

(cadre : \mathbb{K} est un corps, E un \mathbb{K} -e.v de dimension finie n . F est un sous-espace de dimension r de E , $U \in \mathcal{L}(E)$.

I] Sous-espace stable par un endomorphisme

1. Définitions (O.A.)

Déf. 1: Soit $U \in \mathcal{L}(E)$. On dit que F est stable par U si $U(F) \subset F$.

Ex. 2: $\ker(U)$ et $\text{Im}(U)$ sont des sous-espaces stables par U .

Prop. 3: Soit F un sous-espace stable par U , $V \in \mathcal{L}(E)$. Alors F est stable par $U+V$ et $U \circ V$.

Prop. 4: Soit $k \in [1, n-1]$. Si $U \in \mathcal{L}(E)$ laisse stables tous les sous-espaces de dimension k de E , alors U est une homothétie.

Prop. 5: Si F est stable par U , alors $P(U|_F) = P(U)|_F$, pour tout $P \in \mathbb{K}[X]$.

Ex. 6: Si $P \in \mathbb{K}[X]$, alors $\ker(P(U))$ est un e.v de E stable par U .

Prop. 7: Si $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, alors U admet au moins une droite ou un plan stable.

2. Endomorphismes induits (O.A.)

Prop. 8: Soit F un e.v de E stable par U . Alors il existe deux endomorphismes : $U|_F \in \mathcal{L}(F)$, la restriction de U à F , et $\bar{U} \in \mathcal{L}(E/F)$ obtenu par passage au quotient.

Prop. 9: Soit F stable par U . Soit B une base de E dont les r premiers vecteurs forment une base de F , B_F , et soit B' le complémentaire de B_F dans B . Alors :

$$\text{Mat}_B(U) = \begin{pmatrix} A & C \\ 0 & B \end{pmatrix}.$$

$T(B')$ est une base de E/F , notée $B_{E/F}$. Alors :

$$A = \text{Mat}_{B_F}(U|_F) \quad \text{et} \quad B = \text{Mat}_{B_{E/F}}(\bar{U}).$$

Prop. 10: Réciproquement, si pour $B = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E ,

$$T = \text{Mat}_B(U) = \begin{pmatrix} A & C \\ 0 & B \end{pmatrix}$$

avec $A \in M_r(\mathbb{K})$, $B \in M_{n-r}(\mathbb{K})$, alors $F = \text{vect}(e_1, \dots, e_r)$ est stable par U . De plus, si $C=0$, alors $G = \text{vect}(e_{r+1}, \dots, e_n)$ est stable par U .

Rem. 11: On obtient dans le dernier cas une décomposition de E $E = F \oplus G$ en deux sous-espaces supplémentaires stables.

Cor. 12: Sous les conditions de la prop. 9, on a $\chi_U = \chi_{U|_F} \cdot \chi_{\bar{U}}$ (où χ_U désigne le polynôme caractéristique de U).

Application directe aux endomorphismes nilpotents

Déf. 13: U est nilpotent s'il existe $m \in \mathbb{N}$ tel que $U^m = 0$. On a de plus $\chi_U = (-1)^n X^n$, où $n = \dim E$. On appelle m l'indice de nilpotence.

Prop. 14: U est nilpotent $\Leftrightarrow U|_F$ et \bar{U} sont nilpotents.

Prop. 15: Soit U nilpotent d'indice n . L'ensemble de sous-espaces stables par U sont les $\ker(U^k)$, $k \in [0, n]$.

Prop. 16: Soit U nilpotent, soit S un e.v stable par U tel que $E = \text{Im}(U) + S$. Alors $S = E$.

3. Dualité et sous-espaces stables (O.A, Gourdon)

Déf. 17: L'orthogonal de $F \subset E$ est : $F^\perp := \{v \in E^* / \forall x \in F, v(x) = 0\}$.

Prop. 18: F est stable par $U \Leftrightarrow F^\perp$ est stable par ${}^t U$.

Rem. 19: Si E est muni d'un produit scalaire, on a le même résultat avec U^* .

Ex. 20: Si $x \in E^*$ est un vecteur propre de ${}^t U$, alors $\mathbb{K}x$ est stable par ${}^t U$, donc $(\mathbb{K}x)^\perp$, hyperplan de E , est stable par U .

