

Soit $K = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{C}$, $A \in \mathcal{M}_n(K)$ pour $n \in \mathbb{N}^*$.

I] Exponentielle matricielle

1] Série matricielle

Définition 1: Le spectre de A est l'ensemble de ses valeurs propres $\text{Sp}(A)$ et le rayon spectral est: $\rho(A) = \max \{ \lambda \in \text{Sp}(A) \}$

Proposition 2: $\forall k \in \mathbb{N}$, $\rho(A^k) = \rho(A)^k$ et par tout norme matricielle $\|\cdot\|$, $\rho(A) \leq \|A\|$

Lemme 3: $\forall \varepsilon > 0$, il existe une norme matricielle $\|\cdot\|$ telle que: $\|A\| \leq \rho(A) + \varepsilon$

Théorème 4: Soit $\sum_{k=0}^{\infty} z^k$ série entière de rayon de convergence $R > 0$. Soit $A \in \mathcal{M}_n(K)$ telle que $\rho(A) < R$.

Abs: $\sum_{k=0}^{\infty} A^k$ est normalement convergente et si $\rho(A) > R$, alors $\sum_{k=0}^{\infty} A^k$ est divergente

Corollaire 5: En notant $f(A) = \sum_{k=0}^{\infty} A^k$, on a: $f(A) \in K[A]$.

Théorème 6: Soit $\sum_{k=0}^{\infty} z^k$ série entière de rayon de convergence $R > 0$, f sa somme.

Abs: (1) Si $\rho(A) = 0$, alors $\varphi(t) = f(tA)$ est de classe $\mathcal{C}^\infty$ sur $\mathbb{R}$
(2) Si $0 < \rho(A) < R$, alors φ est de classe $\mathcal{C}^\infty$ sur $]-\frac{R}{\rho(A)}, \frac{R}{\rho(A)}[$

Pour les deux cas, $\varphi'(t) = A f'(tA)$ avec $f'(z) = \sum_{k=1}^{\infty} k A^k z^{k-1}$

Exemple 7: Si $\rho(A) < 1$, alors $I_n - A \in \text{GL}_n(K)$ et $(I_n - A)^{-1} = \sum_{k=0}^{\infty} A^k$.

2] Notion d'exponentielle matricielle

Proposition 8: La série entière $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k!}$ est de rayon de convergence $+\infty$ et alors $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!}$ est convergente et sa somme est appelée exponentielle de A , notée $\exp(A)$.

Exemple 9: $\forall \lambda \in K$, $\exp(\lambda I_n) = e^\lambda I_n$

Théorème 10: $\det(\exp(A)) = \exp(\text{Tr}(A))$

Corollaire 11: $\exp(A) \in \text{GL}_n(K)$.

Proposition 12: Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(K)$ tels que $AB = BA$

Abs: $\exp(A+B) = \exp(A) \exp(B)$

Corollaire 13: $\exp(A)^{-1} = \exp(-A)$.

Corollaire 14: $\exp: \mathcal{M}_n(K) \rightarrow \text{GL}_n(K)$ n'est pas un morphisme

Exemple 15: Pour $\theta \in \mathbb{R}$, $A_\theta = \begin{pmatrix} 0 & -\theta \\ \theta & 0 \end{pmatrix}$, $\exp(A_\theta) = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$
 $A_\theta = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & -\theta \\ \theta & 0 \end{pmatrix}$ mais $\exp(A_\theta) \neq \exp\left(\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) \exp\left(\begin{pmatrix} 0 & -\theta \\ \theta & 0 \end{pmatrix}\right)$.

Proposition 16: Soit $P \in \text{GL}_n(K)$ et $B = P A P^{-1}$

Abs: $\exp(B) = P \exp(A) P^{-1}$

Application 17: La réduction de A en matrice diagonale permet de calculer facilement $\exp(A)$.

3] Calcul par décomposition de Dunford

Lemme 18: Si $P = \prod_{k=1}^p (x - \lambda_k)^{m_k} \in K[x]$ annule A , $N_k = \ker(A - \lambda_k I_n)^{m_k}$

Abs: $K^n = \bigoplus_{i=1}^p N_i$ et $\forall k \in \{1, \dots, p\}$, le projecteur sur N_k polynomialement à $\bigoplus_{j \neq k} N_j$ est un polynôme en A .

Théorème 19: (de décomposition de Dunford) Si K_A est scindé

Abs: $\exists (D, N) \in \mathcal{M}_n(K)$ λ diagonalisable, N nilpotent, $DN = ND$ et $A = D + N$ avec $D, N \in K[A]$.

