

Réduction des endomorphismes

Khalid EL AMINE I.
Department of Mathematics and Finance



\mathbb{K} désigne le corps \mathbb{R} ou le corps \mathbb{C}

1 Éléments propres d'un endomorphisme

1.1 Valeur propre et vecteur propre

Dans cette section, E désigne un espace vectoriel sur \mathbb{K} , de dimension quelconque.

Définition 1.1 (Valeur propre)

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. On dit que λ est une valeur propre de f , s'il existe $v \in E \setminus \{0_E\}$ tel que :

$$f(v) = \lambda v$$

► Le vecteur v est alors appelé vecteur propre de f associé à la valeur propre λ .

Définition 1.2 (Spectre)

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. L'ensemble des valeurs propres de f s'appelle le spectre de f , on le note $Sp_{\mathbb{K}}(f)$ ou $Sp(f)$.

Définition 1.3 (Vecteur propre)

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $v \in E \setminus \{0_E\}$. On dit que v est un vecteur propre de f , s'il existe $\lambda \in \mathbb{K}$ tel que :

$$f(v) = \lambda v$$

► Le scalaire λ est alors appelé valeur propre de f associé au vecteur propre v .

Remarque : un vecteur propre est non nul, par définition.

Définition 1.4 (Éléments propres)

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$

- Les valeurs propres et vecteurs propres de f sont appelés éléments propres de f .
- Soit $\lambda \in \mathbb{K}$ et $v \in E$. On dit que λ et v sont des éléments propres associés si :

$$v \neq 0_E \text{ et } f(v) = \lambda v$$

Exemple 1 : Considérons l'endomorphisme $f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ définie par

$$f(x, y) = (x - y/2, -x/2 + y)$$

- Vérifier que $v_1 = (1, 1)$ est un vecteur propre de f associé à la valeur propre $\lambda_1 = 1/2$.
- Vérifier que $v_2 = (1, -1)$ est un vecteur propre de f associé à la valeur propre $\lambda_2 = 3/2$.

Solution :

1.2 Sous-espace propre

Proposition 1.5 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. L'ensemble E_λ défini par :

$$E_\lambda = \{x \in E : f(x) = \lambda x\}$$

est un sous-espace vectoriel de E , et

$$E_\lambda = \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_E)$$

Preuve :

Définition 1.6 (Sous-espace propre)

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{K}$ une valeur propre de f . Le sous-espace vectoriel de E

$$E_\lambda = \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_E)$$

est appelé le sous-espace propre de f associé à la valeur propre λ .

Proposition 1.7 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{K}$.

$$\lambda \in \text{Sp}(f) \Leftrightarrow E_\lambda \neq \{0_E\} \Leftrightarrow (f - \lambda \text{id}_E) \text{ non injectif}$$

Preuve :

Proposition 1.8 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. Soit v_1, v_2 deux vecteurs propres de f associés respectivement aux valeurs propres λ_1, λ_2 .

$$\text{Si } \lambda_1 \neq \lambda_2 \text{ alors la famille } \{v_1, v_2\} \text{ est libre dans } E$$

Preuve :

Théorème 1.9 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. Soit $\{v_1, \dots, v_p\}$ une famille de vecteurs propres de A associés respectivement aux valeurs propres $\lambda_1, \dots, \lambda_p$.

$$\text{Si les } \lambda_i \text{ sont distinctes deux à deux, alors la famille } \{v_1, \dots, v_p\} \text{ est libre dans } E$$

Preuve :

Sommés directes (rappel)

Définition 1.10 Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{K} . Soit E_1 et E_2 deux sous-espaces vectoriels de E .

On dit que E_1 et E_2 sont supplémentaires dans E si les deux conditions suivantes sont vérifiées

- (1) $E = E_1 + E_2$
- (2) $E_1 \cap E_2 = \{0_E\}$

Remarque : Si E et F sont deux espaces vectoriels sur \mathbb{K} de dimension finie, alors

$$\dim(E + F) = \dim(E) + \dim(F) - \dim(F \cap E)$$

Théorème 1.11 Soit E un \mathbb{K} -ev de dimension finie. Soit E_1 et E_2 deux sous-espaces vectoriels de E .

E_1 et E_2 sont supplémentaires dans E si l'une des propositions suivantes est vérifiée :

- $\forall x \in E, \exists! (x_1, x_2) \in E_1 \times E_2 : x = x_1 + x_2$
- $\dim(E_1) + \dim(E_2) = \dim(E)$ et $E_1 \cap E_2 = \{0_E\}$
- $\dim(E_1) + \dim(E_2) = \dim(E)$ et $E = E_1 + E_2$

Définition 1.12 Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{K} ; $\{F_1, \dots, F_p\}$ une famille de sous-espaces vectoriels de E . On dit que la famille $\{F_1, \dots, F_p\}$ est en somme directe si :

$$\forall (x_1, \dots, x_p) \in F_1 \times \dots \times F_p, x_1 + \dots + x_p = 0 \Rightarrow x_1 = \dots = x_p = 0$$

Dans ce cas, le sous espace vectoriel (de E), $F = F_1 + \dots + F_p$ est appelé la somme directe des F_1, \dots, F_p . On écrit :

$$F = F_1 \oplus \dots \oplus F_p$$

Proposition 1.13 Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{K} ; $\{F_1, \dots, F_p\}$ une famille de sous-espaces vectoriels de E . La somme $\sum_{i=1}^n F_i$ est directe si et seulement si

$$\forall i \in \llbracket 2, n \rrbracket, F_i \cap \left(\sum_{j=1}^{i-1} F_j \right) = \{0\}$$

Théorème 1.14 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. Soit $\lambda_1, \dots, \lambda_p \in \mathbb{K}$ des valeurs propres de f .