II] Réduction (O.A, Berhuy, Gourdon)

1. Polynômes d'endomorphismes

Notation: On notera χ_U le polynôme caractéristique de U et π_U son polynôme minimal.

Prop. 21: Soit $E = E_1 \oplus \dots \oplus E_s$ une décomposition en somme directe

de sous-espaces stables par u . Alors on a $X_u = X_{U_{1,E_1}} \dots X_{U_{1,E_S}}$ et $\Pi_u = \text{ppcm}(\Pi_{U_{1,E_1}}, \dots, \Pi_{U_{1,E_S}})$.

Prop. 22: Soit F un sev stable strict par u . On a $X_{U_{1,F}} \mid X_u$ et $\Pi_{U_{1,F}} \mid \Pi_u$.

Prop. 23: X_u est irréductible ($\Leftrightarrow u$ n'admet pas de sev stable non trivial).

Prop. 24: Π_u est de degré $n \Leftrightarrow$ l'ensemble des sev stables par u est fini.

Th. 25: (de décomposition des noyaux.) Soit $P = P_1 \dots P_s$, où $P_i \in K[x]$ sont premiers entre eux deux à deux. Alors pour tout $v \in L(E)$:

$$\ker(P(u)) = \ker(P_1(u)) \oplus \dots \oplus \ker(P_s(u)).$$

App. 26: Soit F un sev stable par u . Alors, avec les mêmes notations, si P est un polynôme annulateur de u :

$$F = \bigoplus_{i=1}^s F \cap (\ker(P_i(u))).$$

2. Sous-espaces associés à un endomorphisme

Déf. 27: Si $\lambda \in K$ est valeur propre de u , on appelle sous-espace propre associé à λ le sev $E_\lambda = \ker(u - \lambda \text{Id}_E)$.

Prop. 28: Les sous-espaces propres de u sont stables par u .

Ex. 29: Si $\text{Mat}(u) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$, alors les droites engendrées resp. par $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont stables par u .

App. 30: Pour tout $\lambda \in \text{sp}(u)$, si m_λ = multiplicité de λ , on a $1 \leq \dim(E_\lambda) \leq m_\lambda$.

Prop. 31: Les sous-espaces propres de u sont en somme directe.

Déf. 32: Supposons X_u scindé sur K , $X_u = (-1)^n (x-\lambda_1)^{n_1} \dots (x-\lambda_s)^{n_s}$. Alors pour tout i , on appelle sous-espace caractéristique de u associé à la valeur propre λ_i le sev $N_i = \ker((u - \lambda_i \text{Id}_E)^{n_i})$.

Prop. 33: Les sous-espaces caractéristiques sont stables par u .

Prop. 34: • On a $E = N_1 \oplus \dots \oplus N_s$.

• $\forall i, \dim(N_i) = n_i$.

3. Diagonalisation, trigonalisation

Déf. 35: On dit que u est diagonalisable s'il existe une base de E dans

laquelle la matrice de u est diagonale.

Rem. 36: Il est équivalent de dire que:

- Il existe une base de E formée des vecteurs propres de u .
- E se décompose en somme directe de droites stables par u .

Th. 37: Il y a équivalence entre:

- u est diagonalisable ;
- $E = \bigoplus_{\lambda \in \text{sp}(u)} E_\lambda$;
- X_u est scindé et $\forall \lambda \in \text{sp}(u)$, on a $\dim(E_\lambda) = m_\lambda$.

Ex. 38: Dans l'ex. 29, u est diagonalisable : $\text{sp}(u) = \{0, 1, 2\}$ et $\forall \lambda \in \text{sp}(u), \dim(E_\lambda) = 1$.

Prop. 39: Soit F stable par u . Si u est diagonalisable, $u_{|F}$ l'est aussi.

En particulier, si $\lambda \in \text{sp}(u)$, $u_{|E_\lambda}$ est diagonalisable.

Déf. 40: On dit que u est trigonalisable s'il existe une base de E dans laquelle la matrice de u est triangulaire (supérieure).

Rem. 41: Il est équivalent de dire qu'il existe un drapeau complet de E formé de sev stables par u , ie des sous-espaces $\{0\} = E_0 \subsetneq E_1 \subsetneq \dots \subsetneq E_n = E$ stables par u , tels que $\dim(E_i) = i \quad \forall i \in \{0, \dots, n\}$.

