

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

1 Le groupe linéaire : étude algébrique

1.1 Généralités, groupe spécial

Théorème-Définition 1. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, on a équivalence entre :

1. u est injective.
2. u est surjective.
3. u est inversible.
4. $\det(u) \neq 0$.

On note $GL(E)$ l'ensemble des endomorphismes de E qui sont inversibles. On note $GL_n(K)$ l'ensemble des matrices $n \times n$ inversibles.

Définition 2. On définit $SL(E)$ comme le noyau du morphisme $\det : GL(E) \rightarrow K^*$. Il s'agit en particulier d'un sous-groupe distingué de $GL(E)$.

Proposition 3.

$$Z(GL(E)) = K^* \text{Id} \quad \text{et} \quad Z(SL(E)) = \mu_n(K) \text{Id}$$

où $\mu_n(K) = \{\lambda \in K, \lambda^n = 1\}$.

Définition 4. On pose $PGL(E) = GL(E)/Z(GL(E))$ et $PSL(E) = SL(E)/Z(SL(E))$ le groupe projectif (spécial) linéaire. On notera $PGL_n(K)$ et $PSL_n(K)$ leurs équivalents matriciels.

Proposition 5. Soit p un nombre premier, $\alpha \in \mathbb{N}^*$ et $q = p^\alpha$.

$$\text{Card}(GL_n(\mathbb{F}_q)) = (q^n - 1)(q^n - q) \dots (q^n - q^{n-1}).$$

$$\text{Card}(PGL_n(\mathbb{F}_q)) = \text{Card}(SL_n(\mathbb{F}_q)) = \frac{\text{Card}(GL_n(\mathbb{F}_q))}{q - 1}.$$

$$\text{Card}(PSL_n(\mathbb{F}_q)) = \frac{\text{Card}(GL_n(\mathbb{F}_q))}{d(q - 1)} \quad \text{avec } d = \text{pgcd}(n, q - 1).$$

1.2 Générateurs

Théorème-Définition 6. Soit H un hyperplan de E et $u \in GL(E)$ tel que $u|_H = \text{Id}_H$. On a équivalence entre :

1. $\det(u) := \lambda \neq 1$, ie $u \notin SL(E)$.
2. u admet une valeur propre $\lambda \neq 1$ et u est diagonalisable. On note D la droite propre de u pour λ .
3. $\text{Im}(u - \text{Id}) \not\subset H$.
4. Il existe une base dans laquelle la matrice de u est $(1, \dots, 1, \lambda)$.

On dit alors que u est une dilatation d'hyperplan H , de droite D et de rapport λ et alors,

$$D = \text{Im}(u - \text{Id}) \quad \text{et} \quad H = \text{Ker}(u - \text{Id})$$

Théorème-Définition 7. Soit $H = \text{Ker}(f)$ un hyperplan de E et $u \in GL(E)$ tel que $u|_H = \text{Id}_H$ et $u \neq \text{Id}$. On a équivalence entre :

1. $\det(u) := \lambda = 1$, ie $u \in SL(E)$.
2. u n'est pas diagonalisable.
3. $D := \text{Im}(u - \text{Id}) \subset H$.
4. $\bar{u} : E/H \rightarrow E/H$ est l'identité.
5. Il existe $a \in H \setminus \{0\}$ tel que

$$\forall x \in E, u(x) = x + f(x)a$$

6. Il existe une base dans laquelle la matrice de u est $\text{diag}\left(1, \dots, 1, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right)$.

On dit alors que u est une transvection d'hyperplan H et de droite D et on a $D = \text{Vect}(a) \subset H$.

Corollaire 8. Soit $u \in GL(E)$ tel que $u \neq \text{Id}$. On a équivalence entre :

1. u est une transvection de droite D .
2. $u|_D = \text{Id}$ et $\bar{u} : E/D \rightarrow E/D$ est l'identité.

Proposition 9. Soit u une transvection de droite D et d'hyperplan H . Soit $f \in GL(E)$, alors $f \circ u \circ f^{-1}$ est une transvection de droite $f(D)$ et d'hyperplan $f(H)$.

Lemme 10. Soit $x, y \in E \setminus \{0\}$. Il existe une transvection ou un produit de deux transvections qui envoie x sur y .

Théorème 11. Les transvections engendrent $SL(E)$.

Corollaire 12. Les transvections et les dilatations engendrent $GL(E)$.

1.3 Une famille de groupes simples

Proposition 13. Si $n \geq 3$, les transvections sont conjuguées dans $SL(E)$.

