

154 : Sous-espaces stables par un endomorphisme ou une famille d'endomorphismes d'un espace vectoriel de dimension finie. Applications.

Pandou

29 mai 2022

On fixe E un K -espace vectoriel de dimension n .

1 Sous-espaces stables et réduction

1.1 Sous-espaces stables

Définition 1. Soit F un sous-espace de E , on dit que F est stable par u si $u(F) \subset F$. On peut alors définir une application linéaire induite sur $F : u|_F \in \mathcal{L}(F)$.

Exemple 2 : Tous les espaces propres de u sont des sous-espaces stables propres par u . De même, pour $\text{Im}(u)$.

Proposition 3. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et F un sous-espace stable par u . Alors, il existe une base de E dans laquelle la matrice de u est triangulaire par blocs :

$$\text{Mat}(u) = \left(\begin{array}{c|c} A & B \\ \hline 0 & C \end{array} \right)$$

où $A = \text{Mat}(u|_F)$ et $C = \text{Mat}(\bar{u})$ où $\bar{u} \in \mathcal{L}(E/F)$.

Corollaire 4. En gardant les notations précédentes, on a

$$\chi_u = \chi_{u|_F} \times \chi_{\bar{u}}$$

Remarque 5 : Si $B = 0$, alors on a une décomposition de E en somme directe de deux sous-espaces stables par u .

DEVELOPPEMENT 1

Lemme 6 (Décomposition de Fitting). Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, alors il existe un unique couple (F, G) de sous-espaces stables par u tels que :

1. $E = F \oplus G$.
2. $u|_F$ est inversible.
3. $u|_G$ est nilpotent.

Application 7 : Dans $M_n(\mathbb{F}_q)$, il y a $q^{n(n-1)}$ matrices nilpotentes.

Application 8 : u est nilpotent si, et seulement si, $u|_F$ et \bar{u} sont nilpotents.

Proposition 9. Soit F un sous-espace stable par u , alors $\mu_{u|_F}$ divise μ_u . De plus, si $E = F \oplus G$ est une décomposition de E en somme de sous-espaces stables, alors $\mu_u = \text{ppcm}(\mu_{u|_F}, \mu_{u|_G})$.

Proposition 10. Soit F un sous-espace stable par u , alors $F^\perp = \{\varphi \in E^*, \forall x \in F, \varphi(x) = 0\}$ est stable par ${}^t u$.

Application 11 : Si E est un espace euclidien et F stable par u , alors F^\perp est stable par u^* .

Lemme 12. Soit $u, v \in \mathcal{L}(E)$ tels que $u \circ v = v \circ u$. Alors, tout espace propre de u est stable par v et $\text{Im}(u)$ est stable par v .

1.2 Trigonalisabilité

Définition 13. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, u est trigonalisable s'il existe une base de E dans laquelle la matrice de u est triangulaire supérieure.

Théorème 14. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, alors u est trigonalisable si, et seulement si, χ_u est scindé sur K .

Application 15 : u est trigonalisable si, et seulement si, $u|_F$ et \bar{u} sont trigonalisables.

Corollaire 16. Si K est algébriquement clos, tout endomorphisme est trigonalisable.

Application 17 : Dans $M_n(\mathbb{C})$, l'ensemble des matrices diagonalisables (à valeurs propres distinctes) est dense.

Proposition 18. Soit $(u_i)_{i \in I}$ une famille d'endomorphismes trigonalisables qui commutent deux à deux. Alors, il existe une base commune de trigonalisation pour les u_i .

1.3 Diagonalisabilité

Définition 19. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, u est diagonalisable s'il existe une base de E dans laquelle la matrice de u est diagonale.

Proposition 20. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et $\lambda \in \text{Sp}(u)$, on note m_λ la multiplicité de λ en tant que racine de χ_u . Alors,

$$\dim(E_u(\lambda)) \leq m_\lambda$$

Corollaire 21. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, si χ_u est scindé à racines simples, alors u est diagonalisable.

