

Sommaire

I Déterminant de n vecteurs dans une base \mathcal{B}	1	III-2 Déterminant d'un produit	4
I-1 Forme n -linéaire alternée sur E	1	III-3 Déterminant de 2 matrices semblables	4
I-2 Déterminant dans une base \mathcal{B}	1	III-4 Déterminant de la transposée	4
I-3 Propriétés élémentaires	1	IV Calcul de déterminants	5
I-4 Déterminant dans une base \mathcal{B}'	2	IV-1 En dimension 2 et 3	5
I-5 Caractérisation des bases	2	IV-2 Dét. d'une matrice triangulaire	5
II Déterminant d'un endomorphisme	2	IV-3 Dév. selon une ligne ou colonne	6
II-1 Déterminant dans une base \mathcal{B}	2	IV-4 Opérations sur les lignes et colonnes	6
II-2 Déterminant d'un endomorphisme	3	IV-5 Dét. d'une mat. triangulaire par blocs	6
II-3 Caractérisation des automorphismes	3	IV-6 Exemples	7
II-4 Déterminant de la composée	3	V Compléments	8
III Déterminant d'une matrice carrée	4	V-1 Produit de matrices définies par blocs	8
III-1 Déterminant d'une matrice carrée A	4	V-2 Avec Maple	8
		V-3 Les mathématiciens du chapitre	9

Dans tout le chapitre, E est un espace vectoriel sur \mathbb{K} (\mathbb{R} ou \mathbb{C}), et $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une base.

I Déterminant de n vecteurs dans une base \mathcal{B} I-1 Forme n -linéaire alternée sur E

Définition : E un espace vectoriel de dimension n sur \mathbb{K} , $f : \begin{cases} E^n & \rightarrow \mathbb{K} \\ (u_1, u_2, \dots, u_n) & \mapsto f(u_1, u_2, \dots, u_n) \end{cases}$

On dit que f est n -linéaire alternée

$$\Leftrightarrow \begin{cases} f(u_1, u_2, \dots, \lambda u_i + \mu u'_i, \dots, u_n) = \lambda f(u_1, u_2, \dots, u_i, \dots, u_n) + \mu f(u_1, u_2, \dots, u'_i, \dots, u_n) \\ f(u_1, u_2, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_n) = -f(u_1, u_2, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_n) \end{cases}$$

pour tous les vecteurs u_1, \dots, u_n , tous les scalaires λ, μ et pour $i \neq j$

C'est à dire qu'elle est linéaire par rapport à chacune des variables et que l'échange de 2 variables la transforme en son opposé.

Ainsi, quand on a 2 fois le même vecteur, la forme est égale à son opposée et donc nulle...

I-2 Déterminant de n vecteurs dans une base \mathcal{B}

Théorème : Si f est n -linéaire alternée et si $f(e_1, e_2, \dots, e_n) = 1$, alors f est complètement définie.

Démonstration : Il suffit en effet de développer par n -linéarité et d'utiliser le caractère alterné pour remettre les vecteurs dans le « bon » ordre. Le résultat s'exprime donc en fonction de $f(e_1, e_2, \dots, e_n)$ car les autres termes sont nuls. Le coefficient ne dépend que des règles de calcul et non pas de f . On a donc le résultat dès qu'on fixe la valeur de $f(e_1, e_2, \dots, e_n)$. ■

Définition : Le déterminant de (u_1, u_2, \dots, u_n) dans \mathcal{B} est $f(u_1, u_2, \dots, u_n)$ où f est la forme n -linéaire alternée vérifiant $f(e_1, e_2, \dots, e_n) = 1$. On le note $\det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}}$

I-3 Propriétés élémentaires

Théorème : Echanger 2 vecteurs multiplie le déterminant par -1 .

Théorème : Si on a deux fois le même vecteur dans un déterminant, celui-ci est nul.

Théorème : Si un vecteur est combinaison linéaire des autres vecteurs, le déterminant est nul.