Si les λ_i sont distinctes deux à deux, alors les sous-espace propres $E_{\lambda_1}, \dots, E_{\lambda_p}$ sont en somme directe.

Preuve :

2 Eléments propres d'une matrice carrée

2.1 Valeur propre et vecteur propre

Dans cette section :

- $n \in \mathbb{N}^*$.
- $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ sera noté $0_{n,1}$, pour simplifier.

Remarque : Une matrice carrée $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ peut être considérée comme un endomorphisme de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$.

Définition 2.1 (Valeur propre)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. On dit que λ est une valeur propre de A , s'il existe $V \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}) \setminus \{0_{n,1}\}$ tel que :

$$AV = \lambda V$$

► Le vecteur V est alors appelé vecteur propre de A associé à la valeur propre λ .

Définition 2.2 (Spectre)

L'ensemble des valeurs propres de $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ s'appelle le spectre de A , on le note $Sp(A)$ ou $Sp_{\mathbb{K}}(A)$.

Définition 2.3 (Vecteur propre)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $V \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}) \setminus \{0_{n,1}\}$. On dit que V est un vecteur propre de A , s'il existe $\lambda \in \mathbb{K}$ tel que :

$$AV = \lambda V$$

► Le scalaire λ est alors appelé valeur propre de A associé au vecteur propre V .

Définition 2.4 (Éléments propres)

• Les valeurs propres et vecteurs propres d'une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ sont appelés éléments propres de A .

• Soit $\lambda \in \mathbb{K}$ et $V \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$. On dit que λ et V sont des éléments propres associés si :

$$V \neq 0_{n,1} \quad \text{et} \quad AV = \lambda V$$

Exemple : Considérons la matrice $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ suivante :

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

et les trois vecteurs de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ suivants :

$$V_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad V_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad V_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Vérifier que V_1 , V_2 et V_3 sont des vecteurs propres de A et trouver les valeurs propres associées.

Solution :

2.2 Sous-espace propre

Proposition 2.5 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. L'ensemble E_λ défini par :

$$E_\lambda = \{X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}) : AX = \lambda X\}$$

est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$, et alors

$$E_\lambda = \text{Ker}(A - \lambda I_n)$$

Preuve :

Définition 2.6 (Sous-espace propre)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$ une valeur propre de A . Le sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$

$$E_\lambda = \text{Ker}(A - \lambda I_n)$$

est appelé le sous-espace propre de A associé à la valeur propre λ .

Proposition 2.7 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors :

$$\lambda \in \text{Sp}(A) \Leftrightarrow E_\lambda \neq \{0_{n,1}\} \Leftrightarrow (A - \lambda I_n) \text{ non inversible}$$

Preuve :

Théorème 2.8 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Soit $\{V_1, \dots, V_p\}$ une famille de vecteurs propres de A associés respectivement aux valeurs propres $\lambda_1, \dots, \lambda_p$.

Si les λ_i sont distinctes deux à deux, alors la famille $\{V_1, \dots, V_p\}$ est libre dans $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$.

Preuve : La démonstration est la même que pour les endomorphismes (à faire en exercice).

Théorème 2.9 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Soit $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ des valeurs propres de A .

Si les λ_i sont distinctes deux à deux, alors les sous-espaces propres $E_{\lambda_1}, \dots, E_{\lambda_p}$ sont en somme directe.

Preuve : La démonstration est la même que pour les endomorphismes (à faire en exercice).

3 Polynôme caractéristique

Dans cette section, $n \in \mathbb{N}^*$ et les \mathbb{K} -espaces vectoriels sont de dimension finie.

3.1 Préliminaire

◇ Si E est un \mathbb{K} -ev de dimension finie n et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E , tout vecteur $x \in E$ admet alors une décomposition unique :

$$x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$$

Les scalaires $x_i \in \mathbb{K}$ sont les composantes du vecteur x dans la base \mathcal{B} .

Lorsqu'une base est fixée, on peut identifier E à $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ (ou bien identifier E à \mathbb{K}^n). Dans ce cas, on identifie aussi tout vecteur $x \in E$ au vecteur $X = [x_1 \dots x_n]^T \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$, matrice unicolonne constituée des composantes de x dans la base \mathcal{B} .

◇ Pour $f \in \mathcal{L}(E)$, on notera $A = M_{\mathcal{B}}(f) = [a_{ij}]_{1 \leq i, j \leq n}$, la matrice de f relativement à une base \mathcal{B} quelconque de E .

