

Cadre: Soit E un espace euclidien, c'est-à-dire un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension finie $n \in \mathbb{N}^*$ muni d'un produit scalaire $\langle \cdot | \cdot \rangle$.

I) Endomorphismes adjoints

A) Définitions et propriétés

Lem 1: Soit l une forme linéaire sur E . Alors $\exists ! a \in E$, $\forall x \in E$, $l(x) = \langle x | a \rangle$.

Def 2: Pour tout $u \in \mathcal{L}(E)$, il existe un unique $u^* \in \mathcal{L}(E)$ appelé adjoint de u tel que $\forall x, y \in E$, $\langle x | u(y) \rangle = \langle u^*(x) | y \rangle$.

Prop 3: Soit B une base orthogonale de E . Alors $M_B(u^*) = {}^t M_B(u)$.

Cor 4: $\forall u \in \mathcal{L}(E)$, $\det(u^*) = \det(u)$

Prop 5: Soient $u, v \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a les égalités:

$$\textcircled{1} (\lambda u + v)^* = \lambda u^* + v^*$$

$$\textcircled{2} (u^*)^* = u$$

$$\textcircled{3} (u \circ v)^* = v^* \circ u^*$$

Prop 6: Si $u \in GL(E)$, alors $u^* \in GL(E)$ et $(u^*)^{-1} = (u^{-1})^*$

Prop 7: Soit $F \subseteq E$. Si F est stable par u , alors F^\perp est stable par u^* .

Rem 8: Ceci peut trouver son utilité dans certaines démonstrations par récurrence, au lieu, comme nous allons le voir, pour la réduction de certains endomorphismes.

B) Terminologies liées à l'adjoint

Def 9: $u \in \mathcal{L}(E)$ est dit symétrique si $u^* = u$. En particulier, si B est une base orthogonale de E ,

$M_B(u)$ est symétrique i.e. ${}^t M_B(u) = M_B(u)$. On note $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ l'ensemble de telles matrices.

Def 10: $u \in \mathcal{L}(E)$ est antisymétrique si $u^* = -u$. De même, ${}^t M_B(u) = -M_B(u)$ et on note $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ l'ensemble de telles matrices.

Prop 11: $\dim \mathcal{S}_n(\mathbb{R}) = \frac{n(n+1)}{2}$; $\dim \mathcal{A}_n(\mathbb{R}) = \frac{n(n-1)}{2}$

Prop 12: $\mathcal{M}_n(\mathbb{R}) = \mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \oplus \mathcal{A}_n(\mathbb{R})$.

Def 13: $u \in \mathcal{L}(E)$ est orthogonal si $u^* \circ u = u \circ u^* = \text{id}$. De même on définit $\mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices orthogonales.

Def 14: $u \in \mathcal{L}(E)$ est dit normal si u et u^* commutent.

Ex 15: Tous les endomorphismes remarquables précédents sont en part. culiers normaux.

De même, si B est orthogonale, ${}^t M_B(u) M_B(u) = M_B(u) {}^t M_B(u)$.
Étudions plus en détail ces exemples d'endomorphismes.

II) Endomorphismes normaux et réduction

Prop 16: $u \in \mathcal{L}(E)$ est normal si et seulement si $\forall x \in E$, $\|u(x)\| = \|u^*(x)\|$ où $\|\cdot\|$ est la norme associée à $\langle \cdot | \cdot \rangle$.

Prop 17: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ un endomorphisme normal et soit $F \subseteq E$. Si F est stable par u , alors F^\perp de même.

Lem 18: Tout endomorphisme admet une droite ou un plan stable.

