

Formes quadratiques réelles. Exemples et applications.

Gaudon, Algèbre 3, De Beuzamaçais, Rouvrie

Dans toute la leçon, E désigne un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension finie.

I - Formes bilinéaires, Formes quadratiques.

I.1) Formes bilinéaires

Def 1 Soit $\varphi: E \times E \rightarrow \mathbb{R}$, on dit que φ est bilinéaire si $\forall x, y \in E, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}$ et $\varphi(\lambda x + \mu y, z)$ et $\varphi(x, \lambda y + \mu z)$ sont linéaires. Si de plus $\forall x, y \in E, \varphi(x, y) = \varphi(y, x)$ on dit que φ est symétrique (en abrégé, φ b.s.)

Prop. 2 Pour $B = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E , pour φ bilinéaire symétrique $\varphi(x, y) = {}^t X S Y$ où X, Y sont les coordonnées de x, y dans B , et $S = (\varphi(e_i, e_j))_{1 \leq i, j \leq n} \in S_n(\mathbb{R})$. De plus

φ application $\mathcal{M}_n^{\mathbb{R}} \rightarrow \mathcal{M}_n^{\mathbb{R}}$ $(\varphi(e_i, e_j))_{1 \leq i, j \leq n}$ est un isomorphisme des formes bilinéaires symétriques E dans $S_n(\mathbb{R})$.

Prop. 3 Soit φ b.s. sur E et B, B' deux bases de E . Soit P la matrice de passage de B à B' . On a

$$\mathcal{M}_{B'}(\varphi) = {}^t P \mathcal{M}_B(\varphi) P$$

Cor. 4 Pour toute base B de E , le rang de $\mathcal{M}_B(\varphi)$ est le même. On peut donc définir $\text{rg}(\varphi) = \text{rg}(\mathcal{M}_B(\varphi))$ (où B est une base de E).

Def. 4 On dit que φ est dégénérée si $\text{rg}(\varphi) < n$.

Ex. 5 $\varphi: (x, y), (x', y') \mapsto xx' - yy'$ est une forme bilinéaire symétrique sur \mathbb{R}^2 . Sa matrice dans la base canonique est $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ donc elle est de rang 2.

I.2) Formes quadratiques

Def. 6 Soit $q: E \rightarrow \mathbb{R}$, on dit que q est une forme quadratique sur E s'il existe φ une forme bilinéaire symétrique sur E telle que $\forall x \in E, q(x) = \varphi(x, x)$.

Ex. 7 Pour H la forme d'une fonction φ^2 de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , $X \mapsto {}^t X H X$ est une f.q. sur \mathbb{R}^n .

Prop. 8 Soit $q: E \rightarrow \mathbb{R}$. q est une f.q. sur E s.s.i $\exists (a_{ij})_{1 \leq i, j \leq n} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \forall x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}^n, q(\sum_{i=1}^n x_i e_i) = \sum_{1 \leq i, j \leq n} a_{ij} x_i x_j$

Prop. 9 Soit q une f.q., il existe une unique forme b.s. φ telle que $q(x) = \varphi(x, x)$, et on a

$$\varphi(x, y) = \frac{1}{4}(q(x+y) - q(x-y))$$

Def. 10 Pour q une f.q. et B une base de E , on note $\mathcal{M}_B(q) := \mathcal{M}_B(\varphi)$ où φ est la forme b.s. associée à q .

Rang 10 Isomorphismes $S_n(\mathbb{R}) \xrightarrow{\mathcal{M}_B} \text{f.q. sur } E \xrightarrow{\text{f.b.s. sur } E} \text{poly} \xrightarrow{\text{isomorphism de deg. 2}}$

Ex 11. $(xy, z) \mapsto 3x^2y^2 + 2xy - 3xz$ ou comme matrice dans la base canonique $\begin{pmatrix} 3 & 1 & -3/2 \\ 1 & 1 & 0 \\ -3/2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Def 12. Soit $A \in E$. On appelle orthogonal de A selon q (ou selon \mathcal{V} , sa forme b.s. associée) l'ensemble $A^\perp = \{y \in E \mid \forall x \in A, \mathcal{V}(xy) = 0\}$.

Pour $B \subseteq E$, on dit que A et B sont orthogonaux et on note $A \perp B$ quand $A \subseteq B^\perp$.

Def 13 On appelle noyau de q $\text{Ker } q := E^\perp$. q est dite dégénérée si $\text{Ker } q \neq \{0\}$.

Prop 14 Soit q une f.q. de forme b.s. associée \mathcal{V} . q dégénérée $\Leftrightarrow \mathcal{V}$ dégénérée.

Def 15 On note $C_q = \{x \in E \mid q(x) = 0\}$ le cône isotrope de q . Rem 16 Ce n'est pas forcément un espace vectoriel.

Prop 17 $\text{Ker } q \subseteq C_q$.

Ex 18 $q: (x, y) \mapsto x^2 - y^2$. $\text{Ker } q = \{0\}$, $C_q = \{(x, x) \mid x \in \mathbb{R}\} \cup \{(x, -x) \mid x \in \mathbb{R}\}$.

