

Cadre : E est un \mathbb{K} -ev de dimension finie. $u \in \mathcal{L}(E)$ est identifié à sa matrice dans une base appropriée.

I Diagonalisation

1) Éléments propres

Définition 1. Soit $\lambda \in \mathbb{K}$, le scalaire λ est appelée valeur propre de u s'il existe $x \in E \setminus \{0\}$ tel que $u(x) = \lambda x$. On dit alors que x est un vecteur propre de u associé à λ .

On appelle spectre de u , noté $\text{Sp}(u)$, l'ensemble des valeurs propres de u .

Remarque 2. (i) 0 est valeur propre de u ssi $\text{Ker } u \neq \{0\}$.

(ii) Pour $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, on dit que $X \in \mathbb{K}^n$ est vecteur propre de A associé à la valeur propre $\lambda \in \mathbb{K}$. On note également $\text{Sp}(A)$ le spectre de A . Si A est la matrice d'un endomorphisme u , $\text{Sp}(u) = \text{Sp}(A)$.

Définition 3. Soit λ une valeur propre de u . On définit E_λ par :

$$E_\lambda = \{x \in E \mid u(x) = \lambda x\} = \text{Ker}(u - \lambda \text{Id}_E)$$

E_λ est un sous-espace vectoriel de E stable par u , appelé sous-espace propre de u associé à la valeur propre λ .

Proposition 4. Soient $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ des valeurs propres distinctes de u , alors les sous-espaces propres $E_{\lambda_1}, \dots, E_{\lambda_k}$ sont en somme directe.

2) Polynôme annulateur, polynôme minimal

Définition 5. Soit $P(X) = \sum_{i=0}^p a_i X^i \in \mathbb{K}[X]$.

Pour tout $f \in \mathcal{L}(E)$, on note :

$$P(f) = \sum_{i=0}^p a_i f^i \in \mathcal{L}(E) \text{ où } f^k = \underbrace{f \circ \dots \circ f}_{k \text{ fois}}$$

Pour tout $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, on note :

$$P(A) = \sum_{i=0}^p a_i A^i \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$$

Définition 6. L'application suivante est un morphisme de \mathbb{K} -algèbre :

$$\varphi_u : \begin{cases} \mathbb{K}[X] & \longrightarrow \mathcal{L}(E) \\ X & \longmapsto u \end{cases}$$

On note $\mathbb{K}[u]$ son image.

Remarque 7. Comme $\mathbb{K}[X]$ est une algèbre commutative, $\mathbb{K}[u]$ aussi.

Théorème 8 (Lemme des noyaux). Soient $f \in \mathcal{L}(E)$ et $P = P_1 \dots P_k$ dans $\mathbb{K}[X]$ tel que les P_i sont premiers entre eux deux à deux, alors :

$$\text{Ker } P(f) = \bigoplus_{i=1}^k \text{Ker } P_i(f)$$

Proposition 9. Si $f \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{K}$, alors $\lambda \in \text{Sp}(f) \Leftrightarrow \pi_f(\lambda) = 0$.

3) Polynôme caractéristique

Définition 10. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On appelle polynôme caractéristique de A le polynôme de $\mathbb{K}[X]$ défini par :

$$\chi_A(X) = \det(A - XI_n)$$

Remarque 11. (i) $\chi_A(0) = \det A$

(ii) Une matrice a même polynôme caractéristique que sa transposée.

(iii) Deux matrices semblables ont même polynôme caractéristique.

Exemple 12. Si $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$, alors $\chi_A(X) = X^2 - 5X - 2$.

Définition 13. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$. On appelle polynôme caractéristique de u le polynôme caractéristique de la matrice de u , on le note χ_u .

Proposition 14. λ est valeur propre de u ssi $\chi_u(\lambda) = 0$.

Remarque 15. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On peut écrire :

$$\chi_A(X) = \sum_{i=0}^n \beta_i X^i \text{ où } \beta_0 = (-1)^n \det A, \beta_{n-1} = -\text{tr } A, \beta_n = 1$$

Proposition 16. Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ et $P \in \mathbb{K}[X]$ tel que $P(f) = 0$.

Si λ est valeur propre de f , alors $P(\lambda) = 0$.

Remarque 17. χ_f et π_f ont les mêmes racines.

Exemple 18. (i) Si f est nilpotent d'ordre n , $\pi_f(X) = X^n = \chi_f(X)$.

(ii) Si f est l'application nulle, $\pi_f(X) = X$ et $\chi_f(X) = X^n$.