Remarque 20: On peut se passer de l'hypothèse sur K_A en remplaçant "D diagonalisable" par "D semi-simple".

Exemple 21: Si $a \neq b$, la décomposition de Dunford de $\begin{pmatrix} a & c \\ 0 & b \end{pmatrix}$ n'est pas $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & c \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ mais $D = \begin{pmatrix} a & c \\ 0 & b \end{pmatrix}$ et $N = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ car D est déjà diagonalisable et $DN = ND$

XXIII.3

[Row]

Corollaire 22: Dans ce cas, $\exp(A) = \exp(D) \sum_{k=0}^{q-1} \frac{N^k}{k!}$ avec q l'indice de nilpotence de N , et la décomposition de Dunford de $\exp(A)$ est $\exp(A) = \exp(D) + \exp(D)[\exp(N) - I_n]$

Corollaire 23: Dans ce cas, A est diagonalisable ssi $\exp(A)$ l'est.

II] Propriétés de l'exponentielle matricielle

1] Régularité

Théorème 24: $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$ est continue.

Proposition 25: $\exp$ est différentiable en 0 et $d_0 \exp = I_n$

Corollaire 26: $\exp$ réalise un $\mathcal{C}^1$ -difféomorphisme d'un voisinage de 0 dans un voisinage de I_n .

Théorème 27: $\exp$ est de classe $\mathcal{C}^1$ sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et

$$d_x \exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \quad H \mapsto \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k!} \left(\sum_{\substack{\alpha_1 + \dots + \alpha_k = k-1 \\ \alpha_i \geq 1}} X^{\alpha_1} H X^{\alpha_2} \dots X^{\alpha_k} \right)$$

Corollaire 28: $\frac{d}{dt}(e^{tA}) = Ae^{tA}$

2] Injectivité et surjectivité

Proposition 29: $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$ n'est pas injective

Exemple 30: $\exp \begin{pmatrix} 0 & -\theta \\ \theta & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} = \exp \begin{pmatrix} 0 & -(\theta+2\pi) \\ \theta+2\pi & 0 \end{pmatrix}$

Notation 31: Pour $C \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, on note $\Phi[C] = \{PC \mid P \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})\}$

Lemme 32: (théorème d'inversion locale) Soit $U \subseteq \mathbb{R}^n$ ouvert, $a \in U$, $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ un $\mathcal{C}^1$ -difféomorphisme tq: $da f \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$.

Alors: $\exists V \subseteq U \mid \exists W \subseteq \mathbb{R}^n$ tel $f: V \rightarrow W$ est un $\mathcal{C}^1$ -difféomorphisme.

Théorème 33: $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \rightarrow \mathcal{GL}_n(\mathbb{C})$ est surjective.

3] Bijection entre sous-ensembles matriciels

Notation 34: On note $\mathcal{N}_n(\mathbb{K})$ l'ensemble des matrices nilpotentes et $\mathcal{Z}_n(\mathbb{K})$ celui des matrices unipotentes (i.e. telles que $A - I_n$ nilpotente)

Définition 35: Pour $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ telle que $\rho(A) < 1$, on peut définir

$$\ln(I_n + A) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k-1}}{k} A^k$$

Exemple 36: (1) Si $A = 0_n$, $\ln(I_n) = 0_n$
(2) Si A est nilpotente d'indice q , $\ln(I_n + A) = \sum_{k=1}^{q-1} \frac{(-1)^{k-1}}{k} A^k$

Lemme 37: Pour $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ telle que $\rho(A) < 1$, on a:

$$\exp[\ln(I_n + A)] = I_n + A$$

Lemme 38: Pour $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, $\exp(A) \in \mathcal{Z}_n(\mathbb{K})$ et $\ln(\exp(A)) = A$

Théorème 39: $\exp$ réalise une bijection de $\mathcal{N}_n(\mathbb{K})$ dans $\mathcal{Z}_n(\mathbb{K})$.

Corollaire 40: $\forall A \in \mathbb{K}^*, \forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), \exists X \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \mid \exp(X) = \lambda I_n + A$

Théorème 41: $\exp: S_n(\mathbb{R}) \rightarrow S_n^+(\mathbb{R})$ est un difféomorphisme.

Lemme 42: (théorème de décomposition polaire) Soit $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K})$.