Th. 42: u est trigonalisable $\Leftrightarrow X_u$ est scindé sur K .

Ex. 43: Si $\text{Mat}(u) = \begin{pmatrix} 6 & -6 & 5 \\ -4 & -1 & 10 \\ 7 & -6 & 4 \end{pmatrix}$, alors $X_u = (T+1)(T-5)^2$ et u est trigonalisable.

Prop. 44: Soit F stable par u . Si u est trigonalisable, $u_{|F}$ l'est aussi.

Lemme 45: Soit $v \in L(E)$, soit $F \in K[x]$ un polynôme annulateur de v . On note $F = \beta M_1^{a_1} \dots M_s^{a_s}$ sa décomposition en éléments irréductibles. On note $N_i = \ker(M_i^{a_i}(v))$. Alors $E = N_1 \oplus \dots \oplus N_s$ et, $\forall i$, la projection sur N_i parallèlement à $\bigoplus_{j \neq i} N_j$ est un polynôme en v .

Th. 46: (Décomposition de Dunford.) Supposons X_u scindé sur K . Alors il existe un unique couple $(d, n) \in (L(E))^2$ tel que $u = d + n$, avec d diagonalisable et n nilpotente ;

$$(ii) dn = nd.$$

DEV
①

GOUCHE

Ex. 47: Si $\text{Mat}(u) = \begin{pmatrix} 8 & -1 & 5 \\ -2 & 3 & 1 \\ 4 & -1 & -1 \end{pmatrix}$, alors $\text{Mat}(d) = \begin{pmatrix} 5 & -1 & -2 \\ 1 & 3 & -2 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$ et $\text{Mat}(n) = \begin{pmatrix} 3 & 0 & -3 \\ -3 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -3 \end{pmatrix}$.

App. 48: On utilise la décomposition de Dunford pour le calcul d' exponentielles ou de puissances de matrices.

Th. 49: (Réduction de Jordan.) Supposons X_0 scindé sur \mathbb{K} , $X_0 = (-1)^n \prod_{i=1}^s (X - \lambda_i)^{\alpha_i}$. Alors il existe une base B de E dans laquelle $\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} 0 & & & \\ 0 & J_1 & & 0 \\ & 0 & J_2 & \\ & & 0 & J_s \end{pmatrix}$, où $\forall i, J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & E_{i,1} & & \\ & \ddots & E_{i,i-1} & \\ & & \ddots & E_{i,i-1} \\ & & & \lambda_i \end{pmatrix} \in M_{\alpha_i}(\mathbb{K})$ avec $E_{i,j} \in \mathbb{K}^{1,1}$.

3. Endomorphismes semi-simples

Déf. 50: u est semi-simple si pour tout seuil F de stable par u , il existe un supplémentaire de F stable par u .

Th. 51: u est semi-simple ($\Rightarrow \pi_u$ est produit de polynômes irréductibles unitaires distincts deux à deux).

Rém. 52: u est semi-simple et X_0 est scindé $\Leftrightarrow u$ est diagonalisable.

App. 53: Soit u nilpotent et semi-simple. Alors u est l'endomorphisme nul.

Prop. 54: Si u est semi-simple, alors $u|_F$ et \bar{u} le sont aussi.

II) Réduction de Frobenius (Gourdon, Berhuy)

1. Endomorphismes cycliques

Déf. 56: Si $x \in E$, le seuil stable engendré par x est le plus petit seuil de E stable par u contenant x . On le note E_x .

Prop. 57: Une base de E_x est donnée par $(x, u(x), \dots, u^{d-1}(x))$ avec d le plus petit entier tel que $(x, u(x), \dots, u^{d-1}(x))$ soit liée.

Déf. 58: u est cyclique s'il existe x tel que $(x, u(x), \dots, u^{d-1}(x))$ soit une base de E .

Prop. 59: u est cyclique $\Leftrightarrow \exists$ une base de E tq $\text{Mat}_E(u)$ est une matrice compagnon;

$\Leftrightarrow \exists x \in E \setminus \{0\}$ tq $E = E_x$;

$\Leftrightarrow \deg(\pi_u) = n$, ie $\pi_u = X_0$.

\Leftrightarrow les sous-espaces propres de u sont de dimension 1.