Lem 19: Si $n=2$, soit $u \in \mathcal{L}(E)$ normal. Si u admet une valeur propre réelle, alors u se diagonalise dans une base orthogonale. Sinon, $\exists a \in \mathbb{R}, \exists b \in \mathbb{R}^*$,

il existe B base orthonormée de E tels que $M_B(u) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$

Thm 20: (réduction des endomorphismes normaux)

Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ normal. Alors il existe une base B orthonormée de E telle que $M_B(u)$ soit de la forme

$$\begin{pmatrix} \text{D}_{\mathbb{R}} & & & \\ & \text{R}_1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \text{R}_k \end{pmatrix} \text{ où } \text{D}_{\mathbb{R}} \in \text{Dp}(\mathbb{R}) \text{ - diagonale et } \text{R}_i = \begin{pmatrix} a_i & -b_i \\ b_i & a_i \end{pmatrix} \text{ où } a_i, b_i \in \mathbb{R}, b_i \neq 0, \forall i \in [1, k]$$

App 21: Toute matrice antisymétrique se diagonalise sans cette forme, avec $\text{Dp} = 0$ et $a_i = 0 \forall i \in [1, k]$.

III) Endomorphismes symétriques

A) Théorème spectral

Prop 22: Soient $u \in \mathcal{L}(E)$ symétrique et λ, μ deux valeurs propres distinctes associées aux espaces propres E_λ et E_μ . Alors $E_\lambda \perp E_\mu$.

Thm 23: (spectral) Tout endomorphisme symétrique est diagonalisable dans une base orthonormée.

Cor 24: $\exists A \in M_n(\mathbb{K})$, alors il existe $P \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$ et $D \in M_n(\mathbb{R})$ diagonal telle que $A = PDP$.

App 25: On peut classifier les formes quadratiques sur \mathbb{R} à l'aide de ce théorème.

Cor 26: Soit $(u_i) \in \mathcal{L}(E)^{\mathbb{R}}$ une famille finie d'endomorphismes symétriques. Cette famille est co-diagonalisable si et seulement si ils commutent $\Leftrightarrow \exists$ (dans une base orthonormée).

B) Endomorphismes symétriques (définis) positifs

Def 27: $u \in \mathcal{L}(E)$ est dit symétrique positif (resp. défini positif) si $\forall x \in E, \langle x | u(x) \rangle \geq 0$ (resp. $\forall x \neq 0$,

$\langle x | u(x) \rangle > 0$). On note respectivement $\mathcal{F}^+(E)$ et $\mathcal{F}^{++}(E)$ l'ensemble de tels endomorphismes. On définit de même matriciellement $\mathcal{F}_n^+(\mathbb{R})$ et $\mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$.

Rem 28: Si B est une base orthonormée de E , $u \in \mathcal{F}^+(E) \Leftrightarrow M_B(u) \in \mathcal{F}_n^+(\mathbb{R})$ et $u \in \mathcal{F}^{++}(E) \Leftrightarrow M_B(u) \in \mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$

Thm 29: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$. Alors:

① $u \in \mathcal{F}^+(E) \Leftrightarrow \text{Sp}(u) \subset \mathbb{R}^+$

② $u \in \mathcal{F}^{++}(E) \Leftrightarrow \text{Sp}(u) \subset \mathbb{R}^+$

Thm 30: Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$. $A \in \mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$ si et seulement si ses mineurs principaux sont strictement positifs.

Cor 31: $\mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$ est ouvert dans $M_n(\mathbb{R})$.

C) Quelques normes matricielles

Soit $\|\cdot\|$ la norme subordonnée de $\|\cdot\|$ sur $M_n(\mathbb{R})$.

Prop 32: $\forall A \in M_n(\mathbb{R}), \|A\| = \rho(A)$ où ρ est le rayon spectral

Thm 33: $\forall A \in M_n(\mathbb{R}), \|A\| = \sqrt{\rho(AA^T)}$

Prop-def 34: Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$. Alors $A \in \mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$ si et seulement si $(x, y) \mapsto \langle x | Ay \rangle$ définit un produit scalaire sur E . Dans ce cas, on note $\|\cdot\|_A$ la norme associée.

