

Déterminants

Cours	2
1 Déterminant d'une famille de n vecteurs dans une base	2
1.1 Déterminant dans une base	2
1.2 Changement de base	2
1.3 Déterminant et indépendance linéaire	2
2 Déterminant d'un endomorphisme	2
3 Déterminant d'une matrice carrée	3
4 Calcul de déterminants	3
4.1 Développement par rapport à une ligne, à une colonne	3
4.2 Déterminant de matrices diagonales, triangulaire	3
4.3 Opérations sur les lignes et les colonnes	4
4.4 Déterminants par blocs	4
4.5 Déterminant de Vandermonde	4
5 Annexes	5
5.1 Annexe : applications n -linéaires alternées	5
5.2 Annexe de l'annexe : démonstration du théorème de structure	5
5.3 Annexe : indépendance du choix de la base pour le calcul de $\det(u)$	6
5.4 Rappel : comatrice, formule pour l'inverse	6
5.5 Annexe : une preuve élégante du calcul du déterminant de Vandermonde	7
Exercices	7
Exercices et résultats classiques à connaître	7
Un déterminant tridiagonal	7
Exercices	8
Petits problèmes d'entraînement	9

1 Déterminant d'une famille de n vecteurs dans une base

1.1 Déterminant dans une base

Définition. Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E . Soit $x_1, \dots, x_n$ n vecteurs, et on note $(a_{ij})_{1 \leq i \leq n}$ les coordonnées de x_j dans la base $\mathcal{B}$. On a :

$$\det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n) = \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n}$$

Proposition. $\det_{\mathcal{B}}$ est une forme n -linéaire alternée sur E . Elle est aussi antisymétrique.

1.2 Changement de base

Proposition. Soit $\mathcal{B}$ et $\mathcal{B}'$ deux bases de E .

Alors, pour tout $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$:

$$\det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n) = \det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}') \det_{\mathcal{B}'}(x_1, \dots, x_n)$$

1.3 Déterminant et indépendance linéaire

Proposition. Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B}$ une base de E . Alors, pour tout $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$:

$$\det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n) = 0 \iff (x_1, \dots, x_n) \text{ est liée}$$

Corollaire.

$$\det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n) \neq 0 \iff (x_1, \dots, x_n) \text{ est une base de } E$$

2 Déterminant d'un endomorphisme

Définition. Soit u endomorphisme de E espace vectoriel de dimension n . Pour toute base $\mathcal{B}$ de E et toute famille $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$:

$$\det_{\mathcal{B}}(u(x_1), \dots, u(x_n)) = \det(u) \det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n)$$

En particulier, en notant $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$:

$$\det(u) = \det_{(e_1, \dots, e_n)}(u(e_1), \dots, u(e_n))$$

Proposition.

- $\forall u, v \in \mathcal{L}(E), \det(u \circ v) = \det(u) \det(v)$
- $u \in \text{GL}(E) \iff \det(u) \neq 0 \text{ et } \det(u^{-1}) = \frac{1}{\det(u)}$

3 Déterminant d'une matrice carrée

Formule.

$$\det(A) = \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n}$$

Proposition. L'expression de $\det(A)$ est polynomiale en les coefficients de A .

Remarque. C'est l'argument utilisé pour justifier la continuité de $A \mapsto \det(A)$ sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ lorsque $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{K} = \mathbb{C}$.

Proposition.

- Si A est la matrice de $u \in \mathcal{L}(E)$ dans la base $\mathcal{B}$, alors $\det(A) = \det(u)$.
- Si A est la matrice de la famille $(x_1, \dots, x_n)$ de E dans la base $\mathcal{B}$, alors $\det(A) = \det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n)$.
- A est la matrice de la famille de ses colonnes $(C_1, \dots, C_n)$ dans la base canonique de $\mathcal{M}_{n1}(\mathbb{K})$, donc $\det(A) = \det_{\text{base canonique}}(C_1, \dots, C_n)$.

Proposition. Pour des matrices carrées, on a :

- $\det(AB) = \det(A) \det(B)$
- $\det(\lambda A) = \lambda^n \det(A)$
- $\det(A^T) = \det(A)$
- $A \in \text{GL}_n(\mathbb{K}) \iff \det(A) \neq 0 \text{ et } \det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$
- Deux matrices semblables ont le même déterminant

4 Calcul de déterminants

4.1 Développement par rapport à une ligne, à une colonne

Définition. Soit A une matrice carrée d'ordre n . Pour tout i, j , on note $\Delta_{i,j}$ le déterminant de la matrice carrée $(n-1) \times (n-1)$ obtenue en supprimant la i -ème ligne et la j -ème colonne de A . On l'appelle le **mineur** associé à a_{ij} .

