

Enclenchement remarquables des espaces euclidiens (fin)V Théorème de réductibilité des enclenchements symétriques1) forme quadratique

Démonstration : Soit \mathbb{E} un espace vectoriel, et F un sous-espace de \mathbb{E} . Si F est un espace à deux éléments, alors F^\perp est triviallement \mathbb{E} .

2) Théorème de réductibilité des enclenchements auto adjoints.

Théorème : Soit \mathbb{E} un enclenchement symétrique au sens précédent. Si \mathbb{E} possède une racine rielle, alors \mathbb{E} admet des sous-espaces propres.

Démonstration : 1) soit \mathbb{E} un enclenchement symétrique au sens précédent.

soit λ une racine rielle de \mathbb{E} , et \mathbb{E}_λ l'espace propre associé à λ . Il existe une

base de \mathbb{E} formée de vecteurs propres de λ . (est donc $n=1$). Supposons le

résultat vrai en dimension $\leq n-1$, et soit \mathbb{E} de dimension n .

Soit λ une racine rielle de \mathbb{E} , et \mathbb{E}_λ l'espace propre associé. Soit $f = \mathbb{E}_\lambda^\perp$

soit $\mathbb{E} = \mathbb{E}_\lambda \oplus f$, \mathbb{E} est une décomposition de rapport à λ , et le résultat est immédiat.

→ si $\mathbb{E} = \mathbb{E}_\lambda \oplus f$, \mathbb{E} est une décomposition de rapport à λ , et le résultat est immédiat.

→ si $\mathbb{E} \neq \mathbb{E}_\lambda \oplus f$, par la lemme précédent, on peut appliquer à \mathbb{E}_λ et à f

l'hypothèse de récurrence, d'où le résultat. ■

Enclenchements remarquables des espaces brunitiens.I Rayonnels sur les espaces brunitiens

Définition : On appelle espace brunitien (ou milieutien) de dimension finie

tout \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie n muni d'un

produit scalaire brunitien, c'est à dire une application $\varphi : \mathbb{E} \times \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{C}$ telle

que ① φ est une forme hermitienne, i.e pour tout $y \in \mathbb{E}$, $x \mapsto \varphi(x, y)$

est linéaire, et pour tout $x_0 \in \mathbb{E}$, $y \mapsto \varphi(x_0, y)$ est antilinéaire

($\varphi(x_0, y + y') = \varphi(x_0, y) + \varphi(x_0, y')$ et $\varphi(x_0, \alpha y) = \bar{\alpha} \varphi(x_0, y)$) ;

② φ est brunitien, i.e $\varphi(x, y) = \overline{\varphi(y, x)}$;

③ φ est définie et positive.

Dès lors ce qui suit, \mathbb{E} est un espace brunitien de dimension n .

⚠ des parties complètement encadrées au bas de cette page ne sont pas dans le cours.

Intégralité de Cauchy-Schwarz, de minoration par la norme

Notion d'orthogonalité ; si F est un sous-espace de \mathbb{E} , $\mathbb{E} = F \oplus F^\perp$

Remarque : 1) si (\mathbb{E}, φ) est euclidien, on a $\|x+y\|_2^2 = \|x\|_2^2 + \|y\|_2^2 + 2 \operatorname{Re}(x, y)$, où bien que $x \perp y$ équivaut à $\|x+y\|_2^2 = \|x\|_2^2 + \|y\|_2^2$ (théorème de Pythagore et réciproque).

2) si maintenant (\mathbb{E}, φ) est brunitien, $\|x+y\|_2^2 = \|x\|_2^2 + \|y\|_2^2 + 2 \operatorname{Re}(x, y)$; ainsi $x \perp y$ équivaut à

$\|x+y\|_2^2 = \|x\|_2^2 + \|y\|_2^2$, mais la réciproque du théorème de Pythagore

est fausse (considérer $x \neq 0$, et x et $i x$).

Théorème \mathbb{E} admet des bases orthonormées ("bon")

Matrice de l'application linéaire

$$G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u}) = (\mathbf{u}_1 \mathbf{u}_2 \dots \mathbf{u}_n)$$

avec $\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ et $\mathbf{u}_i \in \mathbb{C}^m$, où $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_m)$ est une base de E .

Si $x = \sum c_i v_i$ et $y = \sum d_i v_i$, on a $\mathbf{x.y} = \sum c_i d_i G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u})^T$.

Si $\mathcal{B}' = (g_1, \dots, g_m)$ est une autre base de E , on a $G_{\mathcal{B}'}(\mathbf{u}) = P G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u}) P^{-1}$.

Dualité: toute forme linéaire sur E est de la forme $x \mapsto \ell(x, y_0)$ pour un vecteur y_0 fixé de E .

Adjoint d'un endomorphisme pour $u \in \mathcal{L}(E)$, c'est l'unique élément

u^* de $\mathcal{L}(E)$ tel que pour tous $x, y \in E$ on ait: $\langle u(x), y \rangle = \langle x, u^*(y) \rangle$.

On a $(u^*)^* = u$, $(\lambda u + \mu v)^* = \bar{\lambda} u^* + \bar{\mu} v^*$ et $(u \circ v)^* = v^* \circ u^*$.

Matrice de u^* : Soit \mathcal{B} une base quelconque de E ; on a

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(u^*) = G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u})^{-1} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^* G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u}).$$

En particulier, si \mathcal{B} est une base $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u^*) = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^*$.