Remarque 22 : La réciproque est bien sûr fautive : $u = \text{Id}$.

Proposition 23. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$. On a équivalence entre :

1. u est diagonalisable.
2. χ_u est scindé sur K et on a $\dim(E_u(\lambda)) = m_\lambda$ pour tout $\lambda \in \text{Sp}(u)$.
3. $E = \bigoplus_{\lambda \in \text{Sp}(u)} E_u(\lambda)$.

Application 24 : Soit $u \in GL(E)$, on suppose que u^2 est diagonalisable, alors u est diagonalisable.

Lemme 25 (des noyaux). Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et $P = Q_1 \dots Q_r \in K[X]$ où les Q_i sont deux à deux premiers entre eux, alors

$$\text{Ker}(P(u)) = \bigoplus_{i=1}^r \text{Ker}(Q_i(u))$$

Théorème 26. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$. On a équivalence entre :

1. u est diagonalisable.
2. μ_u est scindé à racines simples.
3. u est annulé par un polynôme scindé à racines simples.

Corollaire 27. Soit F un sous-espace stable par u . Si u est diagonalisable, alors $u|_F$ est diagonalisable.

Proposition 28. Soit $(u_i)_{i \in I}$ une famille d'endomorphismes diagonalisables qui commutent deux à deux. Alors, il existe une base commune de diagonalisation pour les u_i .

1.4 Décomposition de Dunford

Théorème 29 (Cayley-Hamilton). Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, alors $\chi_u(u) = 0$.

Définition 30. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ avec χ_u scindé, on note $E'_u(\lambda) = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \text{Ker}((u - \lambda \text{Id})^k)$ le sous-espace caractéristique associé à la valeur propre λ .

Proposition 31. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, on suppose que χ_u est scindé. Alors,

1. $E'_u(\lambda)$ est stable par u .

$$2. E = \bigoplus_{\lambda \in \text{Sp}(u)} E'_u(\lambda).$$

$$3. \dim(E'_u(\lambda)) = m_\lambda.$$

Théorème 32 (Décomposition de Dunford). Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que χ_u est scindé. Il existe un unique couple d'endomorphismes (d, n) tel que

1. $u = d + n$.
2. d diagonalisable.
3. n nilpotent.
4. $d \circ n = n \circ d$.

De plus, d et n sont des polynômes en u .

Exemple 33 : (Calcul explicite) Soit $u \in \mathcal{L}(E)$.

$$1. \text{ Écrire } \chi_u = \prod_{i=1}^r (X - \lambda_i)^{m_i}. \text{ Noter } Q_i = \prod_{j \neq i} (X - \lambda_j)^{m_j}.$$

2. Écrire une relation de Bézout entre les Q_i : $\sum_{i=1}^r U_i Q_i = 1$. On pourra par exemple décomposer en éléments simples $\frac{1}{\chi_u}$.

3. Les projecteurs spectraux sont donnés par $\pi_i = (U_i Q_i)(u)$ et alors $d = \sum_i \lambda_i \pi_i$ et $n = u - d$.

Application 34 : Ceci permet de calculer l'exponentielle connaissant les projecteurs spectraux.

Application 35 : A est diagonalisable si, et seulement si, e^A est diagonalisable.

2 Représentations des groupes finis

On fixe G un groupe fini d'ordre n .

2.1 Définitions et généralités

Définition 36. Une représentation de G est un couple (V, ρ) où V est un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie et $\rho : G \rightarrow GL(V)$. La dimension de V est appelée le degré de la représentation.

Définition 37. On dit que deux représentations (V, ρ) et (V', ρ') sont isomorphes s'il existe un isomorphisme $u : V \rightarrow V'$ tel que

$$\forall g \in G, u \circ \rho(g) = \rho'(g) \circ u$$

Un endomorphisme $u : V \rightarrow V'$ qui vérifie la relation précédente est dite G -équivariante et on note $\text{Hom}_G(V, V')$ l'ensemble de ces endomorphismes.