On appelle **cofacteur** de a_{ij} la quantité $(-1)^{i+j} \Delta_{i,j}$.

Théorème.

Le développement par rapport à la j -ème colonne est :

$$\det(A) = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} a_{i,j} \Delta_{i,j}$$

Le développement par rapport à la i -ème ligne est :

$$\det(A) = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} a_{i,j} \Delta_{i,j}$$

4.2 Déterminant de matrices diagonales, triangulaire

Proposition. Si A est triangulaire (et donc si A est diagonale), $\det(A)$ est le produit des coefficients diagonaux :

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & \dots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & a_{n-1,n} \\ 0 & \dots & \dots & 0 & a_{nn} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22}\dots a_{nn} = \prod_{i=1}^n a_{ii}$$

4.3 Opérations sur les lignes et les colonnes

Proposition.

- $L_i \leftrightarrow L_j$: échanger deux lignes multiplie le déterminant par -1
- $L_i \leftarrow L_i + \lambda L_j$, où $i \neq j$: ajouter à une ligne une CL des autres ne modifie pas le déterminant
- $L_i \leftarrow \lambda L_i$, où $\lambda \neq 0$: multiplier une ligne par λ multiplie le déterminant par λ . Mais on raisonne en pratique par égalité, en pensant qu'on factorise par λ dans la ligne i .

4.4 Déterminants par blocs

Proposition. Soit A, C deux matrices carrées. On considère la matrice triangulaire par blocs définie par :

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix}$$

Alors :

$$\det M = \det(A) \times \det(C)$$

Proposition. Soit A une matrice triangulaire par blocs :

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & \spadesuit & \dots & \dots & \spadesuit \\ 0 & A_2 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \spadesuit \\ 0 & \dots & \dots & 0 & A_p \end{pmatrix}$$

Alors :

$$\det A = \det A_1 \det A_2 \dots \det A_p$$

4.5 Déterminant de Vandermonde

Résultat. Pour $a_1, a_2, \dots, a_n$ dans $\mathbb{K}$, le **déterminant de Vandermonde** :

$$V(a_1, a_2, \dots, a_n) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1^{n-1} & a_2^{n-1} & \dots & a_n^{n-1} \end{vmatrix}$$

vaut :

$$\prod_{1 \leq i < j \leq n} (a_j - a_i)$$

Remarque. Il faut comprendre qu'il s'agit d'un produit double : $\prod_{i=1}^{n-1} \prod_{j=i+1}^n (a_j - a_i)$.

5 Annexes

5.1 Annexe : applications n -linéaires alternées

Définition.

- Une application

$$\begin{aligned} f : E^n &\rightarrow F \\ (x_1, \dots, x_n) &\mapsto f(x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

est dite **n -linéaire** lorsque, pour tout i , tout $x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n$, l'application :

$$x \mapsto f(x_1, \dots, x_{i-1}, x, x_{i+1}, \dots, x_n)$$

est linéaire.

On parle de **forme n -linéaire** lorsque $f : E^n \rightarrow \mathbb{K}$.

- Elle est dite **alternée** si on a l'implication :

$$\exists i \neq j \text{ t.q. } x_i = x_j \implies f(x_1, \dots, x_n) = 0$$

- Elle est dite **antisymétrique** si :

$$\begin{aligned} \forall i \neq j, f(\dots, \underset{\substack{\uparrow \\ i^{\text{e}} \text{ place}}}{x_j}, \dots, \underset{\substack{\uparrow \\ j^{\text{e}} \text{ place}}}{x_i}, \dots) \\ = -f(\dots, \underset{\substack{\uparrow \\ i^{\text{e}} \text{ place}}}{x_i}, \dots, \underset{\substack{\uparrow \\ j^{\text{e}} \text{ place}}}{x_j}, \dots) \end{aligned}$$

c'est-à-dire, pour toute transposition $\tau \in \mathfrak{S}_n$:

$$f(x_{\tau(1)}, \dots, x_{\tau(n)}) = -f(x_1, \dots, x_n)$$

Proposition. f est antisymétrique si et seulement si, pour toute permutation $\sigma \in \mathfrak{S}_n$:

$$f(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(n)}) = \varepsilon(\sigma) f(x_1, \dots, x_n)$$

Proposition.