Alors: $\exists S, O \in S_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \mid A = OS$

Définition 43: Soit $p, q \in \mathbb{N}^*$, $I_{(p,q)} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \in \mathcal{GL}_{p+q}(\mathbb{R})$. On note

$$\mathcal{O}(p,q) = \{P \in \mathcal{GL}_{p+q}(\mathbb{R}) \mid P I_{(p,q)} P^t = I_{(p,q)}\}$$

Application 44: Soit $p, q \in \mathbb{N}^*$.

Alors: $\mathcal{O}(p,q)$ est $\mathcal{O}_p(\mathbb{R}) \times \mathcal{O}_q(\mathbb{R}) \times \mathbb{R}^{pq}$ sans difféomorphisme.

III] Applications aux équations différentielles

1] Système différentiel linéaire à coefficients constants

Lemme 45: $\frac{d}{dt}(e^{tA}) = Ae^{tA}$

Théorème 46: Soit $\lambda \in \mathbb{R}$, $y \in \mathbb{K}^n$ et (I_H) : $\begin{cases} y' = Ay \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$

Alors: la solution de I_H est: $y(t) = y_0 e^{(t-t_0)A}$.

XXIII.2

[Row]

[2ad]

XXIII.4

[Row]

[M62]

II.4 [Cor]

[Bar] II.5

Exemple 47: La solution de $\begin{cases} x' = x + 2y \\ y' = 2x + y \end{cases}$ est :
 $x(t) = \frac{1}{2} [3e^{3(t-1)} + e^{-(t-1)}]$ $y(t) = \frac{1}{2} [3e^{3(t-1)} - e^{-(t-1)}]$

2) Cas des systèmes linéaires à coefficients constants dans $\mathbb{R}^2$

On considère ici $A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ et le système $y' = Ay$

Proposition 48: Si A a deux valeurs propres $\mu \neq \lambda$ de vecteurs propres e_μ, e_λ associés.

Alors: $y(t) = C_1 e^{\lambda t} e_\lambda + C_2 e^{\mu t} e_\mu$

Corollaire 49: Dans ce cas,

- (1) Si $0 < \lambda < \mu$, alors 0 est un point d'équilibre instable
- (2) Si $\lambda < \mu < 0$, alors 0 est un point d'équilibre asymptotiquement stable
- (3) Si $\lambda < 0 < \mu$, alors 0 est un point col

Proposition 50: Si A a deux valeurs propres complexes $\lambda, \bar{\lambda}$, soit v_1, v_2 vecteurs propres associés

Alors: $y(t) = C e^{\lambda t} v_1 + \bar{C} e^{\bar{\lambda} t} v_2$

Corollaire 51: Dans ce cas, en coordonnées polaires, la trajectoire est décrite par des spirales logarithmiques.

Proposition 52: Si A a une unique valeur propre réelle

- Alors: (1) Si A est diagonalisable, alors les trajectoires sont des deux-droites partant de l'origine
- (2) Si A n'est pas diagonalisable, alors 0 est un point dégénéré stable ou instable.

II.4

[Bar]

3) Stabilité d'un système différentiel par un système linéaire

Théorème 53: (de stabilité) Soit (λ_j) les valeurs propres de A .

Alors: les solutions de $y' = Ay$ sont:

- (1) stables si $\forall j, \operatorname{Re}(\lambda_j) < 0$ ou $(\operatorname{Re}(\lambda_j) = 0$ et le bloc de Jordan correspondant est diagonalisable)
- (2) asymptotiquement stable si $\forall j, \operatorname{Re}(\lambda_j) < 0$

Lemme 54: Soit $\|\cdot\|$ norme d'algèbre sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ de valeurs propres de partie réelle strictement négatives.

Alors: $\exists \alpha > 0, \exists T > 0$ tels, $\forall t \geq T, \|e^{At}\| \leq e^{-\alpha t}$

Théorème 55: (de Liapounov) Soit $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ de classe C^1 telle que $f(0) = 0$ et df a toutes ses valeurs propres de partie réelle strictement négative.

Alors: 0 est point d'équilibre stable du système $\begin{cases} y' = f(y) \\ y(0) = y_0 \in \mathbb{R}^n \end{cases}$

II.2 [Bar]

[Isen]

Références :

[Rom] Mathématiques pour l'agrégation. Algèbre et Géométrie

[Zad] Un max de maths

[H2G2] Histoire réductrice de groupes et géométries

[Ber] Équations différentielles

[Isen] L'oral à l'agrégation de mathématiques

- Rembaldi
- Zavidovique
- Caldero
- Berthelin
- Isenmann