

Formes quadratiques sur un espace vectoriel de dimension finie. Orthogonalité, isotropie. Applications

Soit $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{F}_q où $2 \nmid q$
Soit E un K -espace vectoriel de dimension finie $n \in \mathbb{N}$

II Formes quadratiques

1) Définitions et premières propriétés

Def: Une application $q: E \rightarrow K$ est une forme quadratique sur E si, étend dans une base $B = (e_i)_{1 \leq i \leq n}$ de E , $\forall x \in E$ où $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$, $q(x)$ est un polynôme homogène de degré 2 en les x_i .

Rq: Le choix de la base n'importe pas.

Prop: Soit $q: E \rightarrow K$ une forme bilinéaire symétrique. Alors l'application $q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2$ est une forme quadratique sur E .

• Soit $q: E \rightarrow K$ une forme quadratique sur E . Alors il existe une unique forme bilinéaire symétrique $b: E \times E \rightarrow K$ telle que $b(x, y) = q(x+y) - q(x) - q(y)$ et on l'appelle la forme polarisée de q .

Rq: Il y a une bijection entre formes quadratiques sur E et formes bilinéaires symétriques sur E .

Ex: 1) La forme quadratique associée à un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est $q(x) = \langle x, x \rangle = \|x\|^2$, $x \in E$.
2) $q(A) = \text{tr}(A^2)$ est une forme quadratique.

2) Rang et représentation matricielle

Soient q une forme quadratique sur E de forme polaire \rightarrow et soit B une base de E où $B = (e_i)$.
Def: La matrice de q dans B est définie comme la matrice de la forme polaire \rightarrow dans B , c'est la matrice de $M_B(q)$ de coefficients (c_{ij}) égal à $2c(e_i, e_j)$.
Le rang de q est définie comme le rang de la matrice de la forme polaire \rightarrow dans une base quelconque de E .

Def: Le noyau de la forme quadratique q ($\text{ker}(q)$) est défini comme le noyau de la forme polaire \rightarrow de q .
 $\text{ker}(q) = \{y \in E \mid \forall x \in E, b(x, y) = 0\}$ (c'est un sous-espace).
Rq: $\text{ker}(q) = \text{Nul}(M_B(q)) = \{y \in E \mid q(y) = 0\}$.
Prop: Soit q une forme quadratique sur E (et donc finie). Alors $\dim(\text{ker}(q)) + \text{rang}(q) = n$.

Def: La forme quadratique q est non dégénérée si $\text{ker}(q) = \{0\}$ et de rang maximal (c'est $\text{ker}(q) = \{0\}$).
La forme quadratique q est définie coop. des positive si q est définie coop. des positive.
Prop: q est $\geq 0 \Rightarrow q$ non dégénérée.

III Orthogonalité et isotropie

1) Orthogonalité

Def: Une base $B = (e_i)_{1 \leq i \leq n}$ de E est orthogonale pour une forme bilinéaire \rightarrow de E si $\langle e_i, e_j \rangle = \delta_{ij}$ (c'est-à-dire $\delta_{ij} = 0$ si $i \neq j$ et 1 si $i = j$).
De plus, si $\langle e_i, e_i \rangle = 1$, B est auto-orthogonale.

Rq: Dans une telle base, la matrice de \rightarrow est diagonale orthogonale et $\text{tr}(\rightarrow)$ est orthogonale.

Def: Une base orthogonale pour q est une base orthogonale pour sa forme polaire \rightarrow .

Th: Soit q une forme quadratique sur E .
 Il existe des bases orthogonales pour q .
 Soit $B = e_1, \dots, e_n$ tel que $q(x) = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i^2$ où $\alpha_i \in \mathbb{R}$ et $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$.

Rq: la recherche d'une base orthogonale se fait par la méthode de Gram-Schmidt.

Def: Soit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ une forme bilinéaire symétrique sur E .
 L'orthogonal de A est le seu $q(x) = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i^2 = 0$ dans E et on le note A^\perp ou A° .

Prop: Soit q une forme quadratique se forme réelle.

Alors $E^\perp = N(q)$
 et $\text{ker}(q) \subseteq A^\perp$ pour tout $A \in E$.

Prop: Soit F un seu de E . Alors:

$$\dim(E) = \dim(F) + \dim(F^\perp) = \dim(\text{ker}(q)) + \dim(F^\perp)$$

Rq: le cas dégénéré est plus simple.

2) Inertie

Def: Soit q une forme quadratique de forme réelle.

On seu F de E est isotrope si $F \cap F^\perp \neq \{0\}$.

Def: Le seu isotrope de q noté $I(q)$ est l'ensemble

$$I(q) = \{x \in E \mid q(x) = 0\}$$

Rq: On voit par exemple que $I(q)$ est non vide.