Démonstration : En développant par linéarité par rapport à ce vecteur, on n'obtient que des déterminants qui contiennent 2 fois le même vecteur, et sont donc nuls. ■

Théorème : Ajouter à un vecteur une combinaison linéaire des autres vecteurs ne change pas le déterminant.

Démonstration : Ceci est une conséquence immédiate du théorème précédent. ■

Théorème : Multiplier un seul des vecteurs par λ multiplie le déterminant par λ .

I-4 Déterminant dans une base $\mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, \dots, e'_n)$

Théorème : 2 formes n -linéaires alternées sont proportionnelles.

Démonstration : Les règles de calcul qui permettent de tout exprimer en fonction de $f(e_1, e_2, \dots, e_n)$ restent les mêmes que l'on travaille avec la forme n -linéaire alternée f ou g .

Ainsi, on a : $f(u_1, u_2, \dots, u_n) = K f(e_1, e_2, \dots, e_n)$ et : $g(u_1, u_2, \dots, u_n) = K g(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

K est le même dans les deux cas, il ne dépend que de u_1, u_2, \dots, u_n , pas de f ou g .

On a donc bien un λ tel que : $g(u_1, u_2, \dots, u_n) = \lambda f(u_1, u_2, \dots, u_n)$ pour tous les u_1, u_2, \dots, u_n . ■

Or les déterminants dans différentes bases sont des formes n -linéaires alternées et sont donc proportionnels.

Ceci nous donne : $\det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}'} = \lambda \times \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}}$ pour tout (u_1, u_2, \dots, u_n) .

$$\text{Et enfin : } \begin{cases} \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}'} = \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \times \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'} \\ \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} = \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}'} \times \det(e'_1, e'_2, \dots, e'_n)_{\mathcal{B}} \end{cases}$$

Ce sont les formules de changement de base des déterminants de vecteurs.

Pour la première relation, on calcule λ en remplaçant (u_1, u_2, \dots, u_n) par (e_1, e_2, \dots, e_n) .

Pour l'autre, on échange simplement les rôles de \mathcal{B} et de \mathcal{B}' .

Si on applique ce dernier résultat à (e_1, e_2, \dots, e_n) ,

on obtient : $1 = \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'} \times \det(e'_1, e'_2, \dots, e'_n)_{\mathcal{B}}$

Ce qui prouve qu'un déterminant d'une base dans une autre est non nul.

I-5 Caractérisation des bases

Théorème : (u_1, u_2, \dots, u_n) est une base de $E \Leftrightarrow \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \neq 0$

Démonstration : Si la famille est liée, le déterminant est clairement nul.

Si la famille est libre, (u_1, u_2, \dots, u_n) est une base qu'on note \mathcal{B}' ,

d'où : $\det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}'} = \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \times \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'} = 1$.

Ce qui entraîne $\det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \neq 0$, comme on vient de le voir. ■

II Déterminant d'un endomorphisme

II-1 Déterminant d'un endomorphisme dans une base \mathcal{B}

Définition : $\varphi : E \rightarrow E$ un endomorphisme et \mathcal{B} une base de E ,

$$\det(\varphi)_{\mathcal{B}} = \det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}}$$

II-2 Déterminant d'un endomorphisme

Théorème : Si \mathcal{B} et \mathcal{B}' sont 2 bases de E ,

$$\det(\varphi)_{\mathcal{B}} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}'}$$

Démonstration : Comme φ est linéaire, l'application $(u_1, u_2, \dots, u_n) \mapsto \det(\varphi(u_1), \varphi(u_2), \dots, \varphi(u_n))_{\mathcal{B}}$ est une forme n -linéaire alternée !

