

[Rom]

XIX.4

II.2

II.3

[Man]

Soit K corps, $n \in \mathbb{N}^*$ et E un K -espace vectoriel de dimension finie n . Soit F sous-espace vectoriel de E .

I] Sous-espaces stables par un endomorphisme

1] Sous-espaces stables et endomorphismes induits

Définition 1: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$. On dit que F est stable par u si $u(F) \subseteq F$.

Exemple 2: Pour tout $u \in \mathcal{L}(E)$, $\text{Im}(u)$ et $\ker(u)$ sont stables par u .

Proposition 3: Soit $u, v \in \mathcal{L}(E)$ et F sous-espace stable par u et v .

Abs: F est stable par $u+v$ et uv .

Si de plus, v est un automorphisme de E , alors $v(F)$ est un sous-espace stable par vuv^{-1} .

Exemple 4: Soit R_α rotation de $\mathbb{R}^3$ d'axe u , d'angle α et soit $f \in \mathcal{O}_3(\mathbb{R})$. Abs $f \circ R_\alpha \circ f^{-1}$ a pour axe la droite $f(u)$.

Définition 5: Soit F sous-espace stable par $u \in \mathcal{L}(E)$. On appelle endomorphisme induit par u sur F l'endomorphisme $u_F: F \rightarrow F$ tel que pour tout $x \in F$, $u_F(x) = u(x)$.

Proposition 6: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et F sous-espace stable par u .

Abs: $T_{u_F} = T_{u|_F}$ et $\chi_{u_F} \mid \chi_u$

Proposition 7: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, $E = F \oplus G$ deux sous-espaces stables par u .

Abs: $T_{u|_E} = P_F T_{u_F} P_G$

2] Noyaux stables et décomposition de Dunford

Lemme 8: Soit $p \geq 2$, $P_1, \dots, P_r \in K[X] \setminus \{0\}$ et $(Q_i)_{i=1}^r = \prod_{k=1}^p P_k$ tels que les (P_i) sont deux à deux premiers entre eux.

Abs: (Q_i) sont premiers entre eux dans leur ensemble et pour tout $k \in [1; r]$, P_k et Q_k sont premiers entre eux.

Théorème 9: (décomposition des noyaux) Soit $(P_i)_{i=1}^r \in K[X] \setminus \{0\}$ deux à deux premiers entre eux et $P = \prod_{k=1}^r P_k$. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$.

Abs: $\ker(P(u)) = \bigoplus_{k=1}^r \ker(P_k(u))$ et les projecteurs

$$(T_{u_k}: \ker(P_k(u)) \rightarrow \ker(P_k(u)))_{k=1}^r \in K[u]$$

Définition 10: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ de polynôme minimal $P_u(X) = \prod_{k=1}^p (X - \lambda_k)^{\beta_k}$ scindé et polynôme caractéristique $\chi_u(X) = \prod_{k=1}^p (X - \lambda_k)^{\alpha_k}$. On appelle sous-espaces caractéristiques de u les sous-espaces vectoriels $\ker(u - \lambda_k \text{id})^{\alpha_k}$.

Théorème 11: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ comme précédemment, soit $P_u = \prod_{k=1}^p (X - \lambda_k)^{\beta_k}$ polynôme annulateur de u et $(N_k := \ker(u - \lambda_k \text{id})^{m_k})_{k=1}^p$

Abs: (1) $E = \bigoplus_{k=1}^p N_k$

(2) $N_k = \ker(u - \lambda_k \text{id})^{m_k}$

(3) N_k est stable par u et λ_k est la seule vp de la restriction de u à N_k

(4) $\dim(N_k) = \alpha_k$

(5) $(u - \lambda_k \text{id})|_{N_k}$ est nilpotente d'indice β_k

Théorème 12: (de décomposition de Dunford) Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que χ_u est scindé sur K .

Abs: il existe une unique écriture $(d, n) \in \mathcal{L}(E)$ avec d diagonalisable n nilpotente, $dn = nd$ et $u = d + n$. De plus, $d, n \in K[u]$

Corollaire 13: Soit $A \in \mathcal{M}_n(K)$ telle que χ_A est scindé sur K .

