

Algèbre et Géométrie - TD n° 4

**Ex. 1.** (diagonalisation simultanée)

Soit  $(E, f)$  un espace euclidien et  $g : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  une forme bilinéaire symétrique. Démontrer que  $E$  admet une base qui est à la fois  $f$ -orthonormale et  $g$ -orthogonale. Donner l'équivalent de ce théorème pour un espace hermitien.

*Indication :* Montrer d'abord qu'il existe un endomorphisme  $g$ -symétrique  $u$  unique tel que

$$f(x, u(y)) = g(x, y) \quad \forall x, \forall y \in E .$$

**Ex. 2.** (diagonalisation simultanée)

Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension finie sur  $K$ .

1. Soit  $u \in \text{End}(E)$  un endomorphisme diagonalisable. Démontrer qu'un sous-espace  $F \subset E$  est  $u$ -invariant (c'est à dire vérifie  $u(F) \subset F$ ) si et seulement si  $F$  est de la forme

$$F = \bigoplus_{\lambda \in \text{Spec}(u)} F_\lambda, \quad F_\lambda \subset E_\lambda .$$

2. Soient  $u$  et  $v \in \text{End}(E)$  deux endomorphismes diagonalisables qui commutent. Montrer que  $u$  et  $v$  sont *simultanément* diagonalisables, c. à d. qu'il existe une base de  $E$  dans laquelle les matrices de  $u$  et  $v$  sont toutes deux diagonales.

**Ex. 3.** (isomorphismes exceptionnels)

1. 1<sup>er</sup> isomorphisme exceptionnel : Soit  $F : \mathbb{C} = M_1(\mathbb{C}) \rightarrow M_2(\mathbb{C})$  l'application définie par

$$F(a + bi) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} .$$

Montrer que  $F$

- (a) est un monomorphisme de  $\mathbb{R}$ -algèbres ;
  - (b) induit un isomorphisme de  $\mathbb{R}$ -algèbres de Lie ( $F|_{\mathfrak{u}(1)} := \varphi : \mathfrak{u}(1) \rightarrow \mathfrak{so}(2)$ ) ;
  - (c) induit un isomorphisme de groupes ( $F|_{U(1)} := f : U(1) \rightarrow SO(2)$ ) ;
- enfin, que l'on a :
- (d)  $\exp \circ \varphi = f \circ \exp|_{\mathfrak{u}(1)}$ .

2. 2<sup>ème</sup> isomorphisme exceptionnel : Soit  $E := \{ai + bj + ck \mid a, b, c \in \mathbb{R}\} \subset \mathbb{H}$  le  $\mathbb{R}$ -sous-espace vectoriel des quaternions purs,  $\mathbb{S}^3 := \{q \in \mathbb{H} \mid \|q\| = 1\}$  l'ensemble des quaternions de norme 1 (c'est une *sphère* de dimension 3) et enfin  $H : \mathbb{H} \rightarrow M_2(\mathbb{C})$  l'application donnée par

$$H(w + zi) = \begin{pmatrix} w & -z \\ \bar{z} & \bar{w} \end{pmatrix} .$$

Montrer que  $H$

- (a) est un monomorphisme de  $\mathbb{R}$ -algèbres ;
- (b) induit un isomorphisme de  $\mathbb{R}$ -algèbres de Lie ( $H|_E =: \chi : E \rightarrow \mathfrak{su}(2)$ ), où l'on considère  $E$  comme sous-algèbre de Lie de l'algèbre de Lie associée à l'algèbre associative  $\mathbb{H}$  (voir TD 3) ;

(c) induit un isomorphisme de groupes ( $H_{\mathbb{S}^3} =:$ )  $h : \mathbb{S}^3 \rightarrow SU(2)$  ;  
 enfin, que l'on a :

(d)  $\exp \circ \chi = h \circ \exp|_{\mathfrak{su}(2)}$  ;

(e)  $\chi$  est une isométrie  $(E, \|\cdot\|) \rightarrow (\mathfrak{su}(2), \sqrt{\det})$ .

(On observera que, sur  $\mathfrak{su}(2)$ , on a  $\det(a) = \frac{1}{2} \text{tr}({}^t \bar{a} a)$ , donc que  $a \mapsto \sqrt{\det(a)}$  est une norme.)