Dans ce cadre, nous avons :

► λ est valeur propre de f si et seulement si λ est valeur propre de A . Autrement dit :

$$Sp(f) = Sp(A)$$

► x est vecteur propre de f si et seulement si X est vecteur propre de A .

Nous pouvons donc, dans le cadre de la dimension finie, choisir la formulation vectorielle

$$f(x) = \lambda x$$

ou la formulation matricielle

$$AX = \lambda X$$

pour le calcul des éléments propres.

Nous choisirons cette dernière, le plus souvent, pour toute la suite du chapitre.

Remarque : La formulation vectorielle est indispensable pour la recherche des éléments propres lorsque l'on travaille en dimension infinie.

Note : On confondra souvent un polynôme $P(X) \in \mathbb{K}_n[X]$ avec la fonction polynômiale associée $P(x) \in \mathbb{K}_n[x]$ avec $x \in \mathbb{K}$.

3.2 Polynôme caractéristique

Définition 3.1 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

• On appelle polynôme caractéristique de A et on note $P_A(\lambda)$, le déterminant de la matrice $(A - \lambda I_n)$.

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n)$$

• L'équation algébrique $P_A(\lambda) = 0$ s'appelle équation caractéristique de A .

Proposition 3.2 Deux matrices (de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$) semblables ont le même polynôme caractéristique.

Preuve :

► Comme deux matrices semblables différentes représentent le même endomorphisme dans deux bases différentes, cette proposition nous permet donc de donner la définition :

Définition 3.3 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. On appelle *polynôme caractéristique* de f et on note $P_f(\lambda)$, le déterminant de la matrice $M_{\mathcal{B}}(f - \lambda \text{id}_E)$.

$$P_f(\lambda) = \det(M_{\mathcal{B}}(f - \lambda \text{id}_E))$$

Où \mathcal{B} est une base quelconque de E .

Proposition 3.4 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in \mathbb{K}$. Alors :

$$\lambda \text{ est valeur propre de } A \text{ si et seulement si } P_A(\lambda) = 0$$

Preuve : λ est une valeur propre de $A \Leftrightarrow (A - \lambda I_n)$ non inversible $\Leftrightarrow \det(A - \lambda I_n) = 0 \Leftrightarrow P_A(\lambda) = 0$.

Remarque : Nous avons $P_A(0) = \det(A)$. D'où :

0 est une valeur propre de A si et seulement si A est non inversible.

Note : En pratique, pour calculer les valeurs propres d'un endomorphisme $f \in \mathcal{L}(E)$, on détermine sa matrice A dans une base quelconque \mathcal{B} de E ($A = M_{\mathcal{B}}(f)$) et on cherche les valeurs propres de A .

Exemple : Soit $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$ ayant pour matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^3 :

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & -2 \end{bmatrix}$$

- 1) Déterminer le spectre de f .
- 2) En déduire que f n'est pas bijectif.

Solution :

Théorème 3.5 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ avec $n \geq 2$. Alors :

$$P_A(\lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} \text{Tr}(A) \lambda^{n-1} + \dots + \det(A)$$

- Le polynôme $P_A(\lambda)$ a ses coefficients dans \mathbb{K} et $\deg(P_A) = n$.

Preuve : Cela résulte de la formule du déterminant :

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix}$$

Cependant, la preuve est loin d'être facile.

Remarque : Le terme de degré 0 dans P_A est $P_A(0) = \det(A)$, par définition de P_A .

Exemple : Si $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{K})$ alors :

$$P_A(\lambda) = \lambda^2 - \text{Tr}(A)\lambda + \det(A) = \lambda^2 - (a + d)\lambda + (ad - bc)$$

Corollaire 3.6 Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admet au plus n valeurs propres.

Preuve : Les valeurs propres de A sont les racines du polynôme P_A . Comme P_A est de degré n , il a au plus n racines. A admet donc au plus n valeurs propres.

Si a est une racine d'un polynôme P , alors P peut être divisible par $(X - a)^2$ ou $(X - a)^3$...

Définition 3.7 Soit $P \in \mathbb{K}[X]$.

- On appelle ordre de multiplicité d'une racine a de P , le plus grand entier m tel que P soit divisible par $(X - a)^m$.
- On appelle racine double une racine d'ordre 2, racine triple une racine d'ordre 3, etc.

Définition 3.8 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et λ une valeur propre de A .

- On appelle ordre de multiplicité de λ , et on note m_λ ou $\text{mult}(\lambda)$, l'ordre de multiplicité de λ en tant que zéro du polynôme caractéristique P_A .

Définition 3.9 (Polynôme scindé)

Un polynôme $P \in \mathbb{K}[X]$ est dit scindé dans \mathbb{K} , si c'est un produit de polynômes de degré 1. Autrement dit, P est scindé dans \mathbb{K} s'il s'écrit sous la forme

$$P(X) = c \prod_{i=1}^p (X - a_i)^{m_i}$$

avec :

a_1, \dots, a_p des éléments de \mathbb{K} deux à deux distincts, appelés racines de P .

m_1, \dots, m_p des éléments de \mathbb{N}^* ; m_i est appelé ordre de multiplicité de la racine a_i .