Exemples 38 :

- Représentation triviale : si $\rho(g) = \text{Id}$, on parle de représentation triviale.
- Représentation régulière : soit $(e_g)_{g \in G}$ une base d'un espace V , on définit $\rho(h) \cdot e_g = e_{hg}$.
- Représentation par permutations : Si G agit sur un ensemble fini X , soit $(e_x)_{x \in X}$ une base d'un espace V , on définit $\rho_X(g) \cdot e_x = e_{g \cdot x}$.
- Représentation somme : si (V_1, ρ_1) et (V_2, ρ_2) deux représentations, on a une représentation sur $V_1 \oplus V_2$ via

$$\rho(g)(v_1, v_2) = \rho(g)(v_1) + \rho(g)(v_2)$$

- Représentation duale : si (V, ρ) est une représentation, on a une représentation sur V^* via

$$\forall \mu \in V^*, \rho^*(g)(\mu) \cdot x = \mu(\rho(g)^{-1}x)$$

- Représentation sur $\text{Hom}(V, V')$: si (V, ρ) et (V', ρ') sont deux représentations, on a une représentation sur $\text{Hom}(V, V')$ via :

$$\forall f \in \text{Hom}(V, V'), \rho_{\text{Hom}(V, V')}(g)(f) \cdot x = \rho'(g) \cdot f(\rho(g)^{-1}(x))$$

Définition 39. Soit (V, ρ) une représentation de G et W un sous-espace de V . On dit que W est une sous-représentation de V si W est stable par tous les $\rho(g)$.

Exemple 40 : Soit V la représentation régulière de G et $x = \sum_{g \in G} e_g$, alors $\text{Vect}(x)$ est une sous-représentation de V .

Théorème 41. Soit (V, ρ) une représentation de G et W un sous-espace stable par G , alors il existe un supplémentaire de W dans V stable par G .

Définition 42. Soit (V, ρ) une représentation de G , on dit qu'elle est irréductible si elle n'admet aucune sous-représentation autre que $\{0\}$ et V .

Théorème 43 (Maschke). Toute représentation est somme de représentations irréductibles.

Exemple 44 : Soit V la représentation par permutations de \mathfrak{S}_n . Soit $H_n = \left\{ \sum_{i=1}^n x_i e_i \in \mathbb{C}^n, \sum_{i=1}^n x_i = 0 \right\}$, H_n est irréductible.

Proposition 45. G est abélien si, et seulement si, toutes ses représentations irréductibles sont de dimension 1.

Théorème 46 (Lemme de Schur). Soit V, W deux représentations irréductibles de G , alors

1. Si V et W sont non isomorphes, alors $\text{Hom}_G(V, W) = 0$.

2. Si V et W sont isomorphes, alors $\text{Hom}_G(V, W) = 1$.

Corollaire 47. Soit $h \in \mathcal{L}(V, V')$, on note $\bar{h} = \frac{1}{|G|} \sum_{g \in G} \rho(g)^{-1} h \rho(g)$. Alors,

1. Si V et V' ne sont pas isomorphes, alors $\bar{h} = 0$.

2. Si $V = V'$ et $\rho = \rho'$, alors \bar{h} est une homothétie de rapport $\frac{1}{\dim(V)} \text{Tr}(h)$.

2.2 Caractères

Définition 48. Soit (V, ρ) une représentation de G . On définit son caractère par : $\chi_V : g \in G \mapsto \text{Tr}(\rho(g)) \in \mathbb{C}$.

Proposition 49. Soit χ_V le caractère d'une représentation (V, ρ) . On a :

1. $\chi_V(1) = \dim(V)$.
2. $\chi_V(g^{-1}) = \overline{\chi_V(g)}$.
3. $\chi_V(ghg^{-1}) = \chi_V(h)$.

Proposition 50. Soit V et V' deux représentations de G , alors

1. $\chi_{V \oplus V'} = \chi_V + \chi_{V'}$.
2. $\chi_{V^*} = \overline{\chi_V}$.
3. $\chi_{\text{Hom}(V, V')} = \overline{\chi_V} \chi_{V'}$.

