

16.1) Exponentielle de matrices: \mathbb{R} rationes.

Cadre: $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} et on munit $M_n(K)$ d'une norme d'algèbre. Soit $A \in M_n(K)$.

I. Définition et premières propriétés

1. Propriétés

Prop: la série $\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^k}{k!}$ converge normalement sur tout compact de $M_n(K)$ qui est compact.

Déf: la somme de cette série, notée $\exp A$, est appelée exponentielle de la matrice A .

Ex: $\exp(\lambda I_n) = (\exp \lambda) I_n$

Prop: $\exp A$ est un polynôme en A

Prop: l'application $\exp: M_n(K) \rightarrow M_n(K)$ est continue.

Prop: Si A est une matrice nilpotente, la somme est une somme finie.

Prop: On a $\|\exp A\| \leq \exp \|A\|$

Prop: Soit $P \in GL_n(K)$. Alors $\exp(P^{-1}AP) = P^{-1} \exp A P$; c'est à-dire deux matrices semblables ont des exponentielles semblables.

Corollaire: $\det(\exp A) = \exp(\text{tr} A)$

Prop: Soient $A, B \in M_n(K)$. Si A et B commutent alors $\exp(A+B) = (\exp A)(\exp B) = (\exp B)(\exp A)$

Ex $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \theta \in \mathbb{R}. A+B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

$\exp A = I + A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \exp B = I_n B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$\exp(A+B) = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

Requ: Si A et B commutent alors A et $\exp B$ commutent.

Corollaire: Pour toute matrice $A \in M_n(K)$, même non-inversible, la matrice $\exp A$ est inversible et son inverse est $\exp(-A)$.

Prop: Soit $A_2(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices antisymétriques réelles de taille 2. Alors $\exp: A_2(\mathbb{R}) \rightarrow O_2(\mathbb{R})$ est surjective.

Prop: $(\exp A)^* = \exp A^*$. En particulier, l'exponentielle d'une matrice auto-adjointe est unitaire et celle d'une matrice hermitienne est hermitienne définie positive.

Prop: Si $A = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ alors $\exp A = \text{diag}(\exp \lambda_1, \dots, \exp \lambda_n)$

Csq: si A est diagonalisable, il existe $P \in GL_n(K)$ tel que $\exp A = P^{-1} \text{diag}(\exp \lambda_1, \dots, \exp \lambda_n) P$ où les λ_i sont les valeurs propres de A .

2. Décomposition de Dunford.

Th (Décomposition de Dunford): Soit E un K -es de dimension finie.

Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ tel que le polynôme caractéristique χ_f de f est scindé sur K . Il existe un unique couple $(d, n) \in \mathbb{Z}(E)^2$ tel que: 1- d diagonalisable et n nilpotente

2- $f = d + n$ et $\text{mo} d = \text{mo} n$

App: • Soit $A \in M_n(\mathbb{K})$. Si χ_A est simple et

Adiagonalisable $\Leftrightarrow \exp A$ diagonalisable

• Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$ alors: $\exp A = I_n \Leftrightarrow A$ diagonalisable et $\text{Sp}(A) \subset 2i\pi\mathbb{Z}$

(• $\lim_{t \rightarrow +\infty} \exp(tA) = 0 \Leftrightarrow \forall \lambda \in \text{Sp}(A), \text{Re } \lambda < 0$ ($A \in M_n(\mathbb{C})$)
 $\forall \lambda \in \text{Sp}(A) \subset \mathbb{C}$ est diagonalisable
 λ_i A diagonales \Rightarrow est diagonalisable

App au calcul d'exponentielle: Soit $F = \prod_{i=1}^n (x - \lambda_i)^{p_i}$ un polynôme annulateur de l'endomorphisme ayant les mêmes facteurs premiers que χ_A . On décompose $1/F$ en éléments simples dans $\mathbb{K}(x)$:

$$\frac{1}{F} = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^{p_i} \frac{a_{i,j}}{(x - \lambda_i)^j} \right)$$

