

dmk8 On suppose $f, g: E \rightarrow F$ linéaires, $(\lambda, \mu) \in \mathbb{K}^2$ et

que $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_p)$ est une base de E

et que $\mathcal{E} = (\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_n)$ est une base de F .

On pose $A = \text{Mat}(f; B, \mathcal{E})$ et $B = \text{Mat}(g; B, \mathcal{E})$.

On pose aussi $C = \text{Mat}(\lambda f + \mu g; B, \mathcal{E})$

Par définition on a $(A, B, C) \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ et

$$\forall j \in \llbracket 1, p \rrbracket, f(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^n a_{ij} \cdot \vec{\varepsilon}_i$$

$$g(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^n b_{ij} \cdot \vec{\varepsilon}_i$$

$$(\lambda f + \mu g)(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^n c_{ij} \cdot \vec{\varepsilon}_i$$

Mais pour tout $j \in \llbracket 1, p \rrbracket$ on a aussi:

$$\begin{aligned} (\lambda f + \mu g)(\vec{e}_j) &= \lambda \cdot f(\vec{e}_j) + \mu \cdot g(\vec{e}_j) \\ &= \lambda \cdot \sum_{i=1}^n a_{ij} \cdot \vec{\varepsilon}_i + \mu \cdot \sum_{i=1}^n b_{ij} \cdot \vec{\varepsilon}_i \\ &= \sum_{i=1}^n (\lambda a_{ij} + \mu b_{ij}) \cdot \vec{\varepsilon}_i \end{aligned}$$

donc par unicité des coordonnées:

$$\left(\forall (i,j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, p \rrbracket, c_{ij} = \lambda a_{ij} + \mu b_{ij} \right) \text{ ie } C = \lambda A + \mu B$$

dem th 10 On suppose $f: E \rightarrow F$ et $g: F \rightarrow G$ linéaires.

On se donne $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_p)$ base de E

$\mathcal{E} = (\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_n)$ base de F

$\mathcal{D} = (\vec{\mu}_1, \dots, \vec{\mu}_q)$ base de G .

On pose $A = \text{Mat}(f; B, \mathcal{E})$, $B = \text{Mat}(g; \mathcal{E}, \mathcal{D})$

et $\mathcal{D} = \text{Mat}(g \circ f; B, \mathcal{D})$.

Par def de a $A \in \mathcal{M}_{p,n}(K)$, $B \in \mathcal{M}_{n,q}(K)$ et $\mathcal{D} \in \mathcal{M}_{q,p}(K)$

$$\text{et } \forall j \in [1, p], f(\vec{e}_j) = \sum_{k=1}^n a_{kj} \cdot \vec{\varepsilon}_k$$

$$(g \circ f)(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^q d_{ij} \cdot \vec{\mu}_i$$

$$\forall k \in [1, n], g(\vec{\varepsilon}_k) = \sum_{i=1}^q b_{i,k} \cdot \vec{\mu}_i$$

Mais comme g est linéaire :

$$\begin{aligned} \forall j \in [1, p], (g \circ f)(\vec{e}_j) &= g(f(\vec{e}_j)) = g\left(\sum_{k=1}^n a_{kj} \cdot \vec{\varepsilon}_k\right) \\ &= \sum_{k=1}^n a_{kj} \cdot g(\vec{\varepsilon}_k) \end{aligned}$$

Donc:

$$\begin{aligned} \forall j \in [1, p], (g \circ f)(\vec{e}_j) &= \sum_{k=1}^n a_{k,j} \cdot \left(\sum_{i=1}^q b_{i,k} \cdot \vec{u}_i \right) \\ &= \sum_{k=1}^n \left(\sum_{i=1}^q a_{k,j} \times b_{i,k} \cdot \vec{u}_i \right) \\ \text{Fubini} \quad \rightarrow &= \sum_{i=1}^q \left(\sum_{k=1}^n a_{k,j} \times b_{i,k} \cdot \vec{u}_i \right) \\ &= \sum_{i=1}^q \left(\sum_{k=1}^n b_{i,k} \times a_{k,j} \right) \cdot \vec{u}_i \\ \text{x commute dans } \mathbb{K} \quad \rightarrow &= \sum_{i=1}^q \left(\sum_{k=1}^n b_{i,k} \times a_{k,j} \right) \cdot \vec{u}_i \end{aligned}$$

Par unicité des coordonnées:

$$\forall (i,j) \in [1, q] \times [1, p], d_{i,j} = \sum_{k=1}^n b_{i,k} \times a_{k,j}$$

$$\text{ie } D = B \times A.$$

Exemple Soit $A \in \text{Mat}_{n,p}(\mathbb{K})$.

On note $f \in \mathcal{L}(\mathbb{K}^p, \mathbb{K}^n)$ l'application linéaire canoniquement associée à A .

On note B_{cano} la base canonique de \mathbb{K}^p
et E_{cano} la base canonique de \mathbb{K}^n .

On a donc $A = \text{Mat}(f; B_{\text{cano}}, E_{\text{cano}})$

On a $f = f \circ \text{id}_{\mathbb{K}^p} = \text{id}_{\mathbb{K}^n} \circ f$

et $\text{Mat}(\text{id}_{\mathbb{K}^p}; B_{\text{cano}}) = I_p$

$\text{Mat}(\text{id}_{\mathbb{K}^n}; E_{\text{cano}}) = I_n$.

D'après le th 10 : $A = A \times I_p = I_n \times A$.