

Dans cette leçon, \mathbb{K} est le corps \mathbb{R} ou \mathbb{C} et $n \in \mathbb{N}^*$

I. Définitions et premières propriétés

Def ①: on définit l'application exponentielle comme suit:

$$\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$$

$$A \mapsto \exp(A) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^k}{k!}$$

prop ②: si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, la série $\sum \frac{A^k}{k!}$ converge normalement sur tout compact de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

coro ③: \exp est une application continue.

prop ④: (i) si $AB = BA$, alors $\exp(A+B) = \exp(A)\exp(B)$

(ii) $\exp(\mathcal{M}_n(\mathbb{K})) \subset GL_n(\mathbb{K})$

(iii) $\forall P \in GL_n(\mathbb{K}), A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), \exp(PAP^{-1}) = P \exp(A) P^{-1}$

(iv) si $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}, \exp \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & e^{\lambda_n} \end{pmatrix}$

(v) $\exp({}^t A) = {}^t \exp(A)$ et $\exp(\bar{A}) = \overline{\exp(A)}$

prop ⑤: le spectre de $\exp(A)$ est $\{e^\lambda, \lambda \in Sp(A)\}$

application ⑥: $\det(\exp(A)) = e^{\text{Tr}(A)}$

Remarque ⑦: si $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ alors $\exp(A+B) \neq \exp(A)\exp(B)$

prop ⑧: soit N une matrice nilpotente, alors $\exp(N) - I_n$ est nilpotente.

II. Calcul de l'exponentielle: Dunford

Def ⑨: Une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admet une décomposition

de Dunford si il existe D diagonalisable dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et N nilpotente telles que $DN = ND$ et $A = D + N$.

Thm ⑩: si χ_A qui est le polynôme caractéristique de A est scindé, alors A admet une décomposition de Dunford sur \mathbb{K} , unique.

En particulier, toute matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ admet une décomposition de Dunford.

prop ⑪: soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, et $A = D + N$ sa décomp de Dunford, alors: si $N^n = 0$:

(i) $\exp(A) = \exp(D)\exp(N)$

(ii) $\exp(A) = \exp(D) + \exp(D) \cdot \sum_{k=1}^{n-1} \frac{N^k}{k!}$ est la décomposition de Dunford de $\exp(A)$

coro ⑫: A est diagonalisable SSI $\exp(A)$ l'est.

Ex ⑬: soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ alors $\exp(A) = \begin{pmatrix} e & e \\ 0 & e \end{pmatrix}$

III. Surjectivité et restrictions remarquables

prop ⑭: soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C}), \exp(A) \in GL_n(\mathbb{C})$
 \exp est de classe \mathcal{C}^∞ sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

Thm ⑮: (i) $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective

(ii) $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \{A^2, A \in GL_n(\mathbb{R})\}$ est surjective

application ⑯: $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$ n'est pas l'exponentielle d'une matrice réelle. $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \exp \begin{pmatrix} 0 & \pi \\ -\pi & 0 \end{pmatrix}$

NHG p 356
 FGN p 16
 NHG p 356
 NHG p 357
 NHG p 358
 NHG p 357
 MNE p 57

Rq (17): l'exponentielle n'est pas injective sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ $n \geq 2$

$$\forall k \in \mathbb{Z} \quad \exp \begin{pmatrix} 0 & 2k\pi \\ -2k\pi & 0 \end{pmatrix} = I_2$$

(elle l'est sur $\mathcal{M}_1(\mathbb{R}) \cong \mathbb{R}$ mais pas sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \cong \mathbb{C}$).

prop (18): exp est bijective sur $D_n(\mathbb{R})$ (mais pas sur $D_n(\mathbb{C})$)

Def (19): on note $S_n(\mathbb{R})$ (resp $H_n(\mathbb{C})$) l'ensemble des matrices symétriques (resp hermitiennes). On note aussi $S_n^{++}(\mathbb{R})$ (resp $H_n^{++}(\mathbb{C})$) l'ensemble des matrices symétriques (resp hermitiennes) définies positives.

Thm (20): Les applications exp: $S_n(\mathbb{R}) \rightarrow S_n^{++}(\mathbb{R})$ et exp: $H_n(\mathbb{C}) \rightarrow H_n^{++}(\mathbb{C})$ sont des homéomorphismes.

IV Logarithme d'une matrice

prop (21): l'exponentielle est différentiable en 0 et sa différentielle est Id, c'est donc un difféomorphisme local sur un voisinage de 0.

On peut donc définir \exp^{-1} sur un voisinage de I_n .

application (22): $GL_n(\mathbb{K})$ n'a pas de sous-groupes arbitrairement petits: $\exists V$ voisinage de I_n dans $GL_n(\mathbb{K})$ tel que le seul sous-groupe de $GL_n(\mathbb{K})$ inclus dans V soit $\{I_n\}$.