Abs: il existe une unique $(D, N) \in \mathcal{M}_n(K)$ avec D diagonalisable, N nilpotente, $DN = ND$, $A = D + N$ et $D, N \in K[A]$.

Exemple 14: Soit $A = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}$.

Si $a = b$, alors $D = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix}$ et $N = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ est la décomposition de Dunford.

Si $a \neq b$, alors $D = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}$ et $N = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ est la décomposition de Dunford.

3] Codéagonalisation et triangulation

Définition 15: Soit $(u_i)_{i \in I} \in \mathcal{L}(E)$ triangulables tels que $u_i u_j = u_j u_i$.

Abs: il existe une base commune de triangulation pour (u_i) .

Théorème 16: Soit $(u_i)_{i \in I} \in \mathcal{L}(E)$ diagonalisables

Abs: il existe une base commune de diagonalisation pour (u_i) si par tout i, j , $u_i u_j = u_j u_i$

XIX.5

[Rom]

XXI.2

XXI.6

[Rom]

4. Description de $SO_3(\mathbb{R})$ par les quaternions

Définition 17: Le corps gauche des quaternions $\mathbb{H}$ est une $\mathbb{R}$ -algèbre engendrée par $1, i, j, k$ tels que $i^2 = j^2 = k^2 = -1$ et $ij = k, jk = i, ki = j$.

Pour un quaternion q , on note $N(q) = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2 + d^2}$ sa norme. On note $\text{Im}(\mathbb{H}) = \{q \in \mathbb{H} \mid \text{Re}(q) = 0\}$ et $\text{Sp}(1) = \{q \in \mathbb{H} \mid N(q) = 1\}$.

Propriétés 18: Soit $q_1, q_2, q_3 \in \mathbb{H}$ et $q = a + ib + jc + kd$

Abs: (1) $\text{Re}(q) = q + \bar{q}$ et $q_1 q_2 = q_2 q_1$

(2) $N(q)^2 = q \bar{q}$

(3) $\mathbb{Z}(\mathbb{H}) = \mathbb{R}$ et $\mathbb{Z}(\mathbb{H}) \cap \text{Sp}(1) = \{\pm 1\}$

Lemme 19: La sphère unité S^3 de $\mathbb{R}^4$ est convexe par arcs.

En particulier, $\text{Sp}(1)$ est convexe par arcs.

Théorème 20: $SO_3(\mathbb{R})$ est engendré par les retournements.

Théorème 21: $SO_3(\mathbb{R})$ est isomorphe à $\text{Sp}(1)/\{\pm 1\}$.

II) Sous-espaces stables par la transposée d'un endomorphisme

Soit E, F, G trois $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels.

1) Transposée d'une application linéaire

Définition 22: La transposée de $u \in \mathcal{L}(E; F)$ est: ${}^t u: F^* \rightarrow E^*$ telle que pour tout $\varphi \in F^*$, ${}^t u(\varphi) = \varphi \circ u$

Proposition 23: Pour tout $u \in \mathcal{L}(E; F)$, ${}^t u \in \mathcal{L}(F^*; E^*)$

Théorème 24: L'application $\mathcal{L}(E; F) \rightarrow \mathcal{L}(F^*; E^*)$ est linéaire, surjective.

Théorème 25: Soit $u \in \mathcal{L}(E; F)$, $v \in \mathcal{L}(F; G)$

Abs: (1) ${}^t(v \circ u) = {}^t u \circ {}^t v$ (2) Si $E = F$, alors ${}^t \text{id}_E = \text{id}_{E^*}$

(3) Si u est un isomorphisme, alors ${}^t u$ aussi et $({}^t u)^{-1} = {}^t u^{-1}$

(4) $\ker({}^t u) = \text{Im}(u)^\perp$ et $\text{Im}({}^t u) = \ker(u)^\perp$

(5) u est surjective (resp. injective) si ${}^t u$ est injective (resp. surjective)

2) Application à la réduction de Jordan

Lemme 26: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ nilpotente d'ordre $q \geq 1$.