Proposition 14. 1. Dans $SL_2(K)$, toute transvection est conjuguée dans $SL(E)$ à une matrice $\begin{pmatrix} 1 & \lambda \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, $\lambda \in K^*$.

2. Deux matrices $\begin{pmatrix} 1 & \lambda \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 1 & \mu \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ sont conjuguées dans $SL(E)$ si, et seulement si, $\frac{\lambda}{\mu}$ est un carré de K .

Théorème 15. $PSL_n(K)$ est simple sauf si, $n = 2$ et $K = \mathbb{F}_2$ ou $n = 2$ et $K = \mathbb{F}_3$.

Théorème 16. On a les isomorphismes exceptionnels suivants :

1. $GL_2(\mathbb{F}_2) = SL_2(\mathbb{F}_2) = PSL_2(\mathbb{F}_2) \simeq \mathfrak{S}_3$ (qui n'est pas simple).
2. $PGL_2(\mathbb{F}_3) \simeq \mathfrak{S}_4$ et $PSL_2(\mathbb{F}_3) \simeq \mathfrak{A}_4$ (qui n'est pas simple).
3. $PGL_2(\mathbb{F}_4) = PSL_2(\mathbb{F}_4) \simeq \mathfrak{A}_5$.
4. $PGL_2(\mathbb{F}_5) \simeq \mathfrak{S}_5$ et $PSL_2(\mathbb{F}_5) \simeq \mathfrak{A}_5$.

2 Actions du groupe linéaire

2.1 Pivot de Gauss

Définition 17. On définit une action de $GL_n(K)$ sur $M_{n,m}(K)$ via $P \cdot A = PA$ et de $GL_m(K)$ sur $M_{n,m}(K)$ via $Q \cdot A = AQ^{-1}$.

Théorème 18. 1. Deux matrices sont dans la même orbite pour l'action de translation à gauche si, et seulement si, elles ont même noyau.

2. Deux matrices sont dans la même orbite pour l'action de translation à droite si, et seulement si, elles ont même image.

Remarque 19 : L'action par multiplication à gauche ne change pas les solutions d'un système linéaire. Cela justifie bien la méthode du pivot de Gauss pour la résolution d'un système linéaire.

2.2 Action par équivalence

Définition 20. On définit une action de $GL_n(K) \times GL_m(K)$ sur $M_{n,m}(K)$ via $(P, Q) \cdot A = PAQ^{-1}$. Deux matrices dans la même orbite sont dites équivalentes.

Théorème 21. Deux matrices sont équivalentes si, et seulement si, elles ont même rang.

Corollaire 22. Toute matrice $M \in M_{n,m}(K)$ de rang $r \in \llbracket 0, \min(n, m) \rrbracket$ est équivalente à la matrice J_r .

Application 23 : Tout hyperplan de $M_n(K)$ rencontre $GL_n(K)$.

2.3 Action par similitude

Définition 24. On définit une action de $GL_n(K)$ sur $M_n(K)$ via $P \cdot A = PAP^{-1}$. Deux matrices dans la même orbite sont dites semblables.

On dit que A est diagonalisable si elle est semblable à une matrice diagonale.

Remarque 25 : Deux matrices semblables représentent la même application linéaire dans deux bases différentes.

Théorème 26. Soit $A \in M_n(K)$. On a équivalence entre :

1. A est diagonalisable.
2. Le polynôme minimal de A est scindé à racines simples.
3. A est annulé par un polynôme annulateur scindé à racines simples.
4. $K^n = \bigoplus_{\lambda} \text{Ker}(A - \lambda I_n)$.

Corollaire 27. On note $\mathcal{D}_n(K)$ l'ensemble des matrices diagonalisables de $M_n(K)$. On a une bijection

$$\mathcal{D}_n(K)/GL_n(K) \simeq K^n/\mathfrak{S}_n$$

2.4 Action par congruence

Définition 28. On définit une action de $GL_n(K)$ sur $S_n(K)$ via $P \cdot A = PAP^T$. Deux matrices dans la même orbite sont dites congruentes.

Remarque 29 : Deux matrices congruentes représentent la même forme quadratique dans deux bases différentes.

Théorème 30 (Réduction de Gauss). Toute matrice symétrique est congruente à une matrice diagonale.

Remarque 31 : Cette matrice diagonale n'est pas unique, même à réordonnement de la diagonale près.

Théorème 32 (Classification dans \mathbb{C}). Soit $A, B \in S_n(\mathbb{C})$, alors A et B sont congruentes si, et seulement si, elles ont même rang.

