

Espaces euclidiens II

G. Kohel

04/02/2021



①

Décomposition polaire

$$\begin{array}{ccc} S_n^+(\mathbb{R}) \times O_n(\mathbb{R}) & \longrightarrow & GL_n(\mathbb{R}) \\ (S, Q) & \longmapsto & SQ \end{array} \text{ est un homomorphisme}$$

Algorithme

Soit $A \in GL_n(\mathbb{R})$. Alors AA^t est symétrique positive définie. (Thme) Il existe alors une décomposition

$$AA^t = PD^t \text{ avec } P \in O_n(\mathbb{R}) \text{ et } D = \text{diagonale pos. définie.}$$

Par conséquent,

$$AA^t = S^2 = (PD^{1/2}P^t)^2$$

où $S \in S_n^+(\mathbb{R})$ est unique, en choisissant la racine carrée $D^{1/2}$ diagonale positive définie.

Il suit que $S^{-1}(AA^t)S^{-1} = I_n$ ← en mult. par S^{-1} à gauche et à droite
 d'où $(S^{-1}A)(S^{-1}A)^t = I_n$.

donc $Q = S^{-1}A \in O_n(\mathbb{R})$, et $A = SQ$.

Diagonalisation d'une matrice (ou endomorphisme) ②

Soit $S \in S_n(\mathbb{R})$, alors $\langle Sx, y \rangle = \langle x, Sy \rangle$ ^{symétrique}
pour le produit scalaire habituelle $(Sx)^t y = x^t (Sy)$

sur $\mathbb{R}^n = E$.

Soit λ et μ deux valeurs propres et $E_\lambda \subseteq E$ et $E_\mu \subseteq E$ les espaces propres associés. On va montrer que $E_\lambda \perp E_\mu$ (pour $\lambda \neq \mu$).

Par conséquent, en choisissant des bases orthonormales pour E_λ et E_μ on obtient une base orthonormale pour $E_\lambda \oplus E_\mu$.

Il suit qu'il existe une matrice orthogonale $Q_n(\mathbb{R}) = O(E)$ telle que
Thme $S = PD P^t$, où $D = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$
est la matrice diag des val. propres.

Cor. Si $S \in S_n^+(\mathbb{R})$ (ou $S_n^{++}(\mathbb{R})$), il existe $S^{1/2}$ unique dans $S_n^+(\mathbb{R})$. ③

Preuve. On écrit $S = PD P^t$, et alors $S^{1/2} = PD^{1/2} P^t$ avec $D \in S_n^+(\mathbb{R})$ diagonale. $\square$

Décomposition en valeurs singulières

Par la décomposition polaire et la diagonalisation d'une matrice symétrique on obtient

$$A = PDQ \quad (Q \longleftarrow P^t Q \in O_n(\mathbb{R}))$$

avec $P, Q \in O_n(\mathbb{R})$ et D diagonale.

La SVD (singular value decomp) est une généralisation à

- $A \in M_n(\mathbb{R})$ éventuellement de $\det(A) = 0$.
et encore

- $A \in M_{m,n}(\mathbb{R})$ avec $P \in O_m(\mathbb{R})$ et $D = \text{zero hors diag}$ $Q \in O_n(\mathbb{R})$.

$$\begin{array}{ccc}
 \mathbb{R}^n & \xrightarrow{A} & \mathbb{R}^m \quad \text{rang } A = p \quad (4) \\
 p \left(\begin{array}{l} n > m \\ \downarrow \end{array} \right. & & \uparrow Q \\
 \mathbb{R}^n & \xrightarrow{D} & \mathbb{R}^p \oplus \mathbb{R}^{m-p} = \mathbb{R}^m
 \end{array}$$

$\mu_1, \dots, \mu_p, 0, \dots, 0$

Endomorphismes normaux

Defn. Un endomorphisme $f \in L(E)$ est normal si $ff^* = f^*f$.

Exemples Les endos suivants sont normaux :

- orthogonaux ($ff^* = f^*f = \text{id}_E$)
- symétriques ($f = f^*$)
- anti-symétriques ($f^* = -f$)

Reduction des endos normaux ⑤

Théorème Soit $f \in L(E)$ normal.

