

PROPRIÉTÉ

L'application déterminant est de classe C^1 sur $M_n(\mathbb{R})$ et

$$\forall (X, H) \in M_n(\mathbb{R})^2, \text{ on a } D\det(X)(H) = \text{tr}({}^t \text{Cof}(X)H).$$

APPLICATION: Soient (y_1, \dots, y_n) des solutions à valeurs dans \mathbb{R}^n du système différentiel linéaire $y' = A(t)y$ où $A(t) \in M_n(\mathbb{R})$ est une fonction continue en t , et soit $w(t) = \det(y_1(t), \dots, y_n(t))$ le déterminant wronskien. Alors $w'(t) = \text{tr}(A(t)) \cdot w(t)$ et $\det(e^{tA}) = e^{t \cdot \text{tr}(A)}$

Soit $E = M_n(\mathbb{R})$. On munit E de la norme $\|\cdot\|$ / Pour $A \in E, \|A\| = \max_{i=1}^n |\lambda_i|$ où les λ_i , pour $i \in \{1, \dots, n\}$ sont les valeurs propres de A .

* Montrons que l'application \det est de classe C^1 sur E et que

$$D\det(I) = \text{tr} \text{ où } I \text{ la matrice identité de taille } n \times n \text{ et } \text{tr} \text{ la trace.}$$

• Par définition: $\det: E \rightarrow \mathbb{R}, A \rightarrow \sum_{\sigma \in S_n} \text{sgn}(\sigma) a_{\sigma(1),1} \times \dots \times a_{\sigma(n),n}$

Donc \det est polynomiale en les coefficients de la matrice, elle est donc de classe C^∞ sur E , donc C^1 sur E .

• Soit $H \in E$, et on note $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ les valeurs propres, donc $I+H$ a pour valeurs propres les $1+\lambda_i$, pour $i \in \{1, \dots, n\}$.

$$\begin{aligned} \text{D'où } \det(I+H) &= \prod_{i=1}^n (1+\lambda_i) \\ &= 1 + \sum_{i=1}^n \lambda_i + o(\|H\|) \\ &= 1 + \text{tr}(H) + o(\|H\|) \\ &= \det(I) + \text{tr}(H) + o(\|H\|) \end{aligned}$$

or $\text{tr}: E \rightarrow \mathbb{R}, A \rightarrow \text{Tr}(A)$ est une application linéaire.

Donc on a montré que $D\det(I) = \text{tr}$.

* Déduisons que pour tous $(X, H) \in E^2, D\det(X)(H) = \text{tr}({}^t \tilde{X} H)$ où \tilde{X} est la comatrice de X .

• 1er cas: $X \in GL_n(\mathbb{R})$:

Alors on se ramène au point précédent en écrivant:

$$\begin{aligned}
\det(X+H) &= \det(X(I+X^{-1}H)) \\
&= \det(X) \det(I+X^{-1}H) \\
&= \det(X) (1 + \operatorname{tr}(X^{-1}H) + \mathcal{O}(\|H\|)) \\
&= \det(X) + \operatorname{tr}((\det X)X^{-1}H) + \mathcal{O}(\|H\|) \\
&= \det(X) + \operatorname{Tr}(\tilde{X}H) + \mathcal{O}(\|H\|)
\end{aligned}$$

Comme précédemment, Tr est une application linéaire.

Donc on en déduit que $D\det(X)(H) = \operatorname{Tr}(\tilde{X}H) \quad \forall (X,H) \in E^2, X$ inversible.

2ème cas: $X \in E$ quelconque:

$\operatorname{GL}_n(\mathbb{R})$ est un ouvert dense de E : $\operatorname{GL}_n(\mathbb{R}) = \{A \in E \mid \det A \neq 0\}$ et \det étant une application continue $\Rightarrow \operatorname{GL}_n(\mathbb{R})$ est un ouvert.

Soit $Y \in E$ quelconque:

Notons les valeurs propres $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, on peut donc choisir une suite $(\epsilon_k)_{k \in \mathbb{N}}$ convergant vers 0 dans \mathbb{R} , telle que pour tout $k \in \mathbb{N}$:

$$\det(Y - \epsilon_k I) = \prod_{i=1}^n (\lambda_i - \epsilon_k) \neq 0$$

Ainsi les matrices $Y_k = Y - \epsilon_k I$ sont dans $\operatorname{GL}_n(\mathbb{R})$, et convergent vers Y dans E . D'où la densité de $\operatorname{GL}_n(\mathbb{R})$ dans E .

De plus, $X \rightarrow \tilde{X}$ est continue de E dans E car les cofacteurs sont des fonctions polynomiales en les coefficients de X .

\det étant de classe C^1 sur E , on peut donc prolonger par continuité à E l'expression de la différentielle obtenue en un point inversible.

$$\text{Donc } \underline{\forall (X,H) \in E^2, D\det(X)(H) = \operatorname{Tr}(\tilde{X}H)}.$$

***** APPLICATION:**

Soit $Y = (y_1 | \dots | y_m)$ la matrice de colonnes $(y_i)_{i=1}^m, Y \in E$.

Par hypothèse, on en déduit que $Y' = AY$.

$$\text{On a: } w' = (\det Y)' = D\det(Y)(Y') = \operatorname{tr}({}^t w_m(Y) Y')$$

$$\text{Or } \operatorname{tr}({}^t w_m(Y) Y') = \operatorname{tr}({}^t w_m(Y) AY) = \operatorname{tr}(AY {}^t w_m(Y)) \text{ par symétrie de la trace}$$

$$\text{et } Y {}^t w_m(Y) = (\det Y) I = w I.$$

$$\text{Finalement } \underline{w'(t) = (\operatorname{tr}(A(t))) w(t)}, \text{ d'où } \underline{w(t) = \exp\left(\int_{t_0}^t \operatorname{tr}(A(s)) ds\right) w(t_0)}$$

Le w(t) obtenu est donc soit identiquement nul, soit jamais nul.

Lorsque A ne dépend pas de t , l'équation $Y' = AY$ admet la

$$\text{solution } Y = e^{tA}, \text{ et on obtient alors } \underline{\det(e^{tA}) = e^{t \operatorname{tr}(A)}}$$