II Endomorphismes unitaires, matrices unitaires

1) Endomorphismes unitaires

Définition: Un élément u de $\mathcal{L}(E)$ est dit unitaire si:

$$\forall x, y \in E, \quad \langle u(x), u(y) \rangle = \langle x, y \rangle.$$

(c'est-à-dire équivalentes pour $u \in \mathcal{L}(E)$, sont équivalentes ① u est unitaire;

$$\text{① } \forall x \in E, \|u(x)\| = \|x\|;$$

② il existe une base de E munie d'une norme pour laquelle u est une isométrie;

③ l'image par u de toute base est une base;

④ $u \in \mathcal{GL}(E)$ et $u^* = u^{-1}$; ⑤ bis $u u^* = \text{Id}_E$; ⑥ bis $u^* u = \text{Id}_E$.

2) Matrices unitaires

Définition: Une matrice $A \in \text{Mat}_n(\mathbb{C})$ est dite unitaire si ses vecteurs colonnes forment une base de \mathbb{C}^n munie du produit scalaire standard: $\langle (z_1, \dots, z_m), (y_1, \dots, y_n) \rangle = \sum z_i \bar{y}_i$.

(c'est-à-dire équivalentes) $A \in \text{Mat}_n(\mathbb{C})$ étant donnée, sont équivalentes

① A est unitaire; ② les vecteurs lignes de A forment une base de \mathbb{C}^n .

③ $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C})$ et $A^* = \bar{A}^t$; ④ $A \bar{A}^t = I_n$; ⑤ bis $\bar{A}^t A = I_n$.

Notation: on note souvent $A^* = \bar{A}^t$. Propriété: si A est unitaire, $|\det A| = 1$.

3) Propriétés matricielles des endomorphismes unitaires

Soit u un endomorphisme unitaire et \mathcal{B} une base de E .

d'égalité $u^* = u^{-1}$ se traduit par

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^{-1} = G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u})^{-1} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^* G_{\mathcal{B}}(\mathbf{u}).$$

En particulier, si \mathcal{B} est une base, on a $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^{-1} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)^*$, d'où:

Nouvelle caractérisation: $u \in \mathcal{L}(E)$ est unitaire si sa matrice dans une base orthonormée de E est unitaire.

4) Groupe unitaire

- l'ensemble des endomorphismes unitaires de E forme un sous-groupe de $(GL(E), \circ)$ appelé groupe unitaire de E et noté $U(E)$.
- l'ensemble des matrices unitaires de $M_n(\mathbb{C})$ forme un sous-groupe de $(GL(n, \mathbb{C}), \circ)$ noté $U(n)$.

Propriété Soit B une base de E ; les groupes $U(E)$ et $U(n)$ sont isomorphes par $U(E) \rightarrow U(n) : u \mapsto \text{Mat}_B(u)$.

Sous-groupes remarquables $SU(E) = \{u \in U(E) ; \det u = 1\}$,
et $SU(n) = \{M \in U(n) ; \det M = 1\}$, qui sont isomorphes.

III Théorie de réduction des endomorphismes unitaires

Théorème Soit $u \in U(E)$ et f un isomorphisme de E stable par u ; alors f^+ est stable par u .

Théorème Soit $u \in U(E)$; l'endomorphisme u est diagonalisable, toutes ses valeurs propres sont des racines complexes de modulo 1 et il existe une base de vecteurs propres de u .

IV Endomorphismes brunitiens (ou autoadjoints)

Définition Un élément u de $\text{do}(E)$ est dit brunitien, ou autoadjoint si $u = u^*$, c'est à dire si: $\forall x, y \in E, \langle u(x), y \rangle = \langle x, u(y) \rangle$.

Caractérisation Soit $u \in \text{do}(E)$ et B une base de E ; u est brunitien si sa matrice dans la base B est brunitienne, c'est à dire que $\text{Mat}_B(u) = \overline{\text{Mat}_B(u)}^t$.

Propriété: l'ensemble $H(n, \mathbb{C})$ des matrices $n \times n$ brunitiennes est un espace vectoriel de dimension $\frac{n(n+1)}{2}$.

V Théorie de réduction des endomorphismes brunitiens

Théorème: Soit $u \in \text{do}(E)$ brunitien, et f un isomorphisme de E stable par u . Alors f^+ est stable par u .

Théorème Soit $u \in \text{do}(E)$ brunitien; l'endomorphisme u est diagonalisable, toutes ses valeurs propres sont réelles et il existe une base de vecteurs propres de u .

Démonstration on fait que l'endomorphisme brunitien u tenu les propriétés suivantes et que ses racines propres sont de 2 types:

→ Si x_1 est un vecteur propre associé à une racine λ , on a $\langle u(x_1), x_1 \rangle = \langle \lambda x_1, x_1 \rangle = \lambda \langle x_1, x_1 \rangle = \bar{\lambda} \langle x_1, x_1 \rangle$, d'où $\lambda = \bar{\lambda}$, puisque $\langle x_1, x_1 \rangle > 0$.

→ Si x_1 est un vecteur propre associé à une racine λ , et x_2 à une racine $\bar{\lambda}$, alors $\langle u(x_1), x_2 \rangle = \lambda \langle x_1, x_2 \rangle = \langle x_1, u(x_2) \rangle = \bar{\lambda} \langle x_1, x_2 \rangle$, d'où $\lambda \bar{\lambda} = 1$, $\lambda \bar{\lambda} = \bar{\lambda} \bar{\lambda}$, $(\lambda - \bar{\lambda})(\lambda + \bar{\lambda}) = 0$, soit $\lambda = \pm i\bar{\lambda}$.