- Si f est alternée, alors f est antisymétrique.
- Si f est antisymétrique et que $\mathbb{K}$ est un sous-corps de $\mathbb{C}$, alors f est alternée.

Théorème de structure.

Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n . L'espace des formes n -linéaires alternées sur E est un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension 1.

Plus précisément.

Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base. Il existe une unique forme n -linéaire alternée ϕ sur E telle que $\phi(e_1, \dots, e_n) = 1$. Et toute forme n -linéaire alternée est de la forme $\lambda\phi$, avec $\lambda \in \mathbb{K}$.

Définition. Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base. L'unique forme n -linéaire alternée ϕ sur E telle que :

$$\phi(e_1, \dots, e_n) = 1$$

est appelée **déterminant dans la base $\mathcal{B}$** , et est notée $\det_{\mathcal{B}}$.

Proposition. Soit ϕ une forme n -linéaire alternée sur un espace un espace vectoriel de dimension n , et on suppose que ϕ n'est pas nulle. Alors, pour toute famille $(x_1, \dots, x_n)$ d'éléments de E :

$$\phi(x_1, \dots, x_n) = 0 \iff (x_1, \dots, x_n) \text{ est liée}$$

Remarque. La propriété généralise le résultat annoncé pour le déterminant dans une base $\mathcal{B}$.

Preuve.

⇐ On suppose $(x_1, \dots, x_n)$ liée, donc l'un des vecteur est CL des autres :

$$x_k = \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq k}}^n \alpha_i x_i$$

On calcule alors :

$$\phi(x_1, \dots, x_k, \dots, x_n) = \phi\left(x_1, \dots, \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq k}}^n \alpha_i x_i, \dots, x_n\right)$$

$$= \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq k}}^n \alpha_i \phi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

par n -linéarité

$$= 0 \text{ car } \phi \text{ alternée}$$

⇒ On suppose $(x_1, \dots, x_n)$ libre, donc c'est une base de E , notée $\mathcal{B}$. Comme ϕ est une forme n -linéaire alternée non nul, il existe λ non nul tel que $\phi = \lambda \det_{\mathcal{B}}$. Et donc $\phi(x_1, \dots, x_n) = \lambda \det_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}) = \lambda \neq 0$.

□

5.2 Annexe de l'annexe : démonstration du théorème de structure

Théorème de structure.

Soit E un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base. Il existe une unique forme n -linéaire alternée ϕ sur E telle que $\phi(e_1, \dots, e_n) = 1$. Et toute forme n -linéaire alternée est de la forme $\lambda\phi$, avec $\lambda \in \mathbb{K}$.

Preuve pour $n = 2$. Soit $x = x_1e_1 + x_2e_2$ et $y = y_1e_1 + y_2e_2$ dans E , et ϕ une forme 2-linéaire alternée sur E . On calcule :

$$\begin{aligned}\phi(x, y) &= \phi(x_1e_1 + x_2e_2, y_1e_1 + y_2e_2) \\ &= x_1y_1\phi(e_1, e_1) + x_1y_2\phi(e_1, e_2) \\ &\quad + x_2y_1\phi(e_2, e_1) + x_2y_2\phi(e_2, e_2) \text{ par 2-linéarité} \\ &= (x_1y_2 - x_2y_1)\phi(e_1, e_2) \text{ car alterné et antisymétrique}\end{aligned}$$

Donc ϕ est proportionnelle à $(x, y) \mapsto x_1y_2 - x_2y_1$, et la seule forme 2-linéaire alternée satisfaisant $\phi(e_1, e_2) = 1$ est $(x, y) \mapsto x_1y_2 - x_2y_1$. $\square$

Preuve pour $n = 3$. Soit $x = x_1e_1 + x_2e_2 + x_3e_3$, $y = y_1e_1 + y_2e_2 + y_3e_3$ dans E , et ϕ une forme 3-linéaire alternée sur E . On calcule :