Abs: ${}^t u$ est nilpotente d'ordre q

Lemme 27: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ nilpotente d'ordre $q \geq 1$.

Abs: pour tout $x \in E$ tel que $u^{q-1}(x) \neq 0$, $\mathcal{B}_{u,x} = (u^k(x))_{k=0}^{q-1}$ est libre et $F = \text{Vect}(\mathcal{B}_{u,x})$ est stable par u .

Lemme 28: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ nilpotente d'ordre $q \geq 1$.

Abs: il existe $\varphi \in E^*$ et $x \in E$ tels que $F = \text{Vect}\{x, u(x), \dots, u^{q-1}(x)\}$ et $G = [\text{Vect}(\varphi; {}^t u(\varphi); \dots; ({}^t u)^{q-1}(\varphi))]^\perp$ sont stables par u et vérifient $E = F \oplus G$.

Théorème 29: Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ nilpotente d'ordre $q \geq 1$.

Abs: il existe une base $\mathcal{B}$ de E telle que $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \dots \cup \mathcal{B}_r$ et chaque sous-espace vectoriel $E_i = \text{Vect}(\mathcal{B}_i)$ est stable par u et $\text{Mat}_{\mathcal{B}_i}(u|_{E_i}) = J_i := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

Théorème 30: (de réduction de Jordan) Soit $u \in \mathcal{L}(E) \setminus \{0\}$ tel que $\chi_u(x) = \prod_{i=1}^k (x - \lambda_i)^{\alpha_i}$ est scindé sur $\mathbb{K}$ et avec $\lambda_i \in \mathbb{K}$ deux à deux distincts.

Abs: il existe une base $\mathcal{B}$ de E telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) = \begin{pmatrix} J_{\lambda_1} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & J_{\lambda_r} \end{pmatrix}$ avec $J_{\lambda_i} = \begin{pmatrix} \lambda_i & 0 \\ 0 & \lambda_i \end{pmatrix}$ avec $\epsilon_{i,j} \in \{0, 1\}$.

Remarque 31: Ce théorème s'applique automatiquement dès lors que $\mathbb{K}$ est algébriquement clos.

Application 32: Pour tout $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, A et ${}^t A$ sont semblables.

III) Sous-espaces cycliques

1) Matrice compagnon et endomorphismes cycliques

Soit $f \in \mathbb{K}[X]$.

Définition 33: Soit $x \in E$ et τ_x le polynôme unitaire tel que $\langle \tau_x \rangle = \{P \in \mathbb{K}[X] \mid P(f)(x) = 0\}$ et $E_x = \{P(f)(x) \mid P \in \mathbb{K}[X]\}$.

Proposition 34: Soit $x \in E$.

Abs: E_x est un sous-espace vectoriel de E de dimension $\deg(\tau_x)$ et une base est: $\{x, -1, f, \dots, f^{\deg(\tau_x)-1}(x)\}$.

Proposition 35: Il existe $x \in E$ tel que $\tau_x = \tau_f$

XXI.3

[Ram]

Annexe B

[GouAI]

[Isen]

XXI.5

[Ram]

XXI.3

[GouAI] Annexe B

Définition 36: On dit que f est cyclique s'il existe $x \in E$ tel que $E_x = E$. Soit $P(X) = X^p + \dots + a_0 \in K[X]$. On appelle matrice compagnon de P : $C(P) = \begin{pmatrix} 0 & & -a_0 \\ 1 & & -a_1 \\ & \ddots & \\ & & 1 - a_{p-1} \end{pmatrix} \in M_p(K)$

Proposition 37: Soit $f \in L(E)$ cyclique.
Alors: il existe une base $\mathcal{B}$ de E si: $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = C(T_f)$

2] Invariants de similitude

Théorème 38: Soit $f \in L(E)$.