$c \in \mathbb{K}$ une constante.

Remarque :

1) Le degré de P est donc $\text{deg}(P) = \sum_{i=1}^p m_i$.

2) Un polynôme $P \in \mathbb{K}[X]$ de degré n ($n \geq 1$) est scindé si et seulement si il possède exactement n racines dans \mathbb{K} comptées chacune avec son ordre de multiplicité (c'est-à-dire plus précisément, si la somme des ordres de multiplicité de ses racines est n).

Exemples :

1) $P = X^2 - 5X + 6 = (X - 2)(X - 3)$.

P est scindé dans \mathbb{R} , car $\text{deg}(P) = 2$ et a 2 racines dans \mathbb{R} .

2) $P = X^3 - 4X^2 + 5X - 2 = (X - 1)^2(X - 2) = (X - 1)(X - 1)(X - 2)$.

P est scindé dans \mathbb{R} car $\text{deg}(P) = 3$ et a trois racines dans \mathbb{R} , comptées chacune avec son ordre de multiplicité $\{1, 1, 2\}$. 1 est une racine double et 2 est une racine simple.

3) $P = X^2 + 1$ n'est pas scindé dans \mathbb{R} . Cependant il est scindé dans \mathbb{C} puisque $P = (X - i)(X + i)$.

Théorème 3.10 (de d'Alembert-Gauss)

Tout polynôme de $\mathbb{C}[X]$ est scindé dans \mathbb{C} .

Preuve : (Admis)

Remarque : Un polynôme de $\mathbb{R}[X]$ est donc toujours scindé dans \mathbb{C} ; il est scindé dans \mathbb{R} si toutes ses racines complexes sont réelles (la partie imaginaire est nulle).

Corollaire 3.11 .

- Si E est un \mathbb{C} -e.v. de dimension n alors f admet exactement n valeurs propres, comptées avec leur ordre de multiplicité.
- Si E est un \mathbb{R} -e.v. de dimension n alors f admet au plus n valeurs propres, comptées avec leur ordre de multiplicité.

Preuve : (Admis)

Exemple : Soit $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$.

On a $P_A(\lambda) = \lambda^2 + 1$. Le polynôme $P = X^2 + 1$ n'est pas scindé dans \mathbb{R} . Cependant, il est scindé dans \mathbb{C} . On a donc $S_{\mathbb{R}}(A) = \emptyset$ et $S_{\mathbb{C}}(A) = \{-i, i\}$.

Rappel : La trace de $A = [a_{ij}] \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est définie par : $tr(A) = \sum_{i=1}^n a_{ii}$.

Proposition 3.12 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ dont le polynôme caractéristique est scindé dans \mathbb{K} et $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ ses valeurs propres (non nécessairement distinctes). Alors

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i = tr(A), \quad \prod_{i=1}^n \lambda_i = det(A)$$

Preuve : Nous avons :

$$P_A(\lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} Tr(A) \lambda^{n-1} + \dots + det(A)$$

Comme P_A est scindé, on peut aussi écrire :

$$P_A(\lambda) = (-1)^n \prod_{i=1}^n (\lambda - \lambda_i)$$

En identifiant les termes de degré $n-1$ et 0 dans les deux expressions de $P_A(\lambda)$, on obtient le résultat.

Remarque : $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ou $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, on a toujours :

$$tr(A) = \sum_{\lambda \in Sp_{\mathbb{C}}(A)} \lambda \quad \text{et} \quad det(A) = \prod_{\lambda \in Sp_{\mathbb{C}}(A)} \lambda$$

Autrement dit :

- La trace d'un endomorphisme (ou d'une matrice carrée) est la somme de ses valeurs propres complexes.
- Le déterminant d'un endomorphisme (ou d'une matrice carrée) est le produit de ses valeurs propres complexes.

Théorème 3.13 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\lambda \in Sp(A)$ de multiplicité m_λ . Alors

$$1 \leq dim(E_\lambda) \leq m_\lambda$$

Preuve :

Remarque : En pratique,

- pour calculer la dimension de E_λ , on applique le théorème du rang à $A - \lambda I_n$.

$$dim(E_\lambda) = n - rg(A - \lambda I_n)$$

- pour déterminer une base de E_λ , on résout le système linéaire

$$AX = \lambda X$$

Corollaire 3.14 Si λ est une valeur propre simple de $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ alors $dim E_\lambda = 1$.

Preuve : λ est valeur propre simple de $A \Leftrightarrow m_\lambda = 1 \Rightarrow 1 \leq dim(E_\lambda) \leq 1 \Leftrightarrow dim(E_\lambda) = 1$.

4 Diagonalisation

4.1 Diagonalisation d'un endomorphisme

Définition 4.1 Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ (ici E est un \mathbb{K} -ev de dimension quelconque).