Théorème 19 (Cayley-Hamilton). Pour $f \in \mathcal{L}(E)$, $\chi_f(f) = 0$.

4) Diagonalisabilité et critères de diagonalisabilité

Définition 20. Un endomorphisme est dit diagonalisable s'il existe une base dans laquelle sa matrice est diagonale. Une matrice est diagonalisable si l'endomorphisme associé est diagonalisable.

Remarque 21. Une matrice est diagonalisable si, et seulement si, elle est semblable à une matrice diagonale.

Théorème 22. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, les assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) u est diagonalisable
- (ii) Il existe une base de E formée de vecteurs propres de u .
- (iii) E est somme directe des espaces propres de u .

Théorème 23. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, les assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) u est diagonalisable
- (ii) χ_u est scindé à racines simples sur \mathbb{K} .
- (iii) Il existe $P \in \mathbb{K}[X] \setminus \{0\}$ scindé à racines simples tel que $P(u) = 0$.

Corollaire 24. Si u est diagonalisable, alors pour tout sous-espace V de E stable par u , l'endomorphisme induit $u|_V \in \mathcal{L}(V)$ est diagonalisable.

Application 25. Un endomorphisme est diagonalisable si, et seulement si, il admet un polynôme annulateur scindé à racines simples sur \mathbb{K} .

Théorème 26. u est diagonalisable si, et seulement si, χ_u est scindé et la multiplicité de chaque valeur propre est égale à la dimension de l'espace propre associé.

II Résultats de diagonalisabilité

1) Codiagonalisabilité

Proposition 27. Soient $u, v \in \mathcal{L}(E)$ tels que $u \circ v = v \circ u$, alors :

- (i) Tout sous-espace propre de u est stable par v .
- (ii) $\text{Im } u$ est stable par v .

Théorème 28. Soient $u, v \in \mathcal{L}(E)$ diagonalisables tels que $u \circ v = v \circ u$, alors il existe une base commune de diagonalisation de u et v . On dit que u et v sont codiagonalisables.

Application 29. $\mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$ et $GL_m(\mathbb{R})$ sont isomorphes en tant que groupes si, et seulement si, $n = m$.

2) Endomorphisme symétrique

Définition 30. Soit E un espace euclidien, et soit $u \in \mathcal{L}(E)$ autoadjoint, alors u est un endomorphisme symétrique. On note $S(E)$ l'ensemble des endomorphismes sur E symétriques, et $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices symétriques réelles. On a $M \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \Leftrightarrow {}^tM = M$.

Théorème 31. $u \in S(E)$ est diagonalisable dans une base orthogonale.

Remarque 32. Le résultat est faux dans $\mathcal{S}_n(\mathbb{C})$.

Exemple 33. Pour $M = \begin{pmatrix} 1 & j & j^2 \\ j & j & 1 \\ j^2 & 1 & j^2 \end{pmatrix}$, on a $M^2 = 0$. Donc si M était diagonalisable, M serait nulle. M n'est donc pas diagonalisable.

3) Corps finis

Théorème 34. Soit \mathbb{F}_q un corps fini de cardinal q , E un \mathbb{F}_q -espace vectoriel et $u \in \mathcal{L}(E)$. u est diagonalisable si, et seulement si, $X^q - X$ est un polynôme annulateur de u .

III Applications

1) Résolution de systèmes linéaires

Théorème 35. Soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ diagonalisable, alors $M^k = PD^kP^{-1}$.

Exemple 36. Si $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$, alors $A^k = \begin{pmatrix} 2 \times 2^k - 3 & 2^k - 3^k \\ -2 \times 2^k + 2 \times 3^k & -2^k + 2 \times 3^k \end{pmatrix}$.

Application 37. Système linéaire de suites récurrentes :

$$\text{Si } \begin{cases} u_{n+1} = u_n - v_n \\ v_{n+1} = 2u_n + 4v_n \end{cases} \text{ et } \begin{cases} u_0 = 2 \\ v_0 = 1 \end{cases} \text{ alors } \begin{cases} u_n = 3 \times 2^{n+1} - 4 \times 3^n \\ v_n = -3 \times 2^n + 4 \times 3^n \end{cases} .$$

Application 38. Système différentiel linéaire à coefficients constants :

$$\text{Si } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = x - y \\ \frac{dy}{dt} = 2x + 4y \end{cases} \text{ alors } \begin{cases} x = C_1 e^{2t} + C_2 e^{3t} \\ y = C_1 e^{2t} - C_2 e^{3t} \end{cases} .$$