3. (caractérisations de  $U(2)$  et de  $SU(2)$ )

Montrer que

$$U(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \cos \theta e^{i\alpha} & -\sin \theta e^{i\beta} \\ \sin \theta e^{i\gamma} & \cos \theta e^{i\delta} \end{pmatrix} \mid \alpha, \beta, \gamma, \delta \in \mathbb{R}, \alpha + \delta = \gamma + \beta \right\}$$

$$SU(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \cos \theta e^{i\alpha} & -\sin \theta e^{i\beta} \\ \sin \theta e^{i\gamma} & \cos \theta e^{i\delta} \end{pmatrix} \mid \alpha, \beta, \gamma, \delta \in \mathbb{R}, \alpha + \delta = \gamma + \beta = 0 \right\}.$$

4. Pour tout "quaternion"  $q \in SU(2)$ , démontrer que l'application  $\text{ad}_q : \mathfrak{su}(2) \rightarrow \mathfrak{su}(2)$  donnée par  $\text{ad}_q(a) = qa q^{-1}$  appartient à  $SO(\mathfrak{su}(2), \sqrt{\det}) \simeq SO(3)$ .

En déduire que l'application  $\text{ad} : q \mapsto \text{ad}_q$  induit un isomorphisme

$$\iota : \mathbb{S}^3 / \{\pm 1\} \simeq SU(2) / \{\pm I_2\} \rightarrow SO(3).$$

**Ex. 4.** Soit  $a$  un endomorphisme normal de l'espace hermitien  $(E, h)$  et soit  $n \in \mathbb{N}$ . Quel est le nombre de solutions normales qu'admet l'équation  $u^n = a$  ?

*Indication : Utiliser l'exercice 2, 2.*

**Ex. 5.** En utilisant le théorème de Gramm-Schmidt, démontrer que

1. toute matrice  $A \in GL(n, \mathbb{R})$  se décompose d'une façon unique comme  $A = UT$ , où  $U \in O(n)$  et  $T$  est une matrice triangulaire supérieure dont les éléments diagonaux sont strictement positifs ;
2. toute matrice  $A \in GL(n, \mathbb{C})$  se décompose d'une façon unique comme  $A = UT$ , où  $U \in U(n)$  et  $T$  est une matrice triangulaire supérieure (complexe) dont les éléments diagonaux sont (réels et) strictement positifs.

**Ex. 6.** Soit  $(E, h)$  un espace hermitien et  $n \in \mathbb{N}$ .

1. Montrer que pour tout endomorphisme hermitien  $a$  à valeurs propres *positives* il existe un unique endomorphisme hermitien  $b$  à valeurs propres *positives* tel que  $b^n = a$ .
2. Démontrer que tout automorphisme  $a \in GL(E)$  se décompose comme  $a = bu$ , où  $b$  est un endomorphisme hermitien à valeurs propres strictement positives et  $u \in U(E)$ .
3. Donner l'équivalent de ce résultat pour un espace euclidien.

**Ex. 7.** (actions canoniques) Soit  $\alpha : SO(n) \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  l'action naturelle de  $SO(n)$  sur  $\mathbb{R}^n$ .

1. Pour tout  $x \in \mathbb{R}^n$  décrire l'orbite et le stabilisateur de  $x$  par rapport à l'action  $\alpha$ .
2. Cette action est-elle (a) transitive, (b) libre, (c) effective ?

Mêmes questions pour les actions naturelles de  $SU(n)$  et de  $U(n)$  sur  $\mathbb{C}^n$ . Observer que l'action de  $SU(2)$  sur  $\mathbb{C}^2 \setminus \{0\}$  est libre et faire le lien avec l'Ex. 3, 2.

**Ex. 8.** Soit  $\alpha : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  (resp.  $\beta : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ) l'action du groupe multiplicatif  $(\mathbb{R}_+^*, \cdot)$  sur  $\mathbb{R}^2$  donnée par  $\alpha(t, (x, y)) := (tx, ty)$  (resp.  $\beta(t, (x, y)) := (tx, t^{-1}y)$ ).

1. Dans chaque cas, décrire l'orbite et le stabilisateur d'un point  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ .
2. Montrer que, dans le cas de l'action  $\alpha$ , le quotient  $(\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}) / \mathbb{R}_+^*$  est homéomorphe au cercle  $\mathbb{S}^1$ , tandis que, pour l'action  $\beta$ , le quotient  $(\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}) / \mathbb{R}_+^*$  est un espace non-Hausdorff.