Pour tout i , on pose $u_i = \sum_{j=1}^{p_i} a_{i,j} (x - \lambda_i)^{j-1}$ et $Q_i = \prod_{j \neq i} (x - \lambda_j)^{p_j}$.
 de sorte que $\sum_{i=1}^n u_i Q_i = 1$. Si $P_i = u_i Q_i$: les projecteurs P_i sont donnés par $P_i = P_i(\lambda)$ où P_i est la projection sur $N_i = \text{Ker}(P_i - \lambda_i I_n)$ parallèlement à $\bigoplus_{j \neq i} N_j$. Alors on a: $d = \sum_{i=1}^n \lambda_i P_i$ et $n = \sum_{i=1}^n (P_i - \lambda_i I_n) P_i$

d'où: $\exp D = \sum_{i=1}^n e^{\lambda_i} P_i$ et $\exp N = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{p=0}^{p_i-1} \frac{(P_i - \lambda_i I_n)^p}{p!} \right) P_i$
 donc: $\exp f = \sum_{i=1}^n e^{\lambda_i} \left(\sum_{p=0}^{p_i-1} \frac{(P_i - \lambda_i I_n)^p}{p!} \right) P_i$

Ex: $A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 0 & 6 & -3 \\ -1 & 4 & 0 \end{pmatrix} \in M_3(\mathbb{R})$. On a $\chi_A = (x-2)^2(x-3)$ et on pose $N_1 = \text{Ker}(A-3I_3)$ et $N_2 = \text{Ker}(A-2I_3)$.
 On a alors: $\exp A = e^2 (N_1 I_3) P_1 + e^3 P_2$.

II Régularité de l'application exponentielle.

Th: l'application $\exp: M_n(\mathbb{K}) \rightarrow GL_n(\mathbb{K})$ est une application de classe C^1 (et même C^∞). Sa différentielle en 0 est l'identité.

Conclaire: l'expon réalise un difféomorphisme entre un voisinage de 0 dans $M_n(\mathbb{K})$ et un voisinage de Id dans $GL_n(\mathbb{K})$

App: de groupe $GL_n(\mathbb{K})$ n'a pas de sous-groupes totalement petits, il en est de même pour tout sous-groupe de $GL_n(\mathbb{K})$

Def: Si $A \in M_n(\mathbb{R})$, on appelle $\log A$ la somme de la série normalement convergente: $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1} (A - Id)^n}{n}$

Prop: l'exponentielle réalise un isomorphisme des matrices nilpotentes d'ordre p sur les matrices unipotentes d'ordre p , dont l'inverse est le logarithme.

Th: l'application $\exp: M_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective.

App: • Si $A \in GL_n(\mathbb{C})$ et $p > 1$, alors il existe $B \in M_n(\mathbb{C})$ tq $A = B^p$.
 • $GL_n(\mathbb{C})$ est connexe par arcs.

Prop: l'exponentielle n'est pas injective. Ainsi l'égaler $\exp A = \text{Id}$ n'entraîne pas $A = 0$ comme le montrent l'exemple de $A = \begin{bmatrix} 2i\pi & 0 \\ 0 & -2i\pi \end{bmatrix}$ dans $M_2(\mathbb{C})$ et celui de $A = \begin{bmatrix} 0 & 2i\pi \\ -2i\pi & 0 \end{bmatrix}$ dans $M_2(\mathbb{R})$, puisque cette dernière est semblable à $\begin{bmatrix} 2i\pi & 0 \\ 0 & -2i\pi \end{bmatrix}$ dans $M_2(\mathbb{C})$.

Prop: $\exp \langle M_n(\mathbb{R}) \rangle = \{ M \in GL_n(\mathbb{R}) \mid \exists C \in M_n(\mathbb{R}), M = e^{C^2} \}$

III Applications

1. Des isomorphismes liés à l'exponentielle.
Prop: l'exponentielle réalise un isomorphisme de $S(n)$ (resp. $H(n)$) sur l'ensemble $S^{++}(n)$ (resp. $H^{++}(n)$).

App: $GL_n(\mathbb{R}) \simeq O(n) \times \mathbb{R}^{\frac{n(n-1)}{2}}$ et $GL_n(\mathbb{C}) \simeq U(n) \times \mathbb{R}^{\frac{n^2}{2}}$

2. Méthode de calcul de $\exp A$: Réduction de Jordan

lemme: Soit $A = \begin{pmatrix} A_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & A_n \end{pmatrix}$ où les A_i sont des matrices carrées complexes.