Alors: il existe $F_1, \dots, F_r$ sous-espaces vectoriels de E stables par f tels que $E = \bigoplus F_i$, pour tout $i \in [1; r]$, $f_i := f|_{F_i}$ est cyclique et $T_{F_i} := T_{f_i}|_{F_i}$ vérifie par tout $i \in [1; r-1]$, $T_{F_{i+1}} | T_{F_i}$

Remarque 39: La suite des T_{F_i} ne dépend que de f et non de la décomposition.

Définition 40: Les T_{F_i} sont appelés invariants de similitude de f

Théorème 41: (de réduction de Frobenius) Soit $T_1, \dots, T_r$ la suite des invariants de similitude de $f \in L(E)$

Alors: il existe une base $\mathcal{B}$ de E telle que: $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} C(T_1) & & \\ & \ddots & \\ & & C(T_r) \end{pmatrix}$

Corollaire 42: $f_i \in L(E)$ sont semblables si ils ont les mêmes invariants de similitude

IV] Sous-espaces stables par l'adjoint d'un endomorphisme

1] Notion d'adjoint

Soit maintenant E espace euclidien muni d'un produit scalaire

Théorème 43: Soit $u \in L(E)$

Alors: il existe un unique $u^* \in L(E)$ tel que pour tout $x, y \in E$, $\langle u(x) | y \rangle = \langle x | u^*(y) \rangle$

Définition 44: On dit que u^* est l'adjoint de u .

Théorème 45: Soit $\mathcal{B} = (e_i)_{1 \leq i \leq n}$ base de E , $G = (\langle e_i | e_j \rangle)_{1 \leq i, j \leq n}$ la matrice de Gram correspondante, $u \in L(E)$ et $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)$.

Alors: $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u^*) = G^{-1} A G$ et si $\mathcal{B}$ est orthonormée, alors: $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u^*) = {}^t A$

Annexe B

[GouAI]

XII.2

[Rom]

Proposition 46: Soit $u, v \in L(E)$, $\lambda \in K$
Alors: $(\lambda u + v)^* = \lambda u^* + v^*$; $(u^*)^* = u$; $(u \circ v)^* = v^* \circ u^*$; $(u^*)^{-1} = (u^{-1})^*$
 $\ker(u^*) = \text{Im}(u)^\perp$; $\text{Im}(u^*) = \ker(u)^\perp$; $\text{rg}(u^*) = \text{rg}(u)$

2] Réduction des endomorphismes normaux

Définition 47: On dit que $u \in L(E)$ est normal si $u \circ u^* = u^* \circ u$

Exemples 48: $S(E)$; $A(E)$ et $O(E)$ sont des ensembles d'endomorphismes normaux.

Lemme 49: Soit $u \in L(E)$ normal et F sous-espace vectoriel de E stable par u

Alors: $F^\perp$ stable par u

Lemme 50: Soit $u \in L(E)$.

Alors: il existe un sous-espace vectoriel P de E de dimension 1 ou 2 stable par u

Lemme 51: Soit $u \in L(E)$ normal.

Alors: il existe des sous-espaces vectoriels de E : $P_1, \dots, P_r$ de dimension 1 ou 2, deux à deux orthogonaux, stables par u tel que $E = \bigoplus P_i$

Théorème 52: Soit $u \in L(E)$ normal.

Alors: il existe une base orthonormée $\mathcal{B}$ de E telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) = \begin{pmatrix} p_1 & & \\ & \ddots & \\ & & -p_r \end{pmatrix}$ avec D_p matrice diagonale, $R_n = \begin{pmatrix} a_n & -b_n \\ b_n & a_n \end{pmatrix}$ et $a_n \neq 0$ tels que $p + 2r = n$.

XII.2

XII.10

[Rom]

Références :

- [Plan] Algèbre linéaire Réduction des endomorphismes - Plansey
- [Rom] Mathématiques pour l'agrégation Algèbre et Géométrie - Rombaldi
- [Isen] L'oral à l'agrégation de mathématiques - Isenmann