- On dit que f est diagonalisable s'il existe une base de E formée de vecteurs propres de f .
- Diagonaliser f , c'est trouver une telle base.

Exemple : Reconsidérons l'endomorphisme $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par

$$f(x, y) = (x - y/2, -x/2 + y)$$

Montrer que f est diagonalisable.

Solution :

Proposition 4.2 Soit E un \mathbb{K} -ev de dimension finie et $f \in \mathcal{L}(E)$. Alors

f est diagonalisable si et seulement si, il existe une base \mathcal{B} de E telle que $M_{\mathcal{B}}(f)$ soit diagonale

Preuve :

4.2 Diagonalisation d'une matrice carrée

Définition 4.3 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

- On dit que A est diagonalisable s'il existe une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ formée de vecteurs propres de A .
- Diagonaliser A , c'est trouver une telle base.

Définition 4.4 (bis) Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

- On dit que A est diagonalisable si elle est semblable à une matrice diagonale. Autrement dit, A est diagonalisable $\Leftrightarrow \exists D \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ diagonale et $\exists P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible telles que :

$$A = PDP^{-1}$$

- Diagonaliser A , c'est trouver D et P .

Théorème 4.5 (condition suffisante)

Si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admet n valeurs propres distinctes deux à deux alors A est diagonalisable.

Preuve :

Exemple 1 : Une matrice triangulaire (supérieure ou inférieure) à coefficients diagonaux distincts deux à deux est diagonalisable. En effet, si

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & a_{n-1\ n} \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{bmatrix}$$

alors

$$P_A(\lambda) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} - \lambda & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & a_{n-1\ n} \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} = \prod_{i=1}^n (a_{ii} - \lambda)$$

P_A admet n racines distinctes deux à deux $\Leftrightarrow A$ admet n valeurs propres distinctes deux à deux $\Rightarrow A$ est diagonalisable dont le spectre est $Sp(A) = \{a_{ii}\}_{i=1}^n$.

Exemple 2 : Soit $A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ la matrice carrée suivante :

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix}$$

Montrer que la matrice A est diagonalisable et la diagonaliser.

Solution :

Remarque : Attention, l'ordre de placement des vecteurs propres dans la matrice P doit respectivement suivre l'ordre de placement des valeurs propres dans la matrice D .

Théorème 4.6 Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est diagonalisable si et seulement si la somme des dimensions de ses sous-espaces propres est égale à n .

Preuve :

Théorème 4.7 Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est diagonalisable si et seulement si $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ est somme directe des sous-espaces propres de A .

Preuve :

Remarque Importante : En pratique, on utilise souvent le polynôme caractéristique.

Le théorème suivant est une caractérisation fondamentale de la diagonalisabilité d'une matrice carrée.

Théorème 4.8 (condition nécessaire et suffisante)
Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est diagonalisable si et seulement si

1. P_A est scindé dans \mathbb{K} ,
2. $\forall \lambda \in Sp(A), \dim(E_\lambda) = m_\lambda$.

Preuve :

Exemple : La matrice $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ est-elle diagonalisable ?

$$A = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Solution :

Diagonalisation - Synthèse

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

- A admet n valeurs propres distinctes deux à deux $\Rightarrow A$ diagonalisable.
- P_A scindé dans \mathbb{K} et $\forall \lambda \in Sp(A), \dim(E_\lambda) = m_\lambda \Leftrightarrow A$ diagonalisable.
- $\sum_{\lambda \in Sp(A)} \dim(E_\lambda) = n \Leftrightarrow A$ diagonalisable.
- $\bigoplus_{\lambda \in Sp(A)} E_\lambda = \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}) \Leftrightarrow A$ diagonalisable.
- P_A non scindé dans $\mathbb{K} \Rightarrow A$ non diagonalisable.
- $\exists \lambda \in Sp(A), \dim(E_\lambda) < m_\lambda \Rightarrow A$ non diagonalisable.

5 Trigonalisation

5.1 Matrice triangulaire

- Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est dite triangulaire supérieure si elle est de la forme :

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & a_{n-1\ n} \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{bmatrix}$$

L'ensemble des matrices triangulaires supérieures se note $\mathcal{U}_n(\mathbb{K})$ (\mathcal{U} pour upper triangular matrix). On note aussi $\mathcal{T}_{n,s}(\mathbb{K})$.

► Soit $A \in \mathcal{U}_n(\mathbb{K})$. Si les coefficients diagonaux de A sont nuls ($a_{ii} = 0$), alors on dit que A est triangulaire supérieure stricte.

- Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est dite triangulaire inférieure si elle est de la forme :

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn-1} & a_{nn} \end{bmatrix}$$

L'ensemble des matrices triangulaires inférieures se note $\mathcal{L}_n(\mathbb{K})$ (\mathcal{L} pour lower triangular matrix). On note aussi $\mathcal{T}_{n,i}(\mathbb{K})$.

► Soit $A \in \mathcal{L}_n(\mathbb{K})$. Si les coefficients diagonaux de A sont nuls ($a_{ii} = 0$), alors on dit que A est triangulaire inférieure stricte.