Alors $e^A = \begin{pmatrix} e^{A_1} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{A_n} \end{pmatrix}$

Ppe: Puisque λ_A est simple ($A \in M_n(\mathbb{C})$), Admet une réduction de

Jordan: il existe $P \in GL_n(\mathbb{C})$ et $D = \begin{pmatrix} J_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & J_n \end{pmatrix}$ avec $J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & 0 \\ & \lambda_i & \vdots \\ 0 & & \lambda_i \end{pmatrix}$

telles que $A = P^{-1}DP$. Or $J_i = \lambda_i I + V_i$ et V_i est nilpotente (il existe p tq $V_i^p = 0$). D'autre part $\lambda_i I$ et V_i commutent donc:

$J_i = \lambda_i I + V_i \Rightarrow e^{J_i} = e^{\lambda_i I + V_i} = e^{\lambda_i I} e^{V_i} = e^{\lambda_i t} (I + V_i t + \dots + \frac{V_i^{p-1}}{(p-1)!} t^{p-1})$ ce qui permet, compte tenu du lemme, le calcul effectif de e^A .

3. Systèmes différentiels linéaires à coefficients constants.

Prop: Soit $t \in \mathbb{R}$, on a: $\frac{d}{dt}(e^{tA}) = A e^{tA}$

Csg: Si $\forall t, \exp(tA) = \exp(tB) \Rightarrow A = B$

Prop: Si $X: \mathbb{R} \rightarrow M_n(\mathbb{K})$, on n'a pas toujours $\frac{d}{dt}(\exp X(t)) = X(t)\exp X(t)$

C-Ex: $X(t) = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

Th: Soit $X' = AX$ un système différentiel linéaire à coefficients constants. ($A \in M_n(\mathbb{C}), x \in M_{n,1}(\mathbb{C})$). Alors la solution qui pour $t=0$ prend la valeur x_0 ($x_0 \in M_{n,1}(\mathbb{C})$) est:

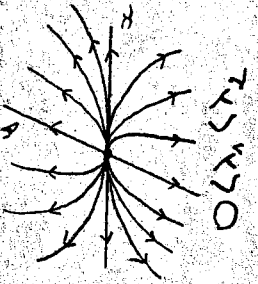
$x(t) = e^{tA} x_0$

Stabilité des AS : On se place dans $M_2(\mathbb{K})$ soit λ_1, λ_2

et λ_1, λ_2 ses valeurs propres.

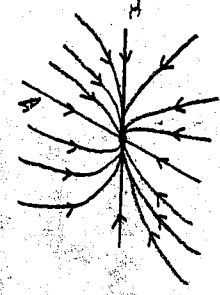
• λ_1 et $\lambda_2 \in \mathbb{R}$ et $\lambda_1 \neq \lambda_2$

+ λ_1 et λ_2 de même signe: on a affaire à un nœud impropre



$0 < \lambda_1 < \lambda_2$

nœud impropre instable



$\lambda_2 < \lambda_1 < 0$

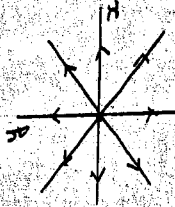
nœud impropre stable

+ λ_1 et λ_2 de signes opposés: il s'agit d'un col (toujours instable)

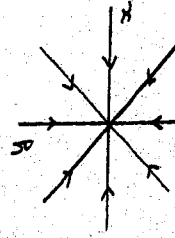


• λ_1 et $\lambda_2 \in \mathbb{R}$ et $\lambda_1 = \lambda_2$ et supposons A diagonalisable

On dit qu'on a affaire à un nœud propre:



$\lambda > 0$: nœud propre instable



$\lambda < 0$: nœud propre stable

• λ_1 et $\lambda_2 \in \mathbb{C}$: $\lambda_1 = \alpha + i\beta$ et $\lambda_2 = \alpha - i\beta$ avec $\beta > 0, \alpha, \beta \in \mathbb{R}$



$\alpha > 0$: Foyer instable $\alpha < 0$: Foyer stable $\alpha = 0$: centre

References

Serra, Les Mathématiques

Griffon,

Caudehon, Algèbre

Muimé-Tekoud, Groupes de Lie classiques

Dernally,

Objets d'Aggrégation