Théorème 33 (Classification dans \mathbb{R}). Soit $A \in S_n(\mathbb{R})$ de rang r , alors il existe un unique couple d'entiers (p, q) tel que $p + q = r$ et $P \in GL_n(\mathbb{R})$ tel que $P^T A P = \text{diag}(I_p, -I_q, 0)$. Le couple (p, q) est appelé la signature de A .

Proposition 34. p (resp. q) est la dimension du plus grand sous-espace F pour lequel la restriction de A à F est définie positive (resp. définie négative).

Théorème 35 (Spectral). Soit $A \in S_n(\mathbb{R})$, il existe $P \in O_n(\mathbb{R})$ tel que $P^{-1} A P$ est diagonale.

Théorème 36 (Classification dans \mathbb{F}_q). Soit p un nombre premier impair et $q = p^n$ une puissance de p . On fixe $\delta \in \mathbb{F}_q^*$ qui n'est pas un carré. Alors, toute matrice symétrique inversible de $S_n(\mathbb{F}_q)$ est congruente à l'une des deux matrices :

$$I_n \quad \text{ou} \quad \text{diag}(1, \dots, 1, \delta)$$

3 Les groupes de Lie classiques

Ici, $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} .

3.1 Éléments de topologie

Proposition 37. $GL_n(K)$ est dense dans $M_n(K)$.

Application 38 : Si $A, B \in M_n(K)$, $\chi_{AB} = \chi_{BA}$.

Proposition 39. 1. $GL_n(\mathbb{C})$ est connexe (par arcs).

2. $GL_n(\mathbb{R})$ a deux composantes connexes (par arcs) homéomorphes : $GL_n^+(\mathbb{R}) = \{A \in GL_n(\mathbb{R}), \det(A) > 0\}$ et $GL_n^-(\mathbb{R}) = \{A \in GL_n(\mathbb{R}), \det(A) < 0\}$.

Application 40 : L'ensemble des projecteurs de rang p est connexe (par arcs).

Lemme 41. $O_n(\mathbb{R})$ est compact.

Théorème 42 (Décomposition polaire). On a les homéomorphismes suivants donné par le produit matriciel

$$O_n(\mathbb{R}) \times S_n^{++}(\mathbb{R}) \simeq GL_n(\mathbb{R}) \quad \text{et} \quad U_n(\mathbb{C}) \times H_n^{++}(\mathbb{C}) \simeq GL_n(\mathbb{C})$$

Remarque 43 : Par densité, on a encore une décomposition polaire pour $M_n(K)$, mais on n'a plus d'unicité de $O \in O_n(\mathbb{R})$ et $S \in S_n^{++}(\mathbb{R})$ tels que $M = OS$.

Application 44 : Soit $A, B \in M_n(\mathbb{R})$ telles qu'il existe $U \in U_n(\mathbb{C})$ tel que $B = UAU^*$, alors il existe $O \in O_n(\mathbb{R})$ tel que $B = OAO^T$.

Application 45 : On a un homéomorphisme

$$O_n(\mathbb{C}) \simeq O_n(\mathbb{R}) \times \mathbb{R}^{\frac{n(n-1)}{2}}$$

3.2 Sous-groupes de Lie

Théorème 46 (Admis). Soit G un sous-groupe de $GL_n(K)$ qui agit continûment et transitivement sur X localement compact, alors on a un homéomorphisme naturel

$$G/G_x \simeq X$$

où $G_x = \{g \in G, g \cdot x = x\}$ est le stabilisateur de $x \in X$.

Application 47 :

- $SO(n)$ agit transitivement sur \mathbb{S}^{n-1} ce qui donne un homéomorphisme

$$SO(n)/SO(n-1) \simeq \mathbb{S}^{n-1}$$

- En particulier, $SO(n)$ est connexe.
- De même, on a un homéomorphisme

$$SU(n)/SU(n-1) \simeq \mathbb{S}^{2n-1}$$

- En particulier, $SU(n)$ est connexe.

Théorème 48. L'exponentielle réalise un difféomorphisme entre un voisinage de 0 dans $M_n(K)$ avec un voisinage de I_n dans $GL_n(K)$.

Application 49 : $GL_n(K)$ n'a pas de sous-groupes arbitrairement petits : il existe V un voisinage de I_n dans $GL_n(K)$ tel que le seul sous-groupe de $GL_n(K)$ contenu dans V est trivial.