C'est donc un déterminant. Ainsi, comme deux déterminants sont proportionnels :

$$\det(\varphi(u_1), \varphi(u_2), \dots, \varphi(u_n))_{\mathcal{B}} = \lambda \times \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}}$$

et de plus, en remplaçant les u_i par e_i : $\lambda = \det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}}$

Ce qui donne :
$$\begin{cases} \det(\varphi(u_1), \varphi(u_2), \dots, \varphi(u_n))_{\mathcal{B}} = \det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}} \times \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \\ \det(\varphi(u_1), \varphi(u_2), \dots, \varphi(u_n))_{\mathcal{B}} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}} \times \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}} \end{cases}$$

De même, dans la base \mathcal{B}' : $\det(\varphi(u_1), \varphi(u_2), \dots, \varphi(u_n))_{\mathcal{B}'} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}'} \times \det(u_1, u_2, \dots, u_n)_{\mathcal{B}'}$.

Propriété qu'on applique aux vecteurs e_i d'où le premier résultat :

$$\det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}'} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}'} \times \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'}$$

On utilise maintenant la propriété générale de changement de base avec les vecteurs $\varphi(e_i)$, ce qui donne le second résultat :

$$\det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}'} = \det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}} \times \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'}$$

$$\det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}'} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}} \times \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'}$$

On égale et on simplifie par $\det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}'}$ dont on a montré qu'il est bien non nul, ce qui nous permet de conclure :

$$\det(\varphi)_{\mathcal{B}} = \det(\varphi)_{\mathcal{B}'}$$

■

Conclusion : On peut parler du déterminant d'un endomorphisme puisqu'il ne dépend pas de la base choisie. On a donc le libre choix de la base pour calculer ce déterminant.

II-3 Caractérisation des automorphismes

Théorème : Soit φ un endomorphisme de E ,

$$\varphi \text{ est un automorphisme} \Leftrightarrow \det(\varphi) \neq 0$$

Démonstration : On sait que φ est un automorphisme $\Leftrightarrow (\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))$ est une base.

Ce qui équivaut à : $\det(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_n))_{\mathcal{B}} \neq 0$, c'est à dire $\det(\varphi) \neq 0$

■

II-4 Déterminant de la composée de 2 endomorphismes

Théorème : φ et ψ deux endomorphismes de E , alors

$$\det(\varphi \circ \psi) = \det(\varphi) \times \det(\psi)$$

Démonstration : La propriété est immédiate quand ψ n'est pas inversible car alors $\varphi \circ \psi$ ne l'est pas non plus et les deux termes sont nuls.

Si ψ est inversible, on note $\mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, \dots, e'_n) = (\psi(e_1), \psi(e_2), \dots, \psi(e_n))$. Alors

$$\begin{aligned} \det(\varphi \circ \psi) &= \det(\varphi(e'_1), \varphi(e'_2), \dots, \varphi(e'_n))_{\mathcal{B}} \\ &= \det(\varphi(e'_1), \varphi(e'_2), \dots, \varphi(e'_n))_{\mathcal{B}'} \times \det(e'_1, e'_2, \dots, e'_n)_{\mathcal{B}} \\ &= \det(\varphi) \times \det(\psi(e_1), \psi(e_2), \dots, \psi(e_n))_{\mathcal{B}} \\ &= \det(\varphi) \times \det(\psi) \end{aligned}$$

■

III Déterminant d'une matrice carrée

III-1 Déterminant d'une matrice carrée A

Une matrice carrée $n \times n$ s'interprète comme la matrice d'un endomorphisme φ de E dans la base \mathcal{B} . On pose donc :

Définition : $\det(A) = \det(\varphi)$

III-2 Déterminant d'un produit de 2 matrices, de la matrice inverse d'une matrice inversible