$$\begin{aligned}\phi(x, y, z) &= \phi(x_1e_1 + x_2e_2 + x_3e_3, y_1e_1 + y_2e_2 + y_3e_3, z_1e_1 + z_2e_2 + z_3e_3) \\ &= x_1y_1z_1\phi(e_1, e_1, e_1) + \dots \text{ par 3-linéarité} \\ &\quad (27 \text{ termes, dont plein sont nuls car } \phi \text{ alternée}) \\ &= x_1y_2z_3\phi(e_1, e_2, e_3) + x_1y_3z_2\phi(e_1, e_3, e_2) + x_2y_2z_3\phi(e_2, e_2, e_3) \\ &\quad + x_2y_3z_2\phi(e_2, e_3, e_2) + x_3y_2z_3\phi(e_3, e_2, e_3) + x_3y_3z_2\phi(e_3, e_3, e_2) \\ &= (x_1y_2z_3 + x_2y_3z_1 + x_3y_1z_2 - x_1y_3z_2 - x_2y_1z_3 \\ &\quad - x_3y_2z_1)\phi(e_1, e_2, e_3) \text{ par antisymétrie}\end{aligned}$$

Donc ϕ est proportionnelle à $(x, y, z) \mapsto x_1y_2z_3 + x_2y_3z_1 + x_3y_1z_2 - x_1y_3z_2 - x_2y_1z_3 - x_3y_2z_1$, et la seule forme 3-linéaire alternée satisfaisant $\phi(e_1, e_2, e_3) = 1$ est $(x, y, z) \mapsto x_1y_2z_3 + x_2y_3z_1 + x_3y_1z_2 - x_1y_3z_2 - x_2y_1z_3 - x_3y_2z_1$. $\square$

Preuve pour n quelconque. Soit E espace de dimension n , $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E , ϕ une forme n -linéaire alternée sur E . Soit $(x_1, \dots, x_n)$ une famille de vecteurs de E . On note $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n)$, c'est-à-dire que, pour tout j , $x_j = \sum_{i=1}^n a_{ij}e_i$. On calcule alors :

$$\begin{aligned}\phi(x_1, \dots, x_n) &= \phi\left(\sum_{i_1=1}^n a_{i_1 1}e_{i_1}, \dots, \sum_{i_n=1}^n a_{i_n n}e_{i_n}\right) \\ &= \sum_{(i_1, \dots, i_n) \in \llbracket 1, n \rrbracket^n} a_{i_1 1} \dots a_{i_n n} \phi(e_{i_1}, \dots, e_{i_n}) \\ &= \sum_{\sigma: \llbracket 1, n \rrbracket \rightarrow \llbracket 1, n \rrbracket} a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n} \phi(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(n)}) \\ &\quad \text{en posant } \sigma(k) = i_k \\ &= \sum_{\substack{\sigma: \llbracket 1, n \rrbracket \rightarrow \llbracket 1, n \rrbracket \\ \sigma \text{ bijective}}} a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n} \phi(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(n)}) \\ &\quad \text{car } \phi \text{ est alternée} \\ &= \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n} \varepsilon(\sigma) \phi(e_1, \dots, e_n) \\ &\quad \text{car } \phi \text{ est antisymétrique} \\ &= \left(\sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n} \right) \phi(e_1, \dots, e_n)\end{aligned}$$

Donc ϕ est proportionnelle à l'application $(x_1, \dots, x_n) \mapsto \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n}$, et la seule forme n -linéaire alternée satisfaisant $\phi(e_1, \dots, e_n) = 1$ est

$$(x_1, \dots, x_n) \mapsto \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{\sigma(1)1} \dots a_{\sigma(n)n}$$

5.3 Annexe : indépendance du choix de la base pour le calcul de $\det(u)$

Construction. Soit u endomorphisme de E espace vectoriel de dimension n . Soit $\mathcal{B}$ de E . L'application :

$$\phi : (x_1, \dots, x_n) \mapsto \det_{\mathcal{B}}(u(x_1), \dots, u(x_n))$$

est une forme n -linéaire alternée, donc il existe $\lambda \in \mathbb{K}$ tel que $\phi = \lambda \det_{\mathcal{B}}$. Ce λ est unique, on l'appelle **le déterminant de u** et on le note $\det(u)$.