Prop: $\text{ker}(q) \subseteq I(q)$

Def: $I(q) \neq \{0\}$ et si il existe des seu isotropes

Def: $q(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^r x_i^2 - \sum_{i=r+1}^s x_i^2$: q non dégénéré

et le seu isotrope de q est $I(q) = \{x \in E \mid |x| = 0\}$

Prop: On voit F seu de E ,

$$F = F \cap F^\perp \text{ si } F \text{ est un isotrope.}$$

Rq: q non dégénéré en assure pas toujours $F \cap F^\perp = \{0\}$.

III Classification des formes quadratiques

Une forme quadratique est uniquement associée à une forme bilinéaire symétrique si une matrice pour le base de départ. Ces matrices représentent la même forme quadratique si elles sont congruente.
 On cherche des orbites de $GL_n(\mathbb{R})$ pour l'action de $GL_n(\mathbb{R})$ sur $\mathbb{R}^{n \times n}$.

1) Le cas $n=1$

Prop: Soit q une forme quadratique sur E de rang 1.

Alors il existe une base orthogonale B de E pour

la forme réelle q telle que $q(x) = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i^2$ où $\alpha_i \in \mathbb{R}$.

$$q(x) = \alpha_1 x_1^2 + \dots + \alpha_n x_n^2 \text{ où } \text{Mod}_B(q) = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \alpha_n \end{pmatrix}$$

Rq: Il y a donc un orbite pour l'action de congruence.

Rq: Il existe une base orthogonale pour q si q est non dégénéré.

2) Le cas $n \in \mathbb{R}$

Prop: Soit q une forme quadratique sur E de rang r .

Alors il existe une base orthogonale B de E pour q

et $\exists r_1, \dots, r_s$ tels que pour $x \in E$, $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$,

$$q(x) = \alpha_1 x_1^2 + \dots + \alpha_{r_1} x_{r_1}^2 - \alpha_{r_1+1} x_{r_1+1}^2 - \dots - \alpha_{r_2} x_{r_2}^2$$

Le couple (r_1, r_2) ne dépend pas de la base et dépend uniquement de la forme quadratique.

Def: On appelle ce couple signature de q .

Rq: Il y a un nombre fini d'orbites \rightarrow égal à $\sum_{k=1}^{n/2} \binom{n}{2k} = \frac{(n+1)!}{2}$

et les signature (r_1, r_2) caractérisent chaque orbite.

On peut se restreindre aux formes quadratiques
non dégénérées : il y a alors un 1 orbitale.

Prop: les composantes connexes de $Sp(n, \mathbb{R})$ sont
soit les symplectiques $Sp(n, \mathbb{R})$ soit les symplectiques
anti-symplectiques $Sp(n, \mathbb{R}) \cdot J$ où J est la matrice
de permutation $J = \begin{pmatrix} 0 & I \\ -I & 0 \end{pmatrix}$.

Prop: Il existe des bases orthogonales pour g si
et seulement si n est pair.

3) Le cas $k = \mathbb{H}$

Prop: Soit g une forme quadratique sur \mathbb{H}^n
et soit $\int \in \mathbb{H}^n$ tel que \int ne soit pas nul dans \mathbb{H}^n .

Alors il existe une base orthogonale B telle que pour

$$x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \quad \text{on a } q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2$$

$$\text{soit } q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2 + \sum_{i=1}^n x_{i+n}^2$$

$$\text{soit } q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2 + \sum_{i=1}^n x_{i+n}^2$$

Il y a donc 2n 1 orbitales pour l'action par conjugaison.

Remarque: Soient $(a, b) \in (\mathbb{H}^n)^2$

L'équation $ax + by = 1$ admet toujours une solution dans \mathbb{H}^n .

Prop: Soit g une forme quadratique sur \mathbb{H}^n non dégénérée.

Alors g admet une base orthogonale si et seulement si n est pair.

Soit $(a, b) \in (\mathbb{H}^n)^2$ admet une solution dans \mathbb{H}^n .

Prop: Soit g une forme quadratique sur \mathbb{H}^n .

IV Applications

1) Formes quadratiques sur un espace euclidien

Th: Soit V un espace euclidien de dimension n . Soit q une forme quadratique sur V .
Alors il existe une base B telle que pour tout $x \in V$,
 $q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2$ ou $q(x) = \sum_{i=1}^n x_i^2 - \sum_{i=1}^p x_{i+p}^2$ où $n = 2p + r$ et $r \in \{0, 1, 2\}$.

Appl: La classification des formes quadratiques sur \mathbb{R}^n
est le sujet de l'étude de $SO(n, \mathbb{R})$ (c'est-à-dire l'étude de $SO(n, \mathbb{R})$ en tant que groupe de Lie).

2) Conques ou calons

1) Un exemple au tableau ?

2) On veut $F \otimes F' \rightarrow E$
comme dans le cas précédent

3) Une telle décomposition équivaut à écrire
q une somme de courbes de 5 formes
linéaires indépendantes.

References

[GR1] J. GRIFONE Algèbre
[GOU] GOURDON Algèbre
[CG] CALDERO - GERMONI
[FRON] Orange X-ENS Algèbre 3