Théorème : $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$

$$\det(A \times B) = \det(A) \times \det(B)$$

Démonstration : $A = \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(\varphi)$, $B = \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(\psi)$, alors :

$$A \times B = \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(\varphi \circ \psi)$$

$$\det(\varphi \circ \psi) = \det(\varphi) \times \det(\psi)$$

$$\det(A \times B) = \det(A) \times \det(B)$$

■

Théorème : $A \in GL_n(\mathbb{K})$

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

Démonstration : $A \times A^{-1} = I_n$, $\det(I_n) = \det(Id_E) = \det(e_1, e_2, \dots, e_n)_{\mathcal{B}} = 1$,
d'où : $\det(A) \times \det(A^{-1}) = 1$

■

III-3 Déterminant de 2 matrices semblables

Théorème : A et B , 2 matrices semblables de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, alors : $\det(A) = \det(B)$

Démonstration : On a $P \in GL_n(\mathbb{K})$ telle que $B = P^{-1} \times A \times P$, d'où :

$$\det(B) = \det(P^{-1}) \times \det(A) \times \det(P)$$

$$= \det(P^{-1}) \times \det(P) \times \det(A)$$

$$= \det(P^{-1} \times P) \times \det(A)$$

$$= \det(A)$$

■

III-4 Déterminant de la transposée d'une matrice

Théorème : $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, alors

$$\det({}^tA) = \det(A)$$

La démonstration est ici admise.

IV Calcul de déterminants

IV-1 En dimension 2 et 3

On va d'abord retrouver un résultat bien connu :

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} a & c \\ b & d \end{vmatrix} &= \det(u_1, u_2) = \det(a.e_1 + b.e_2, c.e_1 + d.e_2)_{\mathcal{B}} \\ &= ac \det(e_1, e_1)_{\mathcal{B}} + ad \det(e_1, e_2)_{\mathcal{B}} + bc \det(e_2, e_1)_{\mathcal{B}} + bd \det(e_2, e_2)_{\mathcal{B}} \\ &= 0 + ad - bc + 0 = ad - bc \end{aligned}$$

En dimension 3, on peut utiliser la règle de Sarrus, qui se montre de la même façon, en n'oubliant pas qu'elle n'est **absolument pas généralisable** à un ordre autre que 3...

$$\begin{vmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{vmatrix} = aei + dhc + gbf - ceg - fha - ibd$$

IV-2 Déterminant d'une matrice triangulaire.

Théorème : $\Delta = \begin{vmatrix} a_1 & x & \cdots & \cdots & y \\ 0 & a_2 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{n-1} & z \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & a_n \end{vmatrix} = a_1 \times a_2 \times \dots \times a_{n-1} \times a_n$

Démonstration : On factorise par a_1 , et, en enlevant le bon nombre de fois le premier vecteur aux autres, on amène des 0 sur la première ligne et on obtient :

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_1 & x & \cdots & \cdots & y \\ 0 & a_2 & s & & t \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{n-1} & u \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & a_n \end{vmatrix} = a_1 \times \begin{vmatrix} 1 & x & \cdots & \cdots & y \\ 0 & a_2 & s & & t \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{n-1} & u \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & a_n \end{vmatrix} = a_1 \times \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a_2 & s & & t \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & a_{n-1} & u \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & a_n \end{vmatrix}$$

On recommence ensuite avec a_2 . On obtient ainsi de suite par une récurrence admise :

$$\Delta = a_1 \times a_2 \times \dots \times a_{n-1} \times a_n \times \begin{vmatrix} 1 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 1 & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{vmatrix} = a_1 \times a_2 \times \dots \times a_{n-1} \times a_n$$

■

IV-3 Développement suivant une ligne ou une colonne

La règle des signes est :

$$\begin{array}{cccccccc} & + & - & + & \dots & \dots & \dots & (-1)^{n+1} \\ & - & + & - & & & & \\ & + & - & + & & (-1)^{i+j} & & \\ & \vdots & & & \ddots & & & \\ & \vdots & & & & \ddots & & \\ & \vdots & & & & & + & - \\ (-1)^{n+1} & & & & & & - & + \end{array}$$

On remarque qu'on a $(-1)^{i+j}$ en $i^{\text{ème}}$ ligne et $j^{\text{ème}}$ colonne.