Remarque. On retient : Pour toute base $\mathcal{B}$ et tous vecteurs $x_1, \dots, x_n$:

$$\det_{\mathcal{B}}(u(x_1), \dots, u(x_n)) = \det(u) \det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n)$$

Preuve. Soit $\mathcal{B}'$ une autre base. Pour $x_1, \dots, x_n \in E$, on calcule :

$$\begin{aligned}\det_{\mathcal{B}'}(u(x_1), \dots, u(x_n)) &= \det_{\mathcal{B}'}(\mathcal{B}) \det_{\mathcal{B}}(u(x_1), \dots, u(x_n)) \\ &\quad \text{par changement de base} \\ &= \det_{\mathcal{B}'}(\mathcal{B}) \lambda \det_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_n) \\ &= \lambda \det_{\mathcal{B}'}(x_1, \dots, x_n) \\ &\quad \text{par changement de base}\end{aligned}$$

C'est donc bien le même coefficient λ pour la base $\mathcal{B}'$. $\square$

5.4 Rappel : comatrice, formule pour l'inverse

Définition. On appelle **comatrice** de A la matrice des cofacteurs :

$$\text{Com}(A) = \left((-1)^{i+j} \Delta_{i,j} \right)_{1 \leq i, j \leq n}$$

où $\Delta_{i,j}$ est le mineur relatif au coefficient (i, j) , c'est-à-dire le déterminant de la matrice de taille $(n-1) \times (n-1)$ obtenue en supprimant de A la

ligne i et la colonne j .

Proposition.

$$A \times (\text{Com}(A))^{\top} = (\text{Com}(A))^{\top} \times A = \det(A) I_n$$

et donc, si $\det(A) \neq 0$:

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} (\text{Com}(A))^{\top}$$

Preuve.

- Dans le produit $A \times (\text{Com}(A))^T$, le coefficient (i, i) est :

$$\sum_{k=1}^n a_{ik} b_{ki} = \sum_{k=1}^n a_{ik} (-1)^{i+k} \Delta_{i,k}$$

qui vaut $\det(A)$, par la formule de développement par rapport à la ligne L_i .

- Dans le produit $A \times (\text{Com}(A))^T$, le coefficient (i, j) pour $i \neq j$ est :

$$\sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj} = \sum_{k=1}^n a_{ik} (-1)^{j+k} \Delta_{j,k}$$

qui vaut, par les formules de développement, le déterminant de la matrice obtenue à partir de A en remplaçant sa j -ème ligne par sa i -ème ligne, ce qui en fait une matrice à deux lignes égales, donc à déterminant nul.

Ainsi $A \times (\text{Com}(A))^T = \det(A) I_n$. Le calcul est analogue pour l'autre produit. $\square$

5.5 Annexe : une preuve élégante du calcul du déterminant de Vandermonde

Proposition.

$$V(a_1, a_2, \dots, a_n) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_n^2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_1^{n-1} & a_2^{n-1} & \dots & a_n^{n-1} \end{vmatrix} = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (a_j - a_i)$$

Preuve.

On suppose que $(a_1, \dots, a_n)$ sont deux à deux distincts. On forme :

$$P(t) = V(a_1, \dots, a_n, t)$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_n & t \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_n^2 & t^2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_1^{n-1} & a_2^{n-1} & \dots & a_n^{n-1} & t^{n-1} \\ a_1^n & a_2^n & \dots & a_n^n & t^n \end{vmatrix}$$

En développant ce déterminant par rapport à la dernière ligne, $P(t)$ apparaît comme polynomiale en t :

$$P(t) = \clubsuit + \clubsuit t + \dots + \clubsuit t^{n-1} + V(a_1, \dots, a_n) t^n$$

Ce polynôme de degré (inférieur ou) égal à n admet n racines distinctes : $a_1, \dots, a_n$ et on connaît son coefficient dominant. On a donc la relation :

$$V(a_1, \dots, a_n, t) = V(a_1, \dots, a_n) \prod_{k=1}^n (t - a_k)$$

et donc la relation de récurrence :

$$V(a_1, \dots, a_n, a_{n+1}) = V(a_1, \dots, a_n) \prod_{k=1}^n (a_{n+1} - a_k)$$

On peut alors montrer par récurrence que :

$$V(a_1, \dots, a_n) = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (a_j - a_i)$$

$\square$

Exercices et résultats classiques à connaître

Un déterminant tridiagonal

230.1

Soit un entier $n \geq 1$. On considère la matrice carrée d'ordre n à coefficients réels :

$$A_n = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & 2 & -1 & \ddots & \vdots \\ 0 & -1 & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 2 & -1 \\ 0 & \dots & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

On désigne par D_n le déterminant de A_n .

- Montrer que $D_{n+2} = 2D_{n+1} - D_n$.
- Déterminer D_n en fonction de n .

