

Exponentielle de matrices. Applications.

156

Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} .

I] Exponentielle d'une matrice

A] Définitions et propriétés

Par la suite, $\|\cdot\|$ désignera une norme matricielle sur $M_n(K)$ (par exemple une norme subordonnée).

Prop 1: $M_n(K)$ est un espace de Banach.

Prop-def 2: Soit $A \in M_n(K)$. La série $(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n}{n!})$ converge absolument dans $M_n(K)$. Sa somme est appelée exponentielle de A matrice e^A ou $\exp(A)$.

Ex 3.5: $D = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$, où $\lambda_i \in K \ \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, alors $\exp(D) = \text{diag}(e^{\lambda_1}, \dots, e^{\lambda_n})$. Dans $e^{\lambda} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\lambda^n}{n!}$

Rem 4.5: E est un K -espace vectoriel de dimension n et $u \in \mathcal{L}(E)$, on peut définir de la même façon l'exponentielle de u .

Prop 5: $\forall A \in M_n(K)$, $\|\exp(A)\| \leq \exp(\|A\|)$

Prop 6: $\forall A \in M_n(K)$, $\forall P \in GL_n(K)$, $\exp(PAP^{-1}) = P \exp(A) P^{-1}$. L'exponentielle de matrice préserve ainsi les classes de similitude.

Cor 7: $\forall A \in M_n(K)$, $\det(\exp(A)) = \exp(\text{Tr}(A))$

Rem 8: Ceci implique en particulier que $\exp(M_n(K)) \subset GL_n(K)$.

Prop 9.5: $A, B \in M_n(K)$ commutent, alors $\exp(A+B) = \exp(A) \exp(B)$.

Rem 10: Cette propriété est fautive si A et B ne commutent pas: $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Cor 11: $\forall A \in M_n(K)$, $e^A \in GL_n(K)$ et $(e^A)^{-1} = e^{-A}$

B] Lien avec les polynômes de matrices

Prop-def 12: Soit $A \in M_n(K)$ et soit $P(X) = \sum_{k=0}^m a_k X^k \in K[X]$. On définit $P(A) = \sum_{k=0}^m a_k A^k$. Alors ceci induit le morphisme $\text{ev}: K[X] \rightarrow M_n(K)$. On note $P \mapsto P(A)$

$K[A]$ son image, qui est une K -sous-algèbre de $M_n(K)$

Prop 13: Soit p_A le polynôme minimal de $A \in M_n(K)$. Alors $K[A] \cong K[X]/(p_A)$. En particulier, $K[A]$ est un K -espace vectoriel de dimension $\deg p_A$.

Cor 14: $\forall A \in M_n(K)$, $\exp(A) \in K[A]$

Rem 15: Il existe $P \in K[X]$ tel que $\exp(A) = P(A)$. Cependant il n'est pas toujours aisé de trouver P , qui n'est pas forcément de la forme $\sum_{k=0}^m \frac{x^k}{k!}$.

Ex 16: Soit $A \in M_n(K)$ nilpotente d'indice p . Alors $P(X) = \sum_{k=0}^{p-1} \frac{x^k}{k!}$ convient.

Cor 17: Soient $u \in \mathcal{L}(E)$ et B une base de E . Alors $\mathcal{M}_B(\exp(u)) = \exp(\mathcal{M}_B(u))$. Ceci permet alors de confondre $\exp(u)$ avec $\exp(\mathcal{M}_B(u))$.

C] Méthodes de calcul

Thm 18: (DEV1) (Dunford) Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que λ soit simple sur K . Alors il existe un unique couple $(d; n)$ de $\mathcal{L}(E)^{\mathbb{R}}$ tel que

[E]
[E]
[E]
[E]
[E]
[E]
[E]
[E]

$u = d + m$, d diagonalisable, m nilpotent et $dm = md$.
 Des plus, d et m sont des polynômes en u .