On développe suivant une ligne ou une colonne en tenant compte de la règle de signes $(-1)^{i+j} a_{ij} \Delta_{ij}$ où a_{ij} est le coefficient de la matrice et Δ_{ij} est le déterminant obtenu en enlevant la ligne i et la colonne j correspondante. On admet ce résultat.

Théorème : On peut développer selon la $j^{\text{ème}}$ colonne :

$$\Delta = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} \Delta_{ij}$$

ou développer selon la $i^{\text{ème}}$ ligne :

$$\Delta = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} \Delta_{ij}$$

Il est important de noter qu'on peut **choisir** sa ligne ou sa colonne.

Corollaire : En utilisant les notations précédentes, M , une matrice inversible, alors :

$$M^{-1} = \frac{1}{\Delta} \times \text{transposée de } \begin{pmatrix} \vdots & & \\ \dots & (-1)^{i+j} \Delta_{ij} & \dots \\ \vdots & & \end{pmatrix}$$

Démonstration : Le calcul de $M \times$ transposée de $\begin{pmatrix} \vdots & & \\ \dots & (-1)^{i+j} \Delta_{ij} & \dots \\ \vdots & & \end{pmatrix}$ donne Δ pour les termes de la diagonale et 0 pour les autres puisque cela revient à développer un déterminant qui a 2 colonnes identiques. ■

IV-4 Opérations sur les lignes et les colonnes d'un déterminant.

- inverser deux lignes ou deux colonnes multiplie le déterminant par -1
- ajouter à une ligne (ou une colonne) une combinaison linéaire des autres lignes (ou colonnes) ne change pas le déterminant.

IV-5 Déterminant d'une matrice triangulaire par blocs

Théorème : $A \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K})$, $C \in \mathcal{M}_q(\mathbb{K})$, $O \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$, O est la matrice nulle de $\mathcal{M}_{q,p}(\mathbb{K})$ et $p + q = n$. Alors,

$$\begin{vmatrix} A & B \\ O & C \end{vmatrix} = \det(A) \times \det(C)$$

On admet ce résultat.

Cette propriété **ne se généralise pas** au déterminant d'une matrice définie par blocs et non triangulaire par blocs.

Exemple : On va calculer le déterminant : $\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 2 & \pi & \ln 2 & 17 \\ 3 & 4 & e & \ln 7 & -23 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \pi^2 \\ 0 & 0 & -3 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -3 \end{vmatrix}$.

Ce déterminant est celui d'une matrice triangulaire par blocs, dont on fait ressortir ici la structure :

$$\begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} \pi & \ln 2 \\ e & \ln 7 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 17 \\ -23 \end{pmatrix} \\ 0 & 0 & \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 2 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} \pi^2 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & (-3) \end{pmatrix}.$$

On a donc, en appliquant deux fois le théorème précédent :

$$\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ -3 & 2 \end{vmatrix} \times |-3| = (-2) \times 2 \times (-3) = 12. \text{ Attention, ce ne sont pas des valeurs absolues...}$$

IV-6 Exemples

On notera les déterminants avec un indice qui correspond à leur rang, qui est toujours plus grand que 1.

a) Utilisation d'une formule de récurrence

Soit le déterminant $\Delta_n = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 2 & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 2 & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 2 \end{vmatrix}_n$ qu'on développe selon la 1^{ère} colonne

$$\Delta_n = \Delta_{n-1} - 1 \times \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 2 & 1 & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 2 & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 2 \end{vmatrix}_{n-1} = \Delta_{n-1} - \Delta_{n-2} \text{ en développant ce déterminant selon la 1^{ère} ligne.}$$

On obtient ainsi la relation de récurrence $\Delta_n = \Delta_{n-1} - \Delta_{n-2}$ qu'on résout en calculant Δ_1 et Δ_2 .

b) Manipulation de lignes ou colonnes

Soit le déterminant $\Delta_n = |\text{abs}(i-j)|_n = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 2 & \dots & n-1 \\ 1 & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 2 & \ddots & \ddots & \ddots & 2 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & 1 \\ n-1 & \dots & 2 & 1 & 0 \end{vmatrix}_n$ avec $n \geq 3$.

