) \subseteq \mathbb{R}$, f est diagonalisable et les sous-espaces propres de f sont deux à deux orthogonaux.

Corollaire 36: Soit $A \in \text{Hn}(\mathbb{C})$

Alors: $\exists U \in \text{Un}(\mathbb{C})$, $U^T A U$ est diagonale réelle.

Théorème 37: (orthogonalisation simultanée) Soit $(u_i) \in \text{SC}(E)^I$

Alors: $\exists \mathcal{B}$ base orthonormée et $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u_i)$ sont diagonales si les u_i commutent deux à deux

Corollaire 38: Soit $(A_i) \in S_n(\mathbb{R})^I$

Alors: $\exists P \in GL_n(\mathbb{R})$, PAP^T est diagonale si les A_i commutent deux à deux

3) Décomposition polaire

Définition 39: Une matrice $A \in \text{On}(\mathbb{R})$ est dite symétrique positive (resp. définie positive) si $A \in S_n(\mathbb{R})$ et $\forall x \in \mathbb{R}^n$, $\langle x^T A x \rangle \geq 0$ (resp. $\langle x^T A x \rangle > 0$). On note $S_n^+(\mathbb{R})$ (resp. $S_n^{++}(\mathbb{R})$) leur ensemble.

Théorème 40: Soit $A \in S_n^+(\mathbb{R})$

$$\exists ! B \in S_n^+(\mathbb{R}) \mid A = B^2$$

Alors:

Théorème 41: (de décomposition polaire) Soit $A \in GL_n(\mathbb{R})$

Alors: $\exists (O, S) \in \text{On}(\mathbb{R}) \times S_n^+(\mathbb{R}) \mid A = OS$

Corollaire 42: L'application $\text{On}(\mathbb{R}) \times S_n^+(\mathbb{R}) \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$ est un homéomorphisme

Proposition 43: $\exp: S_n(\mathbb{R}) \rightarrow S_n^+(\mathbb{R})$ est un homéomorphisme

Définition 44: Soit $p, q \in \mathbb{N}^*$, $I_{(p,q)} = \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & I_q \end{pmatrix} \in M_{p+q}(\mathbb{R})$.

On note $O(p, q) = \{P \in GL_{p+q}(\mathbb{R}) \mid P^T I_{(p,q)} P = I_{(p,q)}\}$

Théorème 45: Soit $p, q \in \mathbb{N}^*$.

Alors: $O(p, q)$ et $O_p(\mathbb{R}) \times O_q(\mathbb{R}) \times \mathbb{R}^{p+q}$ sont homéomorphes.

III Application à la résolution de systèmes linéaires

1) Décomposition LU et de Cholesky : méthodes directes

Soit $b \in \mathbb{K}^n$. On souhaite résoudre $Ax=b$.

Théorème 46 : (décomposition LU) Soit $A \in GL_n(\mathbb{K})$ telle que

$$\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, A^k := \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \in GL_n(\mathbb{K}).$$

Alors : $\exists! (L; U) \in GL_n(\mathbb{K})$ | U triangulaire supérieure et L triangulaire inférieure avec des 1 sur la diagonale tq : $A = LU$.

Remarque 47 : La condition du théorème s'applique en particulier si $A \in S_n^{++}(\mathbb{R})$.

$$\text{Exemple 48 : } \begin{pmatrix} 2 & 4 & -4 & 1 \\ -1 & 6 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & -4 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 4 & -4 & 1 \\ 0 & 3 & 0 & \frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 2 & -\frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{3}{2} \end{pmatrix}$$

Théorème 49 : (décomposition de Cholesky) Soit $A \in S_n^{++}(\mathbb{R})$:

Alors : $\exists! B \in GL_n(\mathbb{R})$ | B triangulaire inférieure à termes diagonaux positifs tels que $A = BB^*$

Remarque 50 : Dans la pratique, on n'a pas besoin de vérifier que A est définie positive mais uniquement que A est symétrique.

Remarque 51 : Le calcul de telle décomposition requiert (n^3) opérations arithmétiques.

2) Méthodes itératives de résolution de $Ax=b$

Définition 52 : Soit $A \in GL_n(\mathbb{K})$. On appelle décomposition réguliére de A tout couple $(\Pi; N) \in GL_n(\mathbb{K}) \times \mathbb{M}_n(\mathbb{K})$ tel que $A = \Pi - N$

Une méthode itérative basée sur une décompositon réguliére $(\Pi; N)$ est : $x \in \mathbb{K}^n$ et $\forall k \in \mathbb{N}$, $\Pi x_{k+1} = N x_k + b$. On dit que la méthode itérative converge si $\forall k \in \mathbb{N}$, $x_k \rightarrow x$ avec $Ax=b$.

Théorème 53 : Une méthode itérative converge si $\rho(\Pi^{-1}N) < 1$

Théorème 54 : Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$ et $(\Pi; N)$ une décomposition réguliére de A.

Alors : $(\Pi^* + N) \in M_n(\mathbb{C})$

Si de plus, $(\Pi^* + N) \in M_n^{++}(\mathbb{C})$, alors $\rho(\Pi^{-1}N) < 1$.

III.1.1 [AII]

IV.2 [AII]

V.1 [AII]

VI.1 [AII]

VII.1 [AII]

Références:

[Gr1] Algèbre linéaire

[Rou] Mathématiques pour l'agrégation Algèbre et Géométrie

[H2G2] Histoires héroïstes de groupes et géométrie

[All] Algèbre linéaire numérique

- Grifone
- Rombaldi

- Caldero
- Allaire