Def (23): pour $\| \cdot \|$ une norme subordonnée, on définit le logarithme d'une matrice dans $B(I_n, 1)$: si $\|H\| < 1$

$$\text{Log}(I_n + H) = \sum_{k=1}^{+\infty} (-1)^{k-1} \frac{H^k}{k}$$

prop (24): si N est une matrice nilpotente de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, on pose $L = \sum_{k=1}^{n-1} (-1)^{k-1} \frac{N^k}{k}$. alors $\exp(L) = I_n + N$. L est alors un logarithme de $I_n + N$.

Thm (25): notons $\mathcal{N}(n)$ le cône nilpotent et $\mathcal{U}(n)$ l'ensemble des matrices U telles que $U - I_n$ est nilpotente. Alors

$$\exp: \mathcal{N}(n) \rightarrow \mathcal{U}(n) \quad \pi \mapsto \exp(\pi)$$

Ex (26): $\text{Log} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ Plus généralement:

$$\text{Log} \begin{pmatrix} 1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ 0 & & & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -\frac{1}{2} & \dots & \frac{(-1)^n}{n-1} \\ & \ddots & & & \\ & & 0 & & \\ & & & \ddots & \\ 0 & & & & 0 \end{pmatrix}$$

V. Lien avec les équations différentielles

Def (27): Un système différentiel linéaire du 1^{er} ordre dans \mathbb{K}^m est une équation $Y'(t) = A(t)Y(t) + B(t) *$ où $Y(t) = \begin{pmatrix} y_1(t) \\ \vdots \\ y_m(t) \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^m$ et $A: I \rightarrow \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$ $B: I \rightarrow \mathbb{K}^m$ $t \mapsto A(t)$ $t \mapsto B(t)$ sont continues sur I intervalle de \mathbb{R} .

DEF p 182 + 134
DEF p 196-7
DEF p 190
DEF p 196
DEF p 196

Thm (28): Par tout point $(t_0, v_0) \in I \times \mathbb{K}^m$ passe une unique solution maximale globale (définie sur tout I) de (*)

Thm (29): La solution de $Y'(t) = AY(t)$ (q: $A \in \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$) et $Y(t_0) = v_0$ est $Y(t) = \exp((t-t_0)A) \cdot v_0$

La solution de $Y'(t) = AY + B(t)$ (q: $A \in \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$) et $Y(t_0) = v_0$ est $Y(t) = \exp((t-t_0)A) \cdot v_0 + \int_{t_0}^t \exp((t-u)A) B(u) du$

application (30): soient b et c deux fonctions continues sur $I =]0, \tau[$ fixé. Le système différentielle linéaire à coefficient constant (S) $\begin{cases} x' = y + b(t) \\ y' = bx - y + c(t) \end{cases}$

est équivalent à $Y'(t) = AY(t) + B(t)$ où $Y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$, $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$, $B(t) = \begin{pmatrix} b(t) \\ c(t) \end{pmatrix}$.

Les solutions général de ce système sont donc données par le théorème précédent.

Def (31): On considère désormais une équation linéaire (E_0) $Y' = A(t)Y$, où $A: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$ est continue. On note \mathcal{Y} l'ensemble des solutions de (E_0) .

$\forall t_0 \in I$, $\phi_{t_0}: \mathcal{Y} \rightarrow \mathbb{K}^m$ est un isomorphisme. $Y \mapsto Y(t_0)$

$\forall (t, t_0) \in I^2$, on définit $R(t, t_0) = \phi_t \circ \phi_{t_0}^{-1}: v \in \mathbb{K}^m \xrightarrow{\phi_{t_0}^{-1}} Y \in \mathcal{Y} \xrightarrow{\phi_t} Y(t)$

$R(t, t_0)$ s'appelle la résolvante de (E_0) .

prop (32): (i) $\forall t \in I$, $R(t, t) = I_m$

(ii) $\forall (t_0, t_1, t_2) \in I^3$ $R(t_2, t_1) R(t_1, t_0) = R(t_2, t_0)$

(iii) $R(t, t_0)$ est la solution dans $\mathcal{M}_m(\mathbb{K})$ du système $\Pi'(t) = A(t)\Pi(t)$ où $\Pi(t) \in \mathcal{M}_m(\mathbb{K})$ vérifie $\Pi(t_0) = I_m$

(iv) La solution au problème de Cauchy $\begin{cases} Y' = A(t)Y \\ Y(t_0) = v_0 \end{cases}$ est $Y(t) = R(t, t_0) \cdot v_0$

Ex (33): Supposons que $A(t)A(u) = A(u)A(t) \forall t, u \in I$, alors

$$R(t, t_0) = \exp\left(\int_{t_0}^t A(u) du\right)$$

DEF p 196

Références:

- [DTEP] Demailly (analyse numérique et ED) (partie V)
- [FGN] Francinou (Algèbre 2)
- [TNE] Teneimé / Testard (intro à la théorie des groupes de Pic.)
- [NH₂G₂] Caldero (Nouvelles Histoires ...) (75%)