- On dit qu'une matrice est triangulaire, si elle est triangulaire supérieure ou triangulaire inférieure.

Proposition 5.1 *Toute matrice triangulaire inférieure est semblable à une matrice triangulaire supérieure.*

Preuve : Notons

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 1 & \cdots & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

une matrice carrée d'ordre n . On peut vérifier que $PP = I_n$ et donc $P^{-1} = P$.

Soit $L \in \mathcal{L}_n(\mathbb{K})$, une matrice triangulaire inférieure, avec

$$L = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn-1} & a_{nn} \end{bmatrix}$$

On a $PLP^{-1} = PLP = U$, avec

$$U = \begin{bmatrix} a_{nn} & a_{n\ n-1} & \cdots & a_{n1} \\ 0 & a_{n-1\ n-1} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & a_{21} \\ 0 & \cdots & 0 & a_{11} \end{bmatrix}$$

qui est une matrice triangulaire supérieure, $U \in \mathcal{U}_n(\mathbb{K})$. La matrice L et la matrice U sont donc semblables.

Remarque Le lien entre la matrice L et la matrice U est le suivant :

si f est un endomorphisme ayant pour matrice L dans une base $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$, en renversant cette base on obtient une nouvelle base $\mathcal{B}' = (e_n, \dots, e_1)$. U n'est rien d'autre que la matrice de f dans cette nouvelle base. C'est-à-dire, si $L = [f(e_1) \dots f(e_n)]$ alors $U = [f(e_n) \dots f(e_1)]$

Note : Conformément à l'usage, nous adopterons les matrices triangulaires supérieures dans la suite et, pour simplifier, nous les appellerons matrices triangulaires.

5.2 Trigonalisation

Définition 5.2 .

- Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On dit que A est trigonalisable, s'il existe une matrice triangulaire $T \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ semblable à A .
- Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. On dit que f est trigonalisable, s'il existe une base \mathcal{B} de E telle que $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(f)$ soit triangulaire.

Théorème 5.3 .

- Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

1. A est trigonalisable.
2. P_A est scindé dans \mathbb{K} .

- Soit $f \in \mathcal{L}(E)$. Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

1. f trigonalisable.
2. P_f est scindé dans \mathbb{K} .

Preuve :

Remarque : Si A est trigonalisable, alors, les éléments de la diagonale de la matrice triangulaire T semblable à A sont les valeurs propres de A .

Exemple : Trigonaliser dans $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ la matrice $A = \begin{bmatrix} -2 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & -2 \end{bmatrix}$.

Solution :

Corollaire 5.4 Toute matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ est semblable à une matrice triangulaire $T \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

Preuve : Tout polynôme P de $\mathbb{C}[X]$ est scindé dans \mathbb{C} , P_A est donc scindé dans $\mathbb{C} \Rightarrow A$ est trigonalisable.

En pratique : Trigonalisation d'une matrice de $\mathcal{M}_3(\mathbb{K})$

Soit $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{K})$. Si A est trigonalisable mais non diagonalisable, alors on a 3 cas classés comme suit:

Cas 1 : $P_A(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)(\lambda_2 - \lambda)^2$, avec $\lambda_1 \neq \lambda_2$. $Sp(A) = \{\lambda_1, \lambda_2\}$.

- Si $\dim(E_{\lambda_2}) = 1$ alors A est semblable à une matrice de la forme :

$$T = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & a \\ 0 & 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \text{ avec } a \neq 0$$

Cas 2 : $P_A(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)^3$. $Sp(A) = \{\lambda_1\}$.

- Si $\dim(E_{\lambda_1}) = 2$ alors A est semblable à une matrice de la forme :

$$T = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & a \\ 0 & \lambda_1 & b \\ 0 & 0 & \lambda_1 \end{bmatrix} \text{ avec } (a, b) \neq (0, 0)$$

Cas 3 : $P_A(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)^3$. $Sp(A) = \{\lambda_1\}$.

• Si $\dim(E_{\lambda_1}) = 1$ alors A est semblable à une matrice de la forme :

$$T = \begin{bmatrix} \lambda_1 & a & b \\ 0 & \lambda_1 & c \\ 0 & 0 & \lambda_1 \end{bmatrix} \text{ avec } ac \neq 0$$

Trigonalisation - Synthèse

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

► P_A est scindé dans $\mathbb{K} \Leftrightarrow A$ trigonalisable dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

► $\mathbb{K} = \mathbb{C} \Rightarrow A$ trigonalisable dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

6 Applications de la réduction d'une matrice carrée

6.1 Calcul des puissances d'une matrice

Rappel : Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Si λ est une valeur propre de A , alors :

- λ^2 est une valeur propre de A^2 , et plus généralement

$$\forall k \in \mathbb{N}, \lambda^k \text{ est une valeur propre de } A^k$$

- si A est inversible alors $1/\lambda$ est une valeur propre de A^{-1} , et plus généralement

$$\forall k \in \mathbb{N}, \lambda^{-k} \text{ est une valeur propre de } A^{-k}$$