Théorème 51. Si $\varphi, \psi : G \rightarrow \mathbb{C}$, on note $\langle \varphi, \psi \rangle = \frac{1}{|G|} \sum_{g \in G} \varphi(g) \overline{\psi(g)}$.

1. Si χ est le caractère d'une représentation irréductible, alors $\langle \chi, \chi \rangle = 1$.
2. Si χ et χ' sont les caractères de deux représentations irréductibles non isomorphes, alors $\langle \chi, \chi' \rangle = 0$.

Théorème 52. Soit V une représentation de G de caractère φ que l'on décompose en somme d'irréductibles $V = W_1 \oplus \dots \oplus W_r$. Soit W une représentation irréductible de caractère χ , alors le nombre de W_i tels que $W = W_i$ vaut $\langle \varphi, \chi \rangle$.

Corollaire 53. Deux représentations de même caractère sont isomorphes.

Théorème 54. Soit V une représentation de G de caractère χ , alors $\langle \chi, \chi \rangle = 1$ si, et seulement si, V est irréductible.

3 Représentations des algèbres de Lie

3.1 Définitions et généralités

Définition 55. Une algèbre de Lie \mathfrak{g} est un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie muni d'un crochet bilinéaire $[\cdot, \cdot] : \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$ tel que

1. $\forall x \in \mathfrak{g}, [x, x] = 0.$
2. $\forall x, y, z \in \mathfrak{g}, [x, [y, z]] + [y, [z, x]] + [z, [x, y]] = 0.$

Si $x \in \mathfrak{g}$, on note $\text{ad}(x) \cdot y = [x, y].$

Exemples 56 :

- $M_n(\mathbb{C})$ muni du crochet $[A, B] = AB - BA$ est une algèbre de Lie notée $\mathfrak{gl}_n(\mathbb{C}).$
- Si V est un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie, $\mathcal{L}(V)$ est naturellement une algèbre de Lie, notée $\mathfrak{gl}(V).$
- $\{x \in \mathfrak{gl}(V), \text{Tr}(x) = 0\}$ est une algèbre de Lie, notée $\mathfrak{sl}(V).$

Définition 57. Un morphisme d'algèbres de Lie $u : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{g}'$ est une application linéaire qui vérifie de plus

$$\forall x, y \in \mathfrak{g}, u([x, y]) = [u(x), u(y)]$$

On dit que \mathfrak{g} et \mathfrak{g}' sont isomorphes s'il existe un isomorphisme $u : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{g}'$ qui vérifie la relation précédente.

Une représentation de \mathfrak{g} est la donnée d'un couple (V, ϕ) où V est un \mathbb{C} -espace de dimension finie et $\phi : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{gl}(V).$

Proposition 58. $\text{ad} : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{gl}(\mathfrak{g})$ est un morphisme d'algèbres de Lie.

Définition 59. Un sous-espace vectoriel I de \mathfrak{g} est un idéal de \mathfrak{g} si pour tout $x \in \mathfrak{g}, \text{ad}(x)$ stabilise $I.$

On dit que \mathfrak{g} est simple s'il n'admet aucun idéal propre.

Exemple 60 : $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$ est simple.

Définition 61. Soit I un idéal de \mathfrak{g} , alors l'espace vectoriel quotient \mathfrak{g}/I est naturellement muni d'une structure d'algèbre de Lie telle que $\pi : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{g}/I$ est un morphisme d'algèbres de Lie.

Proposition 62. Soit \mathfrak{g} une algèbre de Lie.