2. Invariants de similitude

Th. 60: Il existe F_1, F_2, \dots, F_s une suite de seuils stables par u tels que :

(i) $E = F_1 \oplus \dots \oplus F_s$ (ii) $\forall i, F_i$ est cyclique (iii) $\forall i, \pi_{F_i} \mid \pi_u|_{F_i}$.

La suite $\pi_{F_1}, \dots, \pi_{F_s}$ ne dépend que de u et est appelée suite des invariants de similitude de u .

Th. 61: (Réduction de Frobenius.) Si π_1, \dots, π_s est la suite des invariants de similitude de u , il existe une base B de E telle que

$\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} C_{11} & & \\ & \ddots & \\ & & C_{ss} \end{pmatrix}$, où C_{ii} est la matrice compagnon de π_i .

De plus, $\pi_1 = \pi_u$ et $\pi_1, \dots, \pi_s = X_0$.

Prop. 62: $u, v \in \mathcal{L}(E)$ sont semblables \Leftrightarrow ils ont les mêmes invariants de similitude.

Prop. 63: u est cyclique $\Leftrightarrow u$ admet un unique invariant de similitude.

III) Endomorphismes commutants

Lemme 64: $u, v \in \mathcal{L}(E)$. Si $u \circ v = v \circ u$, alors $\ker v$ et $\text{Im } v$ sont stables par u .

1. Réduction simultanée (O. A)

Prop. 65: Soit $(f_i)_{i \in I}$ une famille d'endomorphismes tq $f_i \circ f_j = f_j \circ f_i \quad \forall i, j \in I$. Si tous les f_i sont trigonalisables (resp. diagonalisables), on peut co-trigonaliser (resp. co-diagonaliser) la famille $(f_i)_{i \in I}$.

App. 66: Soit G un sg commutatif fini de $G_n(\mathbb{K})$, de cardinal n . Si \mathbb{K} est algébriquement clos et si $n \wedge \text{car}(\mathbb{K}) = 1$, G est conjugué à un sg des matrices diagonales.

2. Endomorphismes normaux (E est hermitien.) (Gourdon)

Déf. 67: u est normal si u et u^* commutent.

Ex. 68: Les endomorphismes auto-adjoints, ou orthogonaux, sont normaux.

Prop. 69: Soit u normal. Si E_u est un sous-espace propre de u , alors E_u^\perp est stable par u .

Th. 70: u est normal ($\Rightarrow u$ se diagonalise dans une base orthonormale de E) $\Leftrightarrow u$ et u^* se diagonalisent dans une base orthonormale commune.

Prop. 71: Soit E euclidien de dim n . Soit u normal, avec $\text{sp}(u) \neq \mathbb{R}$. Alors dans toute base orthonormale B de E , on a $\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$, $b \neq 0$.

Th. 72: Soit E euclidien. Soit u normal. Alors il existe une base orthonormale B de E telle que $\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & \lambda_r & \\ & & & 0 \end{pmatrix}$ où $\forall i, \lambda_i \in \mathbb{R}$ et $\forall i, \lambda_i, \tau_i = \begin{pmatrix} a_{ii} & -b_{ii} \\ b_{ii} & a_{ii} \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R})$.

Ex. 73: Si u est orthogonal, à B orthonormée tq $\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} I_F & I_{Q_R} & 0 \\ 0 & R_S & 0 \\ 0 & 0 & R_S \end{pmatrix}$ où $R_i = \begin{pmatrix} \cos \theta_i & -\sin \theta_i \\ \sin \theta_i & \cos \theta_i \end{pmatrix}$

IV) Applications en théorie des représentations (Berhuy)

Déf. 74: Soit (P, V) une représentation de G . Une sous-représentation de G est un sous-espace W stable par $P(g)$, $\forall g \in G$.

Déf. 75: Une représentation est irréductible si ses seules sous-représentations sont $\{0\}$ et elles-mêmes.

Th. 76: (de Maschke.) Soit G un groupe fini, soit \mathbb{K} tel que $\text{car}(\mathbb{K}) \nmid |G|$. Alors tout sous-espace G -stable (ie. stable par tous les éléments de G) admet un sous-espace supplémentaire G -stable.

Cor. 77: Toute représentation V d'un groupe fini G est somme directe d'un nombre fini de représentations irréductibles.

o

DEV
(2)

Quinton

Références :

Objectif Agrégation

Gourdon

Berthuy

FGN 1, 2

Mansuy