

Les déterminants d'ordre 3

$$\text{Soit } A = (a_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \in M_{3 \times 3}(\mathbb{R}).$$

$$\text{Si } V_1 = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ a_{31} \end{pmatrix}, V_2 = \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ a_{32} \end{pmatrix} \text{ et } V_3 = \begin{pmatrix} a_{13} \\ a_{23} \\ a_{33} \end{pmatrix} \text{ alors } A = (V_1, V_2, V_3).$$

Les matrices particulières A_{ij} :

$$A_{11} = \begin{pmatrix} \overline{a_{11}} & \overline{a_{12}} & \overline{a_{13}} \\ \overline{a_{21}} & a_{22} & a_{23} \\ \overline{a_{31}} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} & a_{22} & a_{23} \\ & a_{32} & a_{33} \\ & & \end{pmatrix},$$

$$A_{23} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \overline{a_{13}} \\ \overline{a_{21}} & \overline{a_{22}} & \overline{a_{23}} \\ a_{31} & a_{32} & \overline{a_{33}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{31} & a_{32} \end{pmatrix}, \dots$$

- Le **mineur** du coefficient a_{ij} est le nombre $\det(A_{ij})$.
- Le **cofacteur** du coefficient a_{ij} est le nombre $c_{ij} = (-1)^{i+j} \det(A_{ij})$.
- Le **déterminant** de la matrice A est le nombre, noté $\det(A)$, défini par

$$\det(A) = a_{11}c_{11} + a_{12}c_{12} + a_{13}c_{13} = a_{11} \det(A_{11}) - a_{12} \det(A_{12}) + a_{13} \det(A_{13}) .$$

On vérifie que :

- $\det(A) = a_{11}a_{22}a_{33} + a_{13}a_{21}a_{32} + a_{12}a_{23}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{13}a_{22}a_{31}$

Résultats :

1) Si $A = (V_1, V, V)$, $\det(A) = 0$.

$$\begin{vmatrix} a & x & x \\ b & y & y \\ c & z & z \end{vmatrix} = a \cdot \begin{vmatrix} y & y \\ z & z \end{vmatrix} - b \cdot \begin{vmatrix} x & x \\ z & z \end{vmatrix} + c \cdot \begin{vmatrix} x & x \\ y & y \end{vmatrix} = 0 .$$

De même $\begin{vmatrix} V & V_1 & V \\ V & V & V_1 \end{vmatrix} = 0 .$

$$2) \det(\alpha \cdot V_1, V_2, V_3) = \alpha \cdot \det(V_1, V_2, V_3) ; \text{ et}$$

$$\det(V_1, \alpha \cdot V_2, V_3) = \det(V_1, V_2, \alpha \cdot V_3) = \alpha \cdot \det(V_1, V_2, V_3).$$

$$\det(\alpha \cdot V_1, \beta \cdot V_2, \gamma \cdot V_3) = \alpha\beta\gamma \cdot \det(V_1, V_2, V_3).$$

$$3) \det(V_1, V_2 + V_2^*, V_3) = \det(V_1, V_2, V_3) + \det(V_1, V_2^*, V_3).$$

$$\det(V_1, V_2 + V_2^*, V_3) = \dots$$

$$\begin{vmatrix} a & x+x^* & g \\ b & y+y^* & h \\ c & z+z^* & i \end{vmatrix} = a \cdot \begin{vmatrix} y+y^* & h \\ z+z^* & i \end{vmatrix} - b \cdot \begin{vmatrix} x+x^* & g \\ z+z^* & i \end{vmatrix} + c \cdot \begin{vmatrix} x+x^* & g \\ y+y^* & h \end{vmatrix} =$$

$$a \cdot [(y+y^*) \cdot i - (z+z^*) \cdot h] - b \cdot [(x+x^*) \cdot i - (z+z^*) \cdot g] + c \cdot [(x+x^*) \cdot h - (y+y^*) \cdot g] =$$

$$a \cdot [y \cdot i - z \cdot h] - b \cdot [x \cdot i - z \cdot g] + c \cdot [x \cdot h - y \cdot g] +$$

$$a \cdot [y^* \cdot i - z^* \cdot h] - b \cdot [x^* \cdot i - z^* \cdot g] + c \cdot [x^* \cdot h - y^* \cdot g] =$$

$$\dots = \det(V_1, V_2, V_3) + \det(V_1, V_2^*, V_3).$$

$$4) \det \begin{pmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} = -\det \begin{pmatrix} V_2 & V_1 & V_3 \end{pmatrix} .$$

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22}a_{33} + a_{13}a_{21}a_{32} + a_{12}a_{23}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{13}a_{22}a_{31}$$

$$\begin{vmatrix} a_{12} & a_{11} & a_{13} \\ a_{22} & a_{21} & a_{23} \\ a_{32} & a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{12}a_{21}a_{33} + a_{11}a_{23}a_{32} + a_{13}a_{22}a_{31} - a_{13}a_{21}a_{32} - a_{12}a_{23}a_{31} - a_{11}a_{22}a_{33}$$

$$5) \det \begin{pmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} V_1 + \alpha \cdot V_2 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} .$$

$$\det \begin{pmatrix} V_1 + \alpha \cdot V_2 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} + \det \begin{pmatrix} \alpha \cdot V_2 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} =$$

$$\det \begin{pmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} + \alpha \cdot \det \begin{pmatrix} V_2 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{pmatrix} .$$