II - Réduction des formes quadratiques.

II.1) Théorème spectral, base orthogonale

Def 19 Une base $B = (e_1, \dots, e_n)$ de E est dite orthogonale pour \mathcal{V} si $\mathcal{V}(e_i, e_j) = 0$ quand $i \neq j$.

Thm 20 (théorème spectral). Soit \mathcal{V} une forme b.s. et $\langle \cdot, \cdot \rangle$ un produit scalaire sur E . Il existe une base orthogonale orthogonale pour \mathcal{V} .

Cor 21 (version multivariée). Pour tout $S \in S_n(\mathbb{R})$, il existe $P \in O_n(\mathbb{R})$ et D diagonale telle que $S = PDP^{-1} = PD^tP$.

Cor 22 Toute f.q. admet une base orthogonale qui est de plus orthogonale pour le produit scalaire qui est le plus orthogonale pour le produit scalaire.

Def 21 Une f.q. q est dite définie-positive si $\forall x \in E \setminus \{0\}, q(x) > 0$, i.e. ssi \mathcal{V} est un produit scalaire.

Cor 23' Si q_1, q_2 sont deux f.q. avec q_1 définie positive, on dispose d'une base orthogonale pour q_1 (i.e. $M_B(q_1) = I_n$) et orthogonale pour q_2 .

Ex 24 Si $q_1: (x, y) \mapsto x^2 - y^2$ et $q_2: (x, y) \mapsto -2xy$ on n'a pas de base orthogonale commune.

Ex 25 Si $q_1: (x, y) \mapsto x^2 + y^2$, $q_2: (x, y) \mapsto -2xy$ on dispose d'une base orthogonale commune.

App. 26 Si $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^3$ vérifie $F(A) = 0$,

$dF_x = 0$ en un certain $a \in \mathbb{R}^n$, $F(A) = {}^t XHX + O(\|x\|^3)$ où H est la hessienne de F en $a \rightarrow$ on peut trouver une base orthogonale, orthogonale pour dF_a .

Rang 27 Trouver une base orthogonale pour q revient à trouver des formes linéaires indépendantes Q_1, \dots, Q_n telles que $q(x) = \sum_{i=1}^n a_i Q_i(x)^2$ où a_i sont des réels. On a une construction algorithmique de Q_i avec la méthode de Gauss

Ex 28 $x_1^2 x_2^2 + x_1^2 x_3^2 + x_2^2 x_3^2 = (x_1 + x_2)(x_2 + x_3) - x_3^2$

App 28' (Ellipsoïde de John-Lewyner). Par K compact d'intérieur $\neq \emptyset$ de \mathbb{R}^n , il existe un unique ellipsoïde de volume maximum inscrit en O contenant K .

II. 2) Signature

Thé 29 (Symétrie de Sylvester). Par toute f.g. q, R existe un unique $(s, t) \in \mathbb{N}$ tel que $s+t = r$ et dans une certaine base B $\mathcal{H}_B(q) = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & -1 & \\ & & & \dots & -1 & & \\ & & & & & & 0 \end{pmatrix}$.

(s, t) est appelé la signature de q .

Prop 30 Soit q une f.g. et (s, t) sa signature. On a $s = \max \{ \dim F \mid F \text{ s.e.v de } E, q|_F \text{ définie-positive} \}$ et $t = \max \{ \dim F \mid F \text{ s.e.v de } E, q|_F \text{ définie-négative} \}$.

App 30' Caractérisation avec les mineurs des matrices adf > 0 .

Ex 31 $M \mapsto \text{Tr}(tMM)$ est la signature (p, q) .

Ex 32 $x_i \mapsto \sum_{i=1}^n x_i^2$ est de signature $(n, 0)$.

Rang 33 La signature est un invariant total de l'action de $GL_n(\mathbb{R})$ sur $S_n(\mathbb{R})$ par $P \cdot S = {}^t P S P$.

Prop 34 Les coniques convexes de l'ensemble des formes quadratiques non dégénérées sont les orbites de l'action de la remarque 33.

App 35 (Lemme de Morse) \leftarrow DVP 2

Soit $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ \mathcal{E}^3 tel que df_0 est non dégénérée, $f(0) = 0$ et $df_0 = 0$. Alors on dispose d'un difféomorphisme φ de \mathbb{R}^n tel que $\varphi(0) = 0$ et sur un voisinage V de 0 , $f(x) = \varphi_1^2(x_1) + \dots + \varphi_s^2(x_s) - \varphi_{s+1}^2(x_{s+1}) - \dots - \varphi_n^2(x_n)$.

App 36 Classification des coniques. Dans \mathbb{R}^2 , ${}^t X S X + {}^t X U + c = 0$ se ramène, par translation, à ${}^t X S X + c = 0$. On a alors

soit la signature est $(2, 0) \rightarrow$ cercle, point, ou \emptyset (si $(0, 2)$, $c > -c$)

Soit la signature est $(1, 1) \rightarrow$ hyperbole ou deux droites. Soit la forme est dégénérée.

