

## Algèbre linéaire - Réduction des matrices (voir le chapitre 4 du cours)

### 1 Théorème de Schur

Soit  $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ . Alors il existe une matrice **unitaire**  $\mathbb{U}$  (i.e. inversible avec  $\mathbb{U}^{-1} = \mathbb{U}^*$ ) telle que la matrice  $\mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  soit **triangulaire supérieure** :

$$\mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U} = \mathbb{U}^*\mathbb{A}\mathbb{U} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & t_{1,2} & \cdots & t_{1,n} \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & t_{n-1,n} \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

On note  $\mathbb{T} = \mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U}$ . La matrice  $\mathbb{A}$  s'écrit alors  $\mathbb{A} = \mathbb{U}\mathbb{T}\mathbb{U}^*$ . Les valeurs propres de  $\mathbb{A}$  sont les éléments diagonaux de  $\mathbb{T}$  car :

$$\begin{aligned} \det(\mathbb{A} - \lambda\mathbb{I}) &= \det(\mathbb{U}\mathbb{T}\mathbb{U}^* - \lambda\mathbb{I}) \\ &= \det(\mathbb{U}\mathbb{T}\mathbb{U}^* - \lambda\mathbb{U}\mathbb{U}^*) \\ &= \det(\mathbb{U}(\mathbb{T} - \lambda\mathbb{I})\mathbb{U}^*) = \det(\mathbb{U}) \det(\mathbb{T} - \lambda\mathbb{I}) \det(\mathbb{U}^*) = \det(\mathbb{U}\mathbb{U}^*) \det(\mathbb{T} - \lambda\mathbb{I}) = \det(\mathbb{T} - \lambda\mathbb{I}). \end{aligned}$$

### 2 Diagonalisation d'une matrice

On dit que la matrice  $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  est **diagonalisable** sur  $\mathbb{C}$  s'il existe une matrice **inversible**  $\mathbb{U} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  telle que la matrice  $\mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  soit **diagonale** :

$$\mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

On note  $\mathbb{D} = \mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U}$ . La matrice  $\mathbb{A}$  s'écrit alors  $\mathbb{A} = \mathbb{U}\mathbb{D}\mathbb{U}^{-1}$ . Les éléments diagonaux de  $\mathbb{D}$  sont les valeurs propres de  $\mathbb{A}$ , et pour  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , le  $j$ -ème vecteur colonne  $\mathbf{u}^{(j)}$  de la matrice  $\mathbb{U}$  est un vecteur propre de  $\mathbb{A}$  associé à la valeur propre  $\lambda_j$ . En effet, on a :

$$\mathbb{U}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{U} = \mathbb{D} \iff \mathbb{A}\mathbb{U} = \mathbb{U}\mathbb{D} \iff \mathbb{A}\mathbf{u}^{(j)} = \lambda_j\mathbf{u}^{(j)}, \forall j \in \llbracket 1, n \rrbracket.$$

C'est à dire qu'une matrice est diagonalisable si, et seulement si, il existe une base de vecteurs propres.

Cas particuliers :

- Soit  $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  telle que toutes ses valeurs propres sont distinctes. Alors  $\mathbb{A}$  est diagonalisable. Cela vient du fait que les vecteurs propres associés à des valeurs propres distinctes sont linéairement indépendants (exercice à la maison). Donc les  $n$  vecteurs propres associés à  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  forment une base de  $\mathbb{C}^n$  (on a  $\mathbb{C}^n = E_{\lambda_1} \oplus E_{\lambda_2} \oplus \cdots \oplus E_{\lambda_n}$ , où  $E_{\lambda_i}$  est le sous espace propre associé à  $\lambda_i$  et qui vérifie ici  $\dim(E_{\lambda_i}) = 1, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ).
- Soit  $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  hermitienne, alors  $\mathbb{A}$  est diagonalisable. De plus  $\mathbb{U}$  est unitaire, c'est-à-dire que  $\mathbb{U}^{-1} = \mathbb{U}^*$ , ce qui revient à dire qu'il existe une base orthogonale de vecteurs propres. Ce résultat est un application directe du théorème de Schur : il existe une matrice  $\mathbb{U}$  unitaire telle que la matrice  $\mathbb{U}^*\mathbb{A}\mathbb{U} = \mathbb{T}$  soit triangulaire supérieure. Alors  $(\mathbb{U}^*\mathbb{A}\mathbb{U})^* = \mathbb{T}^*$ . Mais  $(\mathbb{U}^*\mathbb{A}\mathbb{U})^* = \mathbb{U}^*\mathbb{A}^*\mathbb{U} = \mathbb{U}^*\mathbb{A}\mathbb{U} = \mathbb{T}$  (puisque  $\mathbb{A}^* = \mathbb{A}$ ). Donc  $\mathbb{T}^* = \mathbb{T}$  ce qui entraîne que  $\mathbb{T}$  est diagonale. De plus,  $\mathbb{T}$  est réelle, c'est-à-dire que toutes les valeurs propres de  $\mathbb{A}$  sont réelles.