1. Tout noyau de morphisme d'algèbres de Lie partant de \mathfrak{g} est un idéal de $\mathfrak{g}.$
2. Si $I \subset J$ sont deux idéaux de \mathfrak{g} , alors J/I est un idéal de \mathfrak{g}/I et on a un isomorphisme naturel

$$(\mathfrak{g}/I)/(J/I) \simeq \mathfrak{g}/J$$

3. Si I et J sont deux idéaux de \mathfrak{g} , alors on a un isomorphisme naturel

$$(I + J)/J \simeq I/(I \cap J)$$

Proposition 63. Toute algèbre de Lie simple se plonge naturellement dans un $\mathfrak{gl}_n(\mathbb{C}).$

DEVELOPPEMENT 2

Lemme 64. Soit $x \in \mathfrak{gl}(V).$ On a équivalence entre :

1. $\text{ad}(x)$ est diagonalisable (resp. nilpotent).
2. x est diagonalisable (resp. nilpotent).

Théorème 65 (Engel). Soit \mathfrak{g} une sous-algèbre de $\mathfrak{gl}(V)$, où V est un espace de dimension finie, ne contenant que des éléments nilpotents, alors \mathfrak{g} est cotrigonalisable.

Définition 66. On dit que \mathfrak{g} est nilpotent si il existe $n \in \mathbb{N}^*$ tel que

$$\forall x_1, \dots, x_n \in \mathfrak{g}, \forall y \in \mathfrak{g}, \text{ad}(x_1) \circ \dots \circ \text{ad}(x_n) \cdot y = 0$$

Autrement dit, si la suite définie par $\mathfrak{g}^{(n+1)} = \text{ad}(\mathfrak{g}) \cdot \mathfrak{g}^{(n)}$ est nulle à partir d'un certain rang.

Proposition 67. Soit \mathfrak{g} une algèbre de Lie.

1. Si \mathfrak{g} est nilpotent, alors toutes les images et toutes les sous-algèbres de \mathfrak{g} sont nilpotents.
2. Si $\mathfrak{g}/Z(\mathfrak{g})$ est nilpotent, alors \mathfrak{g} est nilpotent.
3. Si \mathfrak{g} est nilpotent, alors $Z(\mathfrak{g}) \neq 0.$

Théorème 68 (Engel v.2). \mathfrak{g} est nilpotent si, et seulement si, pour tout $x \in \mathfrak{g}, \text{ad}(x)$ est nilpotent.

3.2 Étude de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$

Proposition 69. Soit $x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, y = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ et $h = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ forment une base de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C}).$ De plus, on a

$$[h, x] = 2x, \quad [h, y] = -2y \quad \text{et} \quad [x, y] = h$$

Lemme 70. Si $\lambda \in \mathbb{C}$, on note $V_\lambda = \{v \in V, [h, v] = \lambda v\}$ et $\phi : \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{gl}(V)$ une représentation de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C}).$ Soit $x \in V_\lambda$, alors

$$\phi(x) \cdot v \in V_{\lambda+2} \quad \text{et} \quad \phi(y) \cdot v \in V_{\lambda-2}$$

Proposition 71. Soit (ϕ, V) une représentation de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C}).$ Il existe $\lambda \in \mathbb{C}$ tel que $V_\lambda \neq 0$ et $V_{\lambda+2} = 0.$ On prend $v_0 \in V_\lambda$ et on pose $v_i = \frac{1}{i!} \phi(y^i) \cdot v_0.$ Alors, on a

$$\phi(h) \cdot v_i = (\lambda - 2i)v_i, \quad \phi(y) \cdot v_i = (i+1)v_{i+1} \quad \text{et} \quad \phi(x) \cdot v_i = (\lambda - i + 1)v_{i-1}$$

Théorème 72. Soit V une représentation irréductible de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$ de dimension $n+1$, alors

$$V = \bigoplus_{k=0}^n V_{n-2k}$$

et $\dim(V_{n-2k}) = 1$.

De plus, pour chaque $n \in \mathbb{N}$, il existe, à isomorphisme près, une unique représentation irréductible de $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$ de dimension $n + 1$.

Références :

- Beck, Malick, Peyré, Objectif agrégation.
- Gourdon, Algèbre.
- Humphreys, Introduction to Lie Algebras and Representation Theory.
- Serre, Représentations linéaires des groupes finis.