Cor 19: Si $A = D + N$ est la décomposition de Dunford de A , alors celle de e^A est $e^A = e^D + e^D(e^N - I)$

App 20: Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. A est diagonalisable si et seulement si $\exp(A) \neq I$ est.

Rem 21: En utilisant Ex 16, Ex 3 et Prop 9, on peut aisément calculer $\exp(A)$ en connaissant sa décomposition de Dunford. Cette dernière reste cependant difficile à calculer.

Théor 22: Si $\chi_A = \prod_{k=1}^m (x - \lambda_k)^{m_k}$, $Q_i = \prod_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^m (x - \lambda_j)^{m_j}$

et $U_1, \dots, U_m \in K[X]$ vérifient $\sum_{i=1}^m U_i Q_i = 1$, alors le

théorème de décomposition des noyaux nous dit que $E = \bigoplus_{i=1}^m \ker(A - \lambda_i I)^{m_i}$ avec pour projection $\pi_i = U_i Q_i(A)$.

La connaissance des π_i nous permet alors de calculer D et N . Pour trouver U_1, \dots, U_m , on peut décomposer $\frac{1}{\chi_A}$ en éléments simples.

Théor 23: (Réduction de Jordan) Soit $A \in \mathcal{M}_n(K)$. Alors A est semblable à une matrice de la forme $\begin{pmatrix} J_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & J_p \end{pmatrix}$ où $\forall i \in [1, p], J_i \in \mathcal{M}_{k_i}(K)$ et $J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_i \end{pmatrix}$

Rem 24: Si une telle décomposition est connue, on sait calculer l'exponentielle de A , puisque la décomposition de Dunford des J_i est clairement facile.

II) L'exponentielle matricielle est une application

Théor 25: $\exp: \mathcal{M}_n(K) \rightarrow GL_n(K)$ est de classe C^∞

(dérive en particulier continue) et: $\forall A \in \mathcal{M}_n(K), \forall B \in \mathcal{M}_n(K)$,
 $d \exp_A(B) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k!} \sum_{\substack{i_1, \dots, i_k=1 \\ \otimes \in \mathcal{M}_n(K)^{\otimes k}}} A^{i_1} \dots A^{i_k} B$

Cor 26: Si $AN = NA$, $d \exp_A(B) = \exp(A) B$.

Théor 27: (DEV 2) $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective

Rem 28: Ce résultat n'est plus vrai sur \mathbb{R} . En fait, $\exp(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) \subset GL_n(\mathbb{R})$.

Cor 29: Soient $p \in \mathbb{N}^*$ et $A \in GL_n(\mathbb{C})$. Alors $\exists X \in GL_n(\mathbb{C})$ / $X^p = A$.

Rem 30: $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ n'est pas injective; $\forall k \in \mathbb{Z}, \exp(2i \cdot \frac{k}{2\pi} I) = I$.

Prop-def 31: Soit $A \in \mathcal{M}_n(K)$ telle que $\|A - I\| < 1$. Alors $(\sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^k}{k!} (A - I)^k)$ converge absolument et on note $\ln(A)$ sa somme, appelé logarithme de A .

Lem 32: $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C}), \|A\| < 1 \Rightarrow \exp(\ln(I + A)) = I + A$

Def 33: $A \in \mathcal{M}_n(K)$ est dite unipotent si $A - I$ est nilpotente. On note $\mathcal{U}_n(K)$ l'ensemble de telles matrices.

Théor 34: $\exp: \mathcal{U}_n(\mathbb{C}) \rightarrow \mathcal{U}_n(\mathbb{C})$ est bijective.

Théor 35: \exp réalise une bijection de l'ensemble des matrices hermitiennes (resp. symétriques réelle) dans l'ensemble des matrices hermitiennes (resp. symétriques réelles) définies positives.

