



En souligné : démonstration de cours à savoir refaire.

## 1 Suppléments pour la Physique

- Opérateurs divergence, rotationnel et laplacien. Relations  $\operatorname{div}(\overrightarrow{\operatorname{rot}}(\overrightarrow{F})) = 0$  et  $\overrightarrow{\operatorname{rot}}(\overrightarrow{\operatorname{grad}}f) = \overrightarrow{0}$ . Déterminant jacobien des changements polaires, cylindriques et sphériques.
- Intégrales multiples, théorème de Fubini, théorème de changement de variables.

## 2 Algèbre linéaire (partie 2)

- Polynômes de matrices/d'endomorphismes. Sous-espaces  $\mathbb{K}[M]$  et  $\mathbb{K}[u]$ . Relation  $PQ(M) = P(M) \times Q(M)$  et  $PQ(u) = P(u) \circ Q(u)$ . Les éléments de  $\mathbb{K}[M]$  (resp. de  $\mathbb{K}[u]$ ) commutent entre eux.

- Polynôme annulateur de  $M$  (resp.  $u$ ). Exemples des symétries, projecteurs, homothéties, nilpotents. Toute matrice carrée admet un polynôme annulateur (non nul). Idem pour les endomorphismes en dimension finie. La dérivation de  $\mathcal{C}^\infty(I, \mathbb{R})$  n'admet pas de polynôme annulateur non nul.

- Si  $M \in GL_n(\mathbb{K})$ , alors  $M^{-1} \in \mathbb{K}[M]$ . Calcul de  $M^k$  grâce au reste de la division euclidienne de  $X^k$  par un polynôme annulateur de  $M$ . Si  $P$  est un polynôme annulateur non nul d'une matrice carrée  $M$ , alors  $\dim \mathbb{K}[M] \leq \deg(P)$ .

- Sous-espaces stables par un endomorphisme. Endomorphisme induit, Caractérisation matricielle de l'existence d'un sous-espace stable. Si  $u$  et  $v$  commutent, alors  $\operatorname{Ker}(v)$  et  $\operatorname{Im}(v)$  sont  $u$ -stables. En particulier,  $\operatorname{Ker}(P(u))$  et  $\operatorname{Im}(P(u))$  sont  $u$ -stables pour tout  $P \in \mathbb{K}[X]$ .

- Formes linéaires sur un espace vectoriel. Rappels sur l'espace dual  $E^*$  et sa dimension si  $E$  est de dimension finie. Base duale de  $E^*$  associée à une base de  $E$ . Une forme linéaire est soit nulle, soit surjective. Description des formes linéaires sur  $\mathbb{K}^n$ .

- Hyperplans (en dimension quelconque) : il est équivalent de dire qu'un sev est le noyau d'une forme linéaire non nulle ou de dire qu'il est supplémentaire d'une droite. En dimension finie, caractérisation par la dimension «  $n - 1$  ». Équations d'un hyperplan  $H$  dans une base (en dimension finie). Équation d'un hyperplan affine  $\mathcal{H} = a + H$  dans une base (en dimension finie).

- Déterminants d'une matrice carrée : il existe une unique application  $\det : \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$  qui soit linéaire par rapport aux colonnes de sa variable matricielle, telle que  $\det(M) = 0$  dès que  $M$  a deux colonnes égales et telle que  $\det(I_n) = 1$ . Démonstration pour  $n = 2$ . Invariance par transposition, par transvection  $L_i \leftarrow L_i + \alpha L_j$  ( $i \neq j$ ),  $\det(\lambda A)$ ,  $\det(AB)$ , caractérisation des matrices inversibles,  $\det(A^{-1})$ . Développement par rapport à une rangée (formule de Laplace), déterminant triangulaire et triangulaire par blocs.

- Matrice de Vandermonde : c'est la matrice de  $P \in \mathbb{K}_n[X] \mapsto (P(x_0), \dots, P(x_n)) \in \mathbb{K}^{n+1}$  dans les bases canoniques. Cette matrice est inversible si et seulement si  $x_0, \dots, x_n$  sont deux à deux distincts. Déterminant de Vandermonde. Existence, unicité et expression du polynôme interpolateur de Lagrange. Savoir trouver la base duale de la base de Lagrange  $(L_0, \dots, L_n)$ .

- Déterminant de deux matrices semblables, déterminant d'un endomorphisme en dimension finie. Propriétés.

## 3 Exercices de TD à savoir refaire

TD 4 22, 23, 24, 27 TD 5 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10.