Il existe une base orthonormée

B de E telle que

$$M_B(f) = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_r) \oplus \rho_1 R(\theta_1) \oplus \dots \oplus \rho_s R(\theta_s)$$

où $r + 2s = n = \dim(E)$,

$\rho_i \in \mathbb{R}_+^*$, $0 < \theta_i < \pi$, et

$$R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \in O_2(\mathbb{R}).$$

Preuve. L'idée de la preuve se réduit en plusieurs lemmes et une récurrence en la dimension.

Lemme. Soit $f, g \in L(E)$ avec $fg = gf$.

Alors tout sous-espace propre de f est stabilisé par g .

Lemme. Soit $f \in L(E)$ et $F \subseteq E$

stable par f . Alors $F^\perp$ est stable par f^* .

Preuve (sans éléments)

⑥

$$\langle f(F), F^\perp \rangle \subseteq \langle F, F^\perp \rangle = \{0\}$$

Or,

$$\langle f(F), F^\perp \rangle = \langle F, f^*(F^\perp) \rangle, \text{ donc } f^*(F^\perp) \subseteq F^\perp. \quad \square$$

Lemme. Soit $f \in L(E)$

un endomorphisme normal.

Si $E_\lambda \subseteq E$ est un sous-espace propre, alors $E_\lambda^\perp$ est stabilisé par f . $F_\lambda = \ker(f - \lambda)^m$ corrigé:

Lemme. Si E_λ est l'espace propre pour un endo normal et la valeur propre λ réel, alors

$$f|_{F_\lambda} = \lambda \text{id}_{F_\lambda} \quad (\text{donc } E_\lambda = F_\lambda)$$

Remarques. Le polynôme caractéristique de f se décompose en produits (sur $\mathbb{R}$) de polynômes linéaires et quadratiques.

⑦

- Par le lemme précédent, on peut diagonaliser $\ker((f-\lambda)^m)$ où $(x-\lambda)^m \parallel \chi_f(x)$. On en déduit que $\ker((f-\lambda)^m) = k(f-\lambda)$, c.à.d. le polynôme minimal est sans facteur (linéaire) carré.

- Si $(x^2+ax+b)^m \parallel \chi_f(x)$ on peut montrer pareil que

$$F = \ker((f^2+af+b)^m) = \ker(f+af+b).$$

- Pour $x \in F$, le sous-e.v.

$$N = \text{vect}(x, f(x))$$

est un sous-espace vectoriel stabilisé par f .

- On montre que $f|_N$ est une rotation du plan $\times$ un scalaire p , c.à.d. qu'il existe une base $\mathcal{B}$ de N telle que

⑧

$$M_B(f|_N) = \rho R(\theta).$$

N.B. La normalisation $\rho > 0$
et $0 < \theta < \pi$ suit de

$$-\rho R(\theta) = \rho R(\theta + \pi)$$

et $M_{\{e_1, e_2\}}(f|_N) = \rho R(\theta)$ ← Conjugaison par $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

ssi $M_{\{e_2, e_1\}}(f|_N) = \rho R(-\theta) = \rho R(2\pi - \theta).$

On peut également conjuguer
par $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} : \{e_1, e_2\} \mapsto \{e_1, -e_2\}.$

Par récurrence en la dimension,
on obtient le théorème
par application de ces lemmes.

Réduction simultanée de ⑨
deux formes quadratiques
réelles, l'une étant pos. déf.

On se place dans le context

— La forme pos. déf. :

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : E \times E \longrightarrow \mathbb{R}$$

est un produit scalaire fixé.

Donc $E = (E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ est un espace euclidien.

— La forme polaire de l'autre est la forme bilinéaire associée à $f \in S(E)$.

On se réduit au problème de réduction (= diagonalisation) d'un endomorphisme symétrique.