III) Application dans l'étude des équations différentielles linéaires

Def 36: Une équation différentielle linéaire sur \mathbb{K}^n est une équation différentielle de la forme $(E) \gamma' = A(t)\gamma + B(t)$

où $A: \mathbb{R} \rightarrow \mathcal{M}(K)$ et $B: \mathbb{R} \rightarrow K^n$ sont continues.

Thm 37: (de Cauchy - Lipschitz linéaire) Le problème de Cauchy associé à (E) admet une unique solution maximale pour toute condition initiale. De plus, cette solution est globale (définie sur \mathbb{R}).

Cor-38: L'espace des solutions de (E) est un espace affine de dimension n et de direction les solutions de (E_h) $Y' = AY$.

Def 39: On appelle base fondamentale de (E) toute base des solutions de (E_h).

Nous constaterons par la suite que A est constant.

Lem 40: Soit $\phi_A: \mathbb{R} \rightarrow \exp(tA)$. Alors ϕ_A est C^1 et:
 $\forall t \in \mathbb{R}, \phi_A'(t) = A \cdot \exp(tA) = \exp(tA) \cdot A$.

Rem 41: On peut démontrer prop 9 en utilisant ce lemme.

Thm 42: Soit Y une solution de (E_h) et $Y_0 = Y(0)$.
Alors $\forall t \in \mathbb{R}, Y(t) = e^{tA} Y_0$.

Cor 43: Les colonnes de e^{tA} forment une base fondamentale de (E).

Rem 44: Ceci nous permet alors d'avoir toutes les solutions de (E_h), sous réserve qu'on sache calculer l'exponentielle de tA . Cependant, à défaut de savoir le calculer, on peut prédire l'allure des solutions en fonction des valeurs propres de A .

Ex 45: Dans le cas $n=2$, on a les trois cas suivants

- Cas 1: A a deux valeurs propres réelles distinctes
- Cas 2: A a deux valeurs propres complexes non réelles conjuguées

- Cas 3: A a une valeur propre double.

On peut alors prédire l'allure des solutions dans ces trois cas grâce à Thm 42.

Thm 46: Soient Y une solution de (E) et $Y_0 = Y(0)$.
Alors $\forall t \in \mathbb{R}, Y(t) = e^{tA} Y_0 + \int_0^t e^{(t-u)A} B(u) du$

Rem 47: En pratique, on utilise plutôt la méthode de variations des constantes: on cherche une solution particulière de (E) sous la forme $Y(t) = e^{tA} c(t)$ où $c: \mathbb{R} \rightarrow K^n$ est C^1 . Ceci donne alors $e^{tA} c'(t) = B(t)$ et on intègre pour trouver c .

Def 48: On appelle équation différentielle linéaire d'ordre $p \in \mathbb{N}^*$ toute équation différentielle de la forme (E') $y^{(p)} + a_{p-1} y^{(p-1)} + \dots + a_1 y' + a_0 y = b(t)$ où $b: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est continue et $y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.

Rem 49: En posant $Y = \begin{pmatrix} y \\ y' \\ \vdots \\ y^{(p-1)} \end{pmatrix}$, on ramène l'étude à ce qui a été fait précédemment.

Thm 50: Soit $P(X) = \sum_{k=0}^{p-1} a_{k+1} X^k + X^p = \prod_{j=1}^p (X - \lambda_j)^{m_j}$

Alors $(t \mapsto t^k e^{\lambda_j t})_{\substack{1 \leq j \leq p \\ 0 \leq k \leq m_j - 1}}$ forme une base fondamentale de (E').

Rem 51: En utilisant la méthode de variation des constantes au système équivalent de Rem 49, on en déduit toute les solutions de (E').

Références:

- ② Algèbre, Gourdon [1]
- ② Analyse, Gourdon [2]
- ③ Algèbre et géométrie, Rombaldi [3]
- ④ Éléments d'analyse, Seiffers-Zeisley [4]
- ④ Analyse numérique et équations différentielles, Demailley [5].