A chaque ligne, de la dernière à la seconde, on enlève la précédente. Ces opérations sont faites successivement... Il faut bien vérifier qu'on peut les faire successivement et qu'on n'utilise pas une ligne ou une colonne qui a été modifiée... et qui donc n'existe plus !

$$\text{On obtient donc : } \Delta_n = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 2 & \cdots & n-1 \\ 1 & -1 & -1 & \cdots & -1 \\ 1 & 1 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & -1 \\ 1 & \cdots & 1 & 1 & -1 \end{vmatrix}_n$$

A chaque ligne, de la dernière à la troisième, on enlève la précédente. Ces opérations sont faites successivement...

On obtient donc :

$$\Delta_n = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 2 & \cdots & n-1 \\ 1 & -1 & -1 & \cdots & -1 \\ 0 & 2 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & 2 & 0 \end{vmatrix}_n = - \begin{vmatrix} 1 & 2 & \cdots & \cdots & n-1 \\ 2 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 2 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & 2 & 0 \end{vmatrix}_{n-1} = -(-1)^n (n-1) \begin{vmatrix} 2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & 2 \end{vmatrix}_{n-2} \quad \text{ob-}$$

tenu en développant successivement selon la première et la dernière colonne.

Enfin, $\Delta_n = (-1)^{n+1} (n-1) 2^{n-2}$

V Compléments

V-1 Produit de matrices définies par blocs

Il ne s'agit pas ici à proprement parler de calculs de déterminants...

Si deux matrices sont définies par blocs, on peut parfois effectuer leur produit en travaillant par blocs. C'est à dire :

$$\begin{pmatrix} (A) & (B) \\ (C) & (D) \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} (A') & (B') \\ (C') & (D') \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (A) \times (A') + (B) \times (C') & (A) \times (B') + (B) \times (D') \\ (C) \times (A') + (D) \times (C') & (C) \times (B') + (D) \times (D') \end{pmatrix}$$

Les dimensions des matrices doivent être compatibles, à savoir :

- Le nombre de **colonnes** de A et C doit être le nombre de **lignes** de A' et B' .
- Le nombre de **colonnes** de B et D doit être le nombre de **lignes** de C' et D' .

D'autre part, rappelons que le produit de matrices n'est pas commutatif, l'ordre dans lequel on écrit ces produits est donc fondamental...

V-2 Avec Maple

Comme pour tout l'algèbre linéaire, il faut d'abord charger le pack `linalg` :

```
> with(linalg);
```

Ensuite, c'est simplement l'instruction `det` qui calcule un déterminant :

```
> det(A);
```

```
> inverse(A); inverse une matrice inversible.
```

```
> transpose(A); transpose une matrice, et
```

```
> rank(A); donne son rang. Pour ces 3 instructions, on se méfiera quand la matrice dépend d'un paramètre.
```

Dans ce cas, la réponse fournie correspond en général au cas général.

On rappelle `vector` et `matrix` pour créer un vecteur ou une matrice, on rappelle que le produit des matrices est « &* » car Maple considère à priori tous les produits comme commutatifs.

Enfin, l'instruction `evalm` est souvent nécessaire pour avoir le contenu effectif d'une matrice à l'écran.

V-3 Les mathématiciens du chapitre

Vandermonde Alexandre 1735-1796 Mathématicien français, il est le premier à étudier les déterminants pour eux-mêmes.

Laplace Pierre 1749-1827 Mathématicien, physicien et astronome, fils de fermier normand, il généralisera, entre autres, les règles de calcul des déterminants données par Vandermonde.