Thm 35: (inégalité de Kantoravitch) Soit $A \in \mathcal{F}_n^{++}(\mathbb{R})$.

$$\text{Alors } \forall x \in E, x \neq 0, \frac{\|Ax\|^4}{\|x\|_A^2 \|x\|_A^2} \geq 4 \frac{\lambda_{\max} \lambda_{\min}}{(\lambda_{\max} + \lambda_{\min})^2}$$

$$\text{où } \lambda_{\max} = \max_{\lambda \in \text{Sp}(A)} \lambda \text{ et } \lambda_{\min} = \min_{\lambda \in \text{Sp}(A)} \lambda$$

App 36: Ceci permet de calculer la vitesse de convergence de l'algorithme du gradient à pas optimal.

IV) Endomorphismes orthogonaux

A] Définitions et propriétés

Thm 37: Les assertions suivantes sont équivalentes:

① u est orthogonal

② u est une isométrie: $\forall x \in E, \|u(x)\| = \|x\|$

③ $\forall x, y \in E, \langle u(x)|u(y) \rangle = \langle x|y \rangle$

④ u envoie une base orthonormée sur une base orthonormée.

Cor 38: $O(E) \subset GL(E)$.

Prop 39: $\forall u \in O(E), \det(u) = \pm 1$.

Def 40: On définit $O^+(E) = \{u \in O(E) \mid \det u = 1\}$

$O^-(E) = \{u \in O(E) \mid \det u = -1\}$ (de même, $O_n^+(\mathbb{R})$ (ou $SO_n(\mathbb{R})$) et $O_n^-(\mathbb{R})$)

Prop 41: $O^+(E)$ est un sous-groupe de E appelé groupe spécial orthogonal de E . De plus, $[O(E):O^+(E)] = 2$

En particulier, $O^+(E) \triangleleft O(E)$.

Lem 42: $\forall u \in O(E), \text{Sp}(u) \subset \{\pm 1\}$.

Thm 43: Soit $u \in O(E)$. Alors il existe une base orthonormée B telle que $M_B(u)$ soit de la forme

$$\begin{pmatrix} 1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & R(\theta) & \\ & & & R(\theta) \end{pmatrix} \text{ où } R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

B] Cas de la dimension 2 et 3

Thm-def 44: Soit $A \in O_2(\mathbb{R})$. Alors A est semblable dans une base orthonormée soit à une matrice $R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ dite de rotation d'angle θ , soit à $\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix}$.

Rem 45: Cette deuxième matrice est dans une base orthonormée semblable à $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$, une matrice de symétrie d'axe $\langle e_1 \rangle$ où $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Cor 46: $SO_2(\mathbb{R})$ est abélien.

Prop 47: Soit $\theta \in \mathbb{R}$ et soit S la symétrie d'axe e_1 .

Alors $R(\theta) \circ S$ est une symétrie d'axe $(\cos(\frac{\theta}{2}), \sin(\frac{\theta}{2}))$

Thm-def 48: Soit $A \in O_3(\mathbb{R})$. Alors A est semblable dans une base orthonormée à $\begin{pmatrix} \varepsilon & & \\ & R(\theta) & \\ & & \varepsilon \end{pmatrix}$ avec $\varepsilon \in \mathbb{R}, \varepsilon = \pm 1$. Si $\varepsilon = 1$, on dit que c'est une rotation d'axe e_1 d'angle θ .

Thm 49: (DEV 1) Soit G le groupe des quaternions de norme 1. Alors $SO_3(\mathbb{R}) \cong G/\{\pm 1\}$

C] Conséquences topologiques

Prop 50: $O(E)$ et $SO(E)$ sont des compacts de $L(E)$

Thm 51: (DEV 2) (Décomposition polaire) L'application $\Phi: O_n(\mathbb{R}) \times S_n^{++}(\mathbb{R}) \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$ est un homéomorphisme.

$$(\Omega; S) \mapsto \Omega S$$

Prop 52: $O^+(E)$ est connexe par arcs

Cor 53: Les composantes connexes de $O(E)$ sont $O^+(E)$ et $O^-(E)$.

Références:

- ① Maths pour l'ingénieur, Fambaldi [1]
- ② Traité d'algèbre de la linéaire, Escobier [2]
- ③ Algèbre, Bourbaki [3]
- ④ Analyse pour l'ingénieur, Bernis [4]
- ⑤ Cours d'algèbre, Perrin [5]