Exemple : Soit  $\mathbb{A}$  définie par

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Les valeurs propres de  $\mathbb{A}$  sont les racines du polynôme caractéristique  $\mathcal{P}_{\mathbb{A}}$  de  $\mathbb{A}$  :

$$\mathcal{P}_{\mathbb{A}}(\lambda) = \det(\mathbb{A} - \lambda\mathbb{I}) = \lambda^2 + 1.$$

On a donc deux valeurs propres :  $\lambda_1 = i$  et  $\lambda_2 = -i$ . Elles sont distinctes donc  $\mathbb{A}$  est diagonalisable dans  $\mathbb{C}$ , et les vecteurs propres sont dans  $\mathbb{C}^2 \setminus \{\mathbf{0}\}$  (un vecteur propre associé à  $\lambda_1$  est  $\mathbf{u}^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}$ , et un vecteur propre associé à  $\lambda_2$  est  $\mathbf{u}^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$ ), et ils forment une base de  $\mathbb{C}^2$  (en tant qu'espace vectoriel sur  $\mathbb{C}$ ).

### 3 Décomposition de Jordan

Soit  $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ , on note  $\{\lambda_i\}_{1 \leq i \leq \ell}$  les valeurs propres de  $\mathbb{A}$ , deux à deux distinctes, de multiplicité  $m_i$ , c'est-à-dire :

$$\det(\mathbb{A} - \lambda \mathbb{I}) = (-1)^n \prod_{i=1}^{\ell} (\lambda - \lambda_i)^{m_i}, \quad \text{avec } \sum_{i=1}^{\ell} m_i = n.$$

Alors il existe une matrice inversible  $\mathbb{X}$  telle que  $\mathbb{X}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{X}$  soit **diagonale par blocs** :

$$\mathbb{X}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{X} = \begin{pmatrix} \mathbb{J}_{k_{1,1}}(\lambda_1) & 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & \mathbb{J}_{k_{1,2}}(\lambda_1) & \ddots & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ & & & \mathbb{J}_{k_{2,1}}(\lambda_2) & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & & 0 & \mathbb{J}_{k_{\ell,s_\ell}}(\lambda_\ell) \end{pmatrix},$$

avec  $\mathbb{J}_k(\lambda) \in \mathcal{M}_k(\mathbb{C})$  définie par

$$\mathbb{J}_1(\lambda) = \lambda, \quad \mathbb{J}_k(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 1 & 0 \\ \vdots & & \ddots & \lambda & 1 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & \lambda \end{pmatrix}, \quad \text{pour } k > 1.$$

$\mathbb{J} = \mathbb{X}^{-1}\mathbb{A}\mathbb{X}$  est la **forme canonique de Jordan**, et  $\mathbb{J}_k$  est un **bloc de Jordan**.

Si l'on a  $s_i$  blocs de Jordan associés à une même valeur propre  $\lambda_i$ , chacun de taille  $k_{i,j}$ , alors  $\sum_{j=1}^{s_i} k_{i,j} = m_i$  où  $m_i$  est la multiplicité algébrique de  $\lambda_i$  (en tant que racine de  $\mathcal{P}_{\mathbb{A}}(\lambda) = \det(\mathbb{A} - \lambda \mathbb{I})$ ).

Notons que :  $\mathbb{A}$  est diagonalisable  $\iff \ell = n, s_i = 1, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$  et  $k_{1,1} = \cdots = k_{n,1} = 1$ .

Exemple : Soit  $\mathbb{A}$  définie par

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 7 & 3 & -1 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 8 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & -2 & 10 & 2 & -2 & 2 \\ -2 & -2 & -2 & 10 & 2 & 2 \\ -1 & -1 & -1 & -1 & 11 & 1 \\ -6 & -2 & -2 & 2 & 2 & 14 \end{pmatrix}.$$

La matrice  $\mathbb{A}$  a deux valeurs propres  $\lambda_1 = 8$  de multiplicité  $m_1 = 3$  et  $\lambda_2 = 12$  de multiplicité  $m_2 = 3$ . La forme de Jordan de  $\mathbb{A}$  est

$$\mathbb{J} = \begin{pmatrix} 8 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 12 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 12 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 12 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbb{J}_{1,1}(\lambda_1) & & \mathbf{0} \\ & \mathbb{J}_{2,1}(\lambda_2) & \\ \mathbf{0} & & \mathbb{J}_{1,2}(\lambda_1) \end{pmatrix}$$

On a donc ici deux blocs de Jordan associés à la valeurs propre  $\lambda_1 = 8$  : l'un de taille  $k_{1,1} = 2$  l'autre de taille  $k_{1,2} = 1$  (on a bien  $k_{1,1} + k_{1,2} = 3 = m_1$ ), et on a un seul bloc de Jordan associé à  $\lambda_2 = 12$ , de taille  $k_{2,1} = 3 = m_2$ . La matrice  $\mathbb{A}$  n'est donc pas diagonalisable.