6.1.1 Puissances d'une matrice

Définition 6.1 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $k \in \mathbb{N}$. On appelle puissance k -ième de A et on note A^k , la matrice définie par

$$A^k = \underbrace{A \times \dots \times A}_{k \text{ fois}}$$

où par convention

$$A^0 = I_n$$

- Si A est inversible d'inverse A^{-1} , alors A^{-k} est défini par

$$A^{-k} = (A^{-1})^k$$

Remarque : On peut avoir $A^k = O_n$ alors que $A \neq O_n$. Par exemple

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \text{ mais } A^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Propriétés 6.2 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

- $\forall i, k \in \mathbb{N}$:

$$A^i \times A^k = A^{i+k} \text{ et } (A^i)^k = A^{ik}$$

- Si A est inversible, alors $\forall i, k \in \mathbb{Z}$:

$$A^i \times A^k = A^{i+k} \text{ et } (A^i)^k = A^{ik}$$

Preuve :

Proposition 6.3 Soit $D \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ diagonale ; $U \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire supérieure et $L \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire inférieure. Notons $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ les coefficients diagonaux de ces trois matrices, i.e. :

$$D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & \vdots \\ \vdots & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} ; U = \begin{bmatrix} \lambda_1 & u_{12} & \dots & u_{1n} \\ 0 & \lambda_2 & \dots & \vdots \\ \vdots & \dots & \dots & u_{n-1 n} \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} ; L = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ l_{21} & \lambda_2 & \dots & \vdots \\ \vdots & \dots & \dots & 0 \\ l_{n1} & \dots & l_{nn-1} & \lambda_n \end{bmatrix}$$

Alors $\forall k \in \mathbb{N}$:

$$D^k = \begin{bmatrix} \lambda_1^k & & (0) \\ & \dots & \\ (0) & & \lambda_n^k \end{bmatrix} ; U^k = \begin{bmatrix} \lambda_1^k & & (*) \\ & \dots & \\ (0) & & \lambda_n^k \end{bmatrix} ; L^k = \begin{bmatrix} \lambda_1^k & & (0) \\ & \dots & \\ (*) & & \lambda_n^k \end{bmatrix}$$

où $(*)$ sont des éléments de \mathbb{K} .

Preuve :

6.1.2 Formule du binôme

Définition 6.4 Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est dite nilpotente, s'il existe $p \in \mathbb{N}^*$ tel que

$$A^p = O_n \quad \text{et} \quad A^{p-1} \neq O_n$$

L'entier p est unique et s'appelle l'ordre de nilpotence de la matrice A .

Exemples :

1) La matrice $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ est nilpotente, d'ordre de nilpotence 2.

2) La matrice $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ est nilpotente, d'ordre de nilpotence 3.

Remarque : Plus généralement, on peut montrer que toute matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire supérieure stricte ou triangulaire inférieure stricte est nilpotente, d'ordre de nilpotence $\leq n$.

Théorème 6.5 (Formule du binôme)

Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Si A et B commutent ($AB = BA$) alors $\forall k \in \mathbb{N}$:

$$(A + B)^k = \sum_{i=0}^k \binom{k}{i} A^{k-i} B^i$$

Preuve :

Remarque : Cette formule est fautive si A et B ne commutent pas.

Exercice : Calculer A^k pour tout $k \in \mathbb{N}$, des matrices suivantes :

$$a) A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ; \quad b) A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} ;$$

Solution :

Exercice : Calculer T^k pour tout $k \in \mathbb{N}$, de la matrice suivante :

$$T = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Solution :

6.1.3 Puissances de matrices semblables

Proposition 6.6 Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible telles que

$$A = PBP^{-1}$$

Alors

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad A^k = PB^kP^{-1}$$

Preuve : (Par récurrence)

• **Initialisation :** Si $k = 0$ la propriété est vraie car $A^0 = I_n = PI_nP^{-1} = PB^0P^{-1}$.

• **Hérédité** : Supposons que la propriété est vraie jusqu'au rang k , ($k \in \mathbb{N}$) i.e. : $A^k = PB^kP^{-1}$.
On a alors

$$A^{k+1} = A^k A = PB^k P^{-1} P B P^{-1} = PB^k (P^{-1} P) B P^{-1} = P(B^k B) P^{-1} = PB^{k+1} P^{-1}.$$

Ce qui prouve la propriété au rang $k + 1$.