Les déterminants d'ordre n

Le déterminant de A par rapport à la première ligne :

$$\det(A) = a_{11}c_{11} + a_{12}c_{12} + \dots + a_{1n}c_{1n} = \sum_{j=1}^n a_{1j} \cdot (-1)^{1+j} \det(A_{1j})$$

Le déterminant de A par rapport à la $k^{\text{ème}}$ ligne :

$$\det(A) = a_{k1}c_{k1} + a_{k2}c_{k2} + \dots + a_{kn}c_{kn} = \sum_{j=1}^n a_{kj} \cdot (-1)^{k+j} \det(A_{kj}), \quad 1 \leq k \leq n.$$

Le déterminant de A par rapport à la $k^{\text{ème}}$ colonne:

$$\det(A) = a_{1k}c_{1k} + a_{2k}c_{2k} + \dots + a_{nk}c_{nk} = \sum_{j=1}^n a_{jk} \cdot (-1)^{j+k} \det(A_{jk}), \quad 1 \leq k \leq n.$$

$$\text{avec } c_{ij} = (-1)^{i+j} \det(A_{ij}).$$

Propriétés :

$$1) \det(V_1, \dots, C + C', \dots, V_n) = \det(V_1, \dots, C, \dots, V_n) + \det(V_1, \dots, C', \dots, V_n) .$$

$$2) \det(V_1, \dots, \alpha \cdot V_k, \dots, V_n) = \alpha \cdot \det(V_1, \dots, V_k, \dots, V_n) .$$

$$3) \det(V_1, \dots, V_k, V_k, \dots, V_n) = 0 .$$

$$4) \det(A_1, \dots, A_j, \dots, A_k, \dots, A_n) = -\det(A_1, \dots, A_k, \dots, A_j, \dots, A_n) .$$

$$\begin{aligned} \det(A_1, \dots, A_j, \dots, A_k, \dots, A_n) &= -\det(A_1, \dots, A_{j-1}, A_{j+1}, A_j, A_{j+2}, \dots, A_k, \dots, A_n) = \\ &= (-1)^{k-j} \det(A_1, \dots, A_{j-1}, A_{j+1}, \dots, A_k, A_j, A_{k+1}, \dots, A_n) = \\ &= (-1)^{(k-j)+(k-1-j)} \det(A_1, \dots, A_{j-1}, A_k, A_{j+1}, \dots, A_{k-1}, A_j, A_{k+1}, \dots, A_n) \quad \text{car } (-1)^{2(k-j)-1} = -1 \\ &= -\det(A_1, \dots, A_k, \dots, A_j, \dots, A_n) . \end{aligned}$$

$$5) \det(A_1, \dots, A_k, \dots, A_k, \dots, A_n) = 0 .$$

$$\begin{aligned} 6) \det(A_1, \dots, A_k + \sum_{i=1, i \neq k}^n \alpha_i \cdot A_i, \dots, A_n) \\ = \det(A_1, \dots, A_k, \dots, A_n) + \sum_{i=1, i \neq k}^n \alpha_i \det(A_1, \dots, A_i, \dots, A_i, \dots, A_n) = \det(A) \end{aligned}$$

Matrices inversibles

Soit $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$. A est dite régulière ou inversible s'il existe une matrice B d'ordre n telle que $AB = BA = I_n$. A est dite singulière dans le cas contraire.

- Si A est régulière, on note $B = A^{-1}$. B est appelée l'inverse de A .

- Si $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \in M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$, ${}^t A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{31} \\ a_{12} & a_{22} & a_{32} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} \in M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$.

Résultats :

1) $\det({}^t A) = \det(A)$.

2) $\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$.

3) Soit $C = \left((-1)^{i+j} \cdot \det(A_{ij}) \right)$ la matrice des cofacteurs de A ; on a

$$A^t C = {}^t C A = \det(A) \cdot I_n .$$

4) A inversible $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$.

5) L'inverse d'une matrice régulière A est donnée par $A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \cdot ({}^t C)$

où C est la matrice des cofacteurs de A .

Exemple

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ -2 & 3 & -1 & 4 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ -2 & 3 & -1 & 4 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} \stackrel{L_2 \rightarrow L_2 - L_4}{=} \begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & 2 & -2 & 7 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} =$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & 2 & -2 & 7 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} \stackrel{L_4 \rightarrow L_4 + 2 \cdot L_1}{=} \begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & 2 & -2 & 7 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 & 3 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & -2 & 7 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 3 \end{vmatrix} =$$

$$\begin{vmatrix} 2 & -2 & 7 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & -3 & 3 \end{vmatrix} \stackrel{C_2 \rightarrow C_2 + C_1}{=} \begin{vmatrix} 2 & 0 & 7 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 3 \end{vmatrix} \stackrel{L_3 \rightarrow L_3 + 2 \cdot L_2}{=} \begin{vmatrix} 2 & 0 & 7 \\ 2 & 1 & 1 \\ 5 & 0 & 5 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^{2+2} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 7 \\ 5 & 5 \end{vmatrix} =$$

$$2 \cdot 5 - 7 \cdot 5 = -25 .$$

$$\text{Donc } \begin{vmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ -2 & 3 & -1 & 4 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} = -25 .$$