Exercices

230.2

Soit $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$. Calculer :

$$\det (\sin(a_i + a_j))_{1 \leq i, j \leq n}$$

230.3

Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. Montrer que :

$$\det \begin{pmatrix} A & B \\ B & A \end{pmatrix} = \det(A + B) \det(A - B)$$

230.4

Pour $n \in \mathbb{N}^*$, on note A_n la matrice définie par $A_n = (\text{Max}(i, j))_{1 \leq i, j \leq n}$. Calculer $\det(A_n)$ en fonction de n .

230.5

On note $M_n(x)$ la matrice carrée d'ordre n à coefficients réels ayant des x sur la diagonale, des 1 juste en dessous et au-dessus de la diagonale, et des 0 partout ailleurs. On fixe $\theta \in \mathbb{R} \setminus \pi\mathbb{Z}$.

(a) Montrer que $D_n = \det(M_n(2 \cos \theta))$ vérifie, pour $n \geq 3$:

$$D_n = aD_{n-1} + bD_{n-2}$$

où a et b sont à déterminer.

(b) Montrer que, pour $n \geq 1$, $D_n = \frac{\sin(n+1)\theta}{\sin \theta}$.

(c) Déterminer les valeurs propres de $M_n(x)$. Est-elle diagonalisable ?

230.6

Calculer le déterminant d'ordre n :

$$D = \begin{vmatrix} a+b & ab & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 1 & a+b & ab & 0 & & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & ab \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 1 & a+b \end{vmatrix}$$

230.7

Calculer, pour $\theta \notin \pi\mathbb{Z}$ et $n \in \mathbb{N}$:

$$D_n(\theta) = \begin{vmatrix} 2 \cos \theta & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 2 \cos \theta & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 2 \cos \theta & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 2 \cos \theta \end{vmatrix}$$

230.8

(a) Soit $A = (a_{ij})_{ij} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On pose $A(X) = (a_{ij} + X)_{ij}$. Montrer que $\det A(X)$ est un polynôme en X , de degré au plus 1.

(b) Utiliser la question précédente pour calculer le déterminant d'ordre n :

$$\begin{vmatrix} a & c & c & \dots & c \\ b & a & c & \dots & c \\ b & b & a & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & c \\ b & b & \dots & b & a \end{vmatrix}$$

(c) En déduire la valeur du déterminant d'ordre $n + 1$ suivant :

$$\begin{vmatrix} a & b & b & \dots & b & c \\ b & a & b & \dots & b & c \\ b & b & a & \dots & b & c \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots \\ b & b & & \ddots & a & c \\ b & b & b & \dots & b & a \end{vmatrix}$$

On pourra le considérer comme un polynôme en c .

Petits problèmes d'entraînement

230.9

Pour $P \in \mathbb{R}_{2n+1}[X]$, on pose :

$$f(P) = (2n + 1)XP - (X^2 - 1)P'$$

(a) Montrer que f est un endomorphisme de $\mathbb{R}_{2n+1}[X]$.

(b) Calculer $\det(f)$.

230.10

Soit a, b, c trois scalaires. On considère le déterminant d'ordre n suivant :

$$D_n(a, b, c) = \begin{vmatrix} c & b & \dots & b \\ a & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & b \\ a & \dots & a & c \end{vmatrix}_{[n]}$$

(a) Calculer $D_n(a, a, c)$ en fonction de a, c et n .

(b) Montrer que $\varphi : x \mapsto D_n(a + x, b + x, c + x)$ est affine.

(c) En déduire, pour $a \neq b$, $D_n(a, b, c)$ en fonction de a, b, c et n .

230.11

(a) Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Montrer que :

$$\det \begin{pmatrix} A & B \\ -B & A \end{pmatrix} \geq 0$$

Indication : on montrera d'abord que :

$$\det \begin{pmatrix} A & B \\ -B & A \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} A + iB & B \\ 0 & A - iB \end{pmatrix}$$

(b) Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telles que $AB = BA$. Montrer que :

$$\det(A^2 + B^2) \geq 0$$

(c) Trouver un contre-exemple au résultat précédent si A et B ne commutent pas.

230.12

Soit u et v deux endomorphismes d'un e.v. de dimension finie n . On suppose que u et v commutent, et que v est nilpotent. On va montrer par récurrence sur la dimension n que :

$$\det(u + v) = \det u$$

(a) Traiter le cas où $n = 1$ et le cas où $v = 0$.

(b) Pour $n \geq 2$ et $v \neq 0$, former les matrices u et v dans une base adaptée à $\text{Im } v$.

(c) Conclure en appliquant l'hypothèse de récurrence aux restrictions de u et v à $\text{Im } v$.