Remarque : Soit $A = PBP^{-1}$. A est inversible $\Leftrightarrow B$ est inversible et on a :

$$A^{-1} = PB^{-1}P^{-1}$$

$$\text{En effet : } A^{-1} = (PBP^{-1})^{-1} = (P^{-1})^{-1} B^{-1} P = PB^{-1} P^{-1}$$

Corollaire 6.7 Soit $A, B, P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversibles telles que

$$A = PBP^{-1}$$

Alors

$$\forall k \in \mathbb{Z} \quad A^k = PB^k P^{-1}$$

Preuve :

• Nous avons $\forall k \in \mathbb{N} \quad A^k = PB^k P^{-1}$

• Soit $k \in \mathbb{Z}^* \Leftrightarrow m = -k \in \mathbb{N}^*$

$A^k = A^{-m} = (A^{-1})^m = (PB^{-1}P^{-1})^m = P(B^{-1})^m P^{-1} = PB^{-m} P^{-1} = PB^k P^{-1}$. Et ainsi

$$\forall k \in \mathbb{Z} \quad A^k = PB^k P^{-1}$$

A) Calcul des puissances d'une matrice diagonalisable

Corollaire 6.8 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$; $P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible et $D \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ diagonale telles que

$$A = PDP^{-1}$$

Alors

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad A^k = PD^k P^{-1}$$

Si A est inversible alors

$$\forall k \in \mathbb{Z} \quad A^k = PD^k P^{-1}$$

Preuve :

Remarque :

$$D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & (0) \\ & \ddots & \\ (0) & & \lambda_n \end{bmatrix} \Rightarrow D^k = \begin{bmatrix} \lambda_1^k & & (0) \\ & \ddots & \\ (0) & & \lambda_n^k \end{bmatrix}$$

Par conséquent

$$A^k = P \begin{bmatrix} \lambda_1^k & & (0) \\ & \ddots & \\ (0) & & \lambda_n^k \end{bmatrix} P^{-1}$$

Exemple : Soit

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -8 & 6 \\ -1 & -8 & 7 \\ 1 & -14 & 11 \end{bmatrix}$$

Montrer que A est inversible et calculer A^k pour tout $k \in \mathbb{Z}$.

Solution :

B) Calcul des puissances d'une matrice trigonalisable

Corollaire 6.9 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$; $P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible et $T \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire telles que

$$A = PTP^{-1}$$

Alors

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad A^k = PT^kP^{-1}$$

Si A est inversible alors

$$\forall k \in \mathbb{Z} \quad A^k = PT^kP^{-1}$$

Preuve :

C) Calcul des puissances d'une matrice diagonale par blocs

Proposition 6.10 (puissance de matrice diagonale par blocs)

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ une matrice diagonale par blocs, i.e. de la forme :

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & A_p \end{bmatrix}$$

où les A_i sont des matrices carrés. Alors $\forall k \in \mathbb{N}$:

$$A^k = \begin{bmatrix} A_1^k & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2^k & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & A_p^k \end{bmatrix}$$

Preuve :

Corollaire 6.11 Soit $T \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ une matrice triangulaires supérieure de la forme :

$$T = \begin{bmatrix} T_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & T_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & T_p \end{bmatrix}$$

où les T_i sont des matrices triangulaires supérieure. Alors $\forall k \in \mathbb{N}$:

$$T^k = \begin{bmatrix} T_1^k & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & T_2^k & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & T_p^k \end{bmatrix}$$

Preuve.

Exemple.

Solution.

6.2 Suites récurrentes linéaires

Rappel. Suite numérique arithmético-géométrique

Définition 6.12 Une suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ à valeurs dans \mathbb{K} est dite arithmético-géométrique, s'il existe $(a, b) \in \mathbb{K}$ tels que la suite vérifie la relation de récurrence suivante :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad u_{n+1} = au_n + b$$

Cas $a = 1$: La suite est arithmétique, donc

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad u_n = u_0 + nb$$

- Si $b \neq 0$, alors la suite est divergente.
- Si $b = 0$, la suite est constante : $\forall n \in \mathbb{N}, u_n = u_0$.

Cas $a \neq 1$: Le terme général de la suite est donné par :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad u_n = a^n(u_0 - u) + u \quad \text{avec} \quad u = \frac{b}{1-a}$$

Si $|a| < 1$, la suite est convergente $u_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} u$.

6.2.1 Suites récurrentes linéaires du premier ordre

Proposition 6.13 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $B \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. Soit $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de matrices de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ définie pour tout $n \in \mathbb{N}$ par

$$X_{n+1} = AX_n + B \quad \text{où} \quad X_0 \text{ est donnée}$$

Si $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est convergente, alors sa limite X est solution de

$$X = AX + B$$

Preuve :

Proposition 6.14 Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $B \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

1) Si $I_n - A$ est inversible alors, pour tout B , il existe une seule matrice $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ solution de

$$X = AX + B$$

2) Si $I_n - A$ n'est pas inversible alors, deux cas sont possibles

- soit il n'existe aucune matrice $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ solution de

$$X = AX + B$$

- soit il existe une infinité de matrices $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ solution de

$$X = AX + B$$

Preuve :

Exemple. Soit $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$, $(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(w_n)_{n \in \mathbb{N}}$ des suites réelles définies par $u_0 = 0$, $v_0 = 22$, $w_0 = 22$ et

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad \begin{cases} u_{n+1} = \frac{1}{4}(2u_n + v_n + w_n) \\ v_{n+1} = \frac{1}{3}(u_n + v_n + w_n) \\ w_{n+1} = \frac{1}{4}(u_n + v_n + 2w_n) \end{cases} \quad (S)$$

Calculer u_n , v_n , w_n en fonction de n et étudier la convergence de ces trois suites.

Solution.