Remarque

(10)

Il y a une bijection entre f symétrique ($\in S(E)$) et formes bilinéaires symétriques :

Soit donné

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : E \times E \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \longmapsto \langle x, y \rangle$$

On associe à f la forme $\langle \cdot, \cdot \rangle_f$ donnée par

$$\langle x, y \rangle_f = \langle f(x), y \rangle$$

$$= \langle x, f^*(y) \rangle$$

$$= \langle x, f(y) \rangle$$

$$= \langle f(y), x \rangle = \langle y, x \rangle_f,$$

donc elle est bien symétrique.

En forme matricielle

$E = \mathbb{R}^n$, $S \in S_n(\mathbb{R}) = S(E)$, E équipé de $\langle x, y \rangle = x^t y$ (produit

matricielle
Alors on définit de vecteurs
colonnes)

$$\langle x, y \rangle_S = \langle Sx, y \rangle.$$

(11)

On a donc

$$\begin{aligned}\langle x, y \rangle_S &= \langle Sx, y \rangle = (Sx)^t y \\ &= x^t (Sy) \quad (S = S^t) \\ &= \langle x, Sy \rangle \\ &= \langle Sy, x \rangle = \langle y, x \rangle_S.\end{aligned}$$

Ex. $\mathbb{R}^2$, avec

$$\langle (x_1, x_2), (y_1, y_2) \rangle = x_1 y_1 + x_2 y_2.$$

$S = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix}$ donne

$$\langle x, y \rangle_S = x_1 y_1 + \frac{1}{2}(x_2 y_1 + x_1 y_2) + x_2 y_2$$

La forme quadratique associée est $Q_S(x) := \langle x, x \rangle_S = x_1^2 + x_1 x_2 + x_2^2$.

Trouver une base orthonormée pour diagonaliser Q_S .

On veut trouver $P \in O_2(\mathbb{R})$ telle que $PS P^t = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2)$.

(12)

Produit mixte : $E = \mathbb{R}^n$

Soit $v_1, \dots, v_n \in E$, $v_i = (x_{i1}, \dots, x_{in})$,
dans ~~la~~ ^{une} base orthogonale de E .

Alors le produit mixte de $(v_1, \dots, v_n)$
est $[v_1, \dots, v_n] = \det(x_{ij})$.

Lemme. Le produit mixte est
indépendant de la base ortho-
normée $\mathcal{B}$ (orientée ou à signe
près).

Preuve. Soit $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$ deux bases
orthonormées. Posons $Q \in O_n(\mathbb{R})$
la matrice orthogonale de
passage de $\mathcal{B}$ à $\mathcal{B}'$. Alors

$$\underbrace{Q(v_1, \dots, v_n)}_{\mathcal{B}} = \underbrace{(u_1, \dots, u_n)}_{\mathcal{B}'}$$

Par conséquent $\parallel^{\pm 1}$

$$[v_1, \dots, v_n] = \det(Q) [u_1, \dots, u_n].$$

Remarque. Le produit mixte ^⑬ est le volume du paralléloèdre engendré par $(v_1, \dots, v_n)$.

Orientation. Une orientation est donnée (par rapport à une base) par le signe du produit mixte d'une autre base. L'orientation est la classe d'équivalence des bases donnée par le produit mixte.

Ex $[v_2, v_1, v_3, \dots, v_n] = -[v_1, \dots, v_n]$

Multiplication par -1 change l'orientation ssi $\dim(E)$ est impair.

14

Produit vectoriel

Soit E un espace euclidien orienté, de dimension 3.

Soit $B = (u_1, u_2, u_3)$ une base orthonormée (donnant l'orientation sur E).

Déf. Le produit vectoriel de (u, v) est le vecteur unique w tel que :

- $\langle u, w \rangle = \langle v, w \rangle = 0$
- $[u, v, w] \in \mathbb{R}_+^* [u_1, u_2, u_3]$
- $\|w\|^2 = \|u\|^2 \|v\|^2 - \langle u, v \rangle^2$
 $= \|u\|^2 \|v\|^2 (\sin \theta)^2$

On le note $w = u \wedge v$. ($= u \times v$ en anglais)