Lemme 50. Soit $X, Y \in M_n(K)$, on a

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \left[\exp\left(\frac{X}{n}\right) \exp\left(\frac{Y}{n}\right) \right]^n = \exp(X + Y)$$

et,

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \left[\exp\left(\frac{X}{n}\right) \exp\left(\frac{Y}{n}\right) \exp\left(-\frac{X}{n}\right) \exp\left(-\frac{Y}{n}\right) \right]^n = \exp([X, Y])$$

Théorème-Définition 51. Soit G un sous-groupe fermé de $GL_n(\mathbb{R})$, on note

$$\mathfrak{g} = \left\{ X \in M_n(\mathbb{R}), \forall t \in \mathbb{R}, e^{tX} \in G \right\}$$

Alors, \mathfrak{g} est un sous-espace vectoriel de $M_n(\mathbb{R})$ stable par $(X, Y) \mapsto [X, Y]$.

DEVELOPPEMENT 1

Lemme 52. Soit G un sous-groupe fermé de $GL_n(\mathbb{R})$ non discret et connexe. Soit (h_n) une suite d'éléments de G tendant vers Id tel que $h_n \neq \text{Id}$. Si h est une valeur d'adhérence de la suite $\left(\frac{\text{Log}(h_n)}{\|\text{Log}(h_n)\|}\right)_n$, alors $h \in \mathfrak{g}$.

Théorème 53 (Cartan-Von Neumann). Soit G un sous-groupe fermé de $GL_n(\mathbb{R})$, il existe un voisinage V de 0 dans \mathfrak{g} et un voisinage W de I_n dans G tel que \exp réalise un homéomorphisme entre V et W .

Corollaire 54. Tout sous-groupe fermé G de $GL_n(\mathbb{R})$ est une variété différentielle réelle et \mathfrak{g} est le plan tangent de G en l'identité.

Remarque 55 : En général, $\exp : \mathfrak{g} \rightarrow G$ n'est pas surjective (par exemple $G = SL_2(\mathbb{R})$), mais $\exp(\mathfrak{g})$ engendre G .

Exemples 56 :

- $SL_n(\mathbb{R})$ est une sous-variété de dimension $n^2 - 1$ et $\mathfrak{sl}_n(\mathbb{R}) = \{X \in M_n(\mathbb{R}), \text{Tr}(X) = 0\}$.
- $SO_n(\mathbb{R})$ est une sous-variété de dimension $\frac{n(n-1)}{2}$ et $\mathfrak{so}_n(\mathbb{R}) = \{X \in M_n(\mathbb{R}), X^T + X = 0\}$.
- $SO_0(p, q)$ ($p + q = n$) est une sous-variété de dimension $\frac{n(n-1)}{2}$ est $\mathfrak{so}(p, q) = \{X \in M_n(\mathbb{R}), X^T I_{p,q} + I_{p,q} X = 0, \text{Tr}(X) = 0\}$.

3.3 Isomorphismes exceptionnels**DEVELOPPEMENT 1**

Lemme 57. 1. Soit $A \in GL_n(\mathbb{C})$ telle que $\forall H \in H_n(\mathbb{C}), AHA^* = H$, alors A est une homothétie.

2. Soit $M \in M_n(\mathbb{C})$ telle que $\forall H \in H_n(\mathbb{C}), MH + HM^* = 0$, alors $M = 0$.

Théorème 58.

$$PSL_2(\mathbb{C}) \simeq SO_0(3, 1)$$

Théorème 59 (Autres isomorphismes exceptionnels). 1. En faisant agir $SL_2(\mathbb{C})$ sur $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$ par similitude, on trouve

$$PSL_2(\mathbb{C}) \simeq SO_3(\mathbb{C})$$

2. En faisant agir $SL_2(\mathbb{R})$ sur $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{R})$ par similitude, on trouve

$$PSL_2(\mathbb{R}) \simeq SO_0(2, 1)$$

3. En faisant agir $SU_2(\mathbb{C})$ sur $H_2(\mathbb{C}) \cap \mathfrak{sl}_2(\mathbb{C})$ par congruence hermitienne, on trouve

$$PSU_2(\mathbb{C}) \simeq SO_3(\mathbb{R})$$

4. En faisant agir $SU_2(\mathbb{C})^2$ sur l'algèbre des quaternions via $(h, k) \cdot u = huk^{-1}$, on trouve

$$PSO(4) \simeq SO(3) \times SO(3)$$

Références :

- Caldero, Germoni, H2G2.
- Mneimé, Testard, Introduction à la théorie des groupes de Lie classiques.
- Perrin, Cours d'algèbre.
- Rombaldi, Algèbre et géométrie.