

CNAM UE MVA 210 Ph. Durand  
Algèbre et analyse tensorielle Cours 5:  
Algèbre linéaire: dualité, formes multilinéaires

---

Jeudi 2 novembre 2006

## 1 Dualité

### 1.1 Définition espace dual

Soit  $E$  un espace vectoriel sur un corps quelconque (on choisira toujours  $K = \mathbb{R}$ ). On appelle forme linéaire sur  $E$  une application linéaire de  $E$  dans  $K$ . Cet ensemble est noté  $\mathcal{L}(E, K)$  ou  $E^*$  et c'est l'espace dual de  $E$ .

### Notations

Il est d'usage de noter  $\varphi$  ou  $x^*$  un élément de l'espace dual. Attention quand même, cette dernière notation est trompeuse car elle porte à penser qu'il existe une association entre un élément de  $E$  et un élément du dual. Cela est cependant vrai en dimension finie.

### 1.2 Définition: crochet de dualité

Si  $x$  est un vecteur de  $E$ ,  $\varphi$  une forme linéaire sur  $E^*$ , il est d'usage de noter le réel  $\varphi(x)$  par  $\langle \varphi, x \rangle$ ; on parle de crochet de dualité. (Cette notation a l'avantage de montrer le rôle symétrique (en dimension finie) joué par  $x$  et  $\varphi = x^*$ ). Le crochet de dualité définit une forme bilinéaire sur  $E \times E^*$  (exercice).

### 1.3 Transposition

Soit  $E, F$  deux espaces vectoriels et  $f$  une application de  $E$  vers  $F$ , l'application de  $F^*$  vers  $E^*$  qui à  $\varphi$  associe  $\varphi \circ f$  s'appelle transposé (ou pull back en anglais) de  $f$ .

La définition et le théorème qui suivent sont donné pour souligner qu'en dimension finie à partir des deux objets  $E$  et  $E^*$  on ne crée rien de nouveau! si on dualise  $E^*$  on obtient  $E^{**}$  (bidual) mais à isomorphisme (canonique) près ce n'est rien d'autre que  $E$ .

### 1.4 Définition

Considérons l'application de  $E^*$  dans  $K$  notée  $\tilde{x}$  qui à  $\varphi$  associe  $\varphi(x)$ . Cette application est une forme linéaire sur  $E^*$  et appartient donc au (bi)-dual de  $E$  noté  $E^{**}$ .

### Théorème

On note  $J$  l'application qui à  $x \in E$  associe  $\tilde{x} \in E^{**}$ .  $J$  est bijective en dimension finie.

### Démonstration

1) Prouvons que  $J$  est linéaire:

$$J(\lambda x + \mu y) = \widetilde{\lambda x + \mu y}$$

$$\text{Mais } \forall \varphi \in E^*, \widetilde{\lambda x + \mu y}(\varphi) = \langle \varphi, \lambda x + \mu y \rangle = \lambda \langle \varphi, x \rangle + \mu \langle \varphi, y \rangle = (\lambda \tilde{x} + \mu \tilde{y})(\varphi)$$

Donc  $J$  est bien linéaire.

Montrons que  $J$  est injective, Il est suffisant de montrer:

$$J(x) = 0 \Rightarrow x = 0 \text{ ou que } x \neq 0 \Rightarrow J(x) \neq 0.$$

Si  $E$  est de dimension finie, Il existe une base  $e_1, \dots, e_n$  de  $E$

Exercice : montrer que l'ensemble des  $e_1^*, \dots, e_n^*$  de  $E^*$  définie par:

$$\langle e_i^*, e_j \rangle = \delta_{i,j} \text{ forme une base de } E^*$$

Posons  $e_1 = x$ , Alors :

$$\langle J(x), e_1^* \rangle = \langle J(x), x^* \rangle = \langle x^*, x \rangle = 1$$

Et on déduit  $J(x) \neq 0$ .

## Applications à l'analyse

Ces résultats algébrique correspondent aux situations suivante:

1) Calcul différentiel: un élément  $e_i$  de  $E$  est le vecteur "accroissement" unité au point  $x_0 : (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$  de  $\mathbb{R}^n$  (le 1 est à la  $i$ -ème position) et l'élément  $e_i^*$  de  $E^*$  la 1-forme différentielle aussi évaluée en  $x_0$   $dx_i$  de  $\mathbb{R}^{n*}$ .

2) Géométrie différentielle: un élément  $e_i$  de  $E$  est le vecteur "tangent" unité du fibré tangent :  $\partial_i$  au dessus d'un point de la variété et l'élément  $e_i^*$  de  $E^*$  la 1-forme différentielle  $dx_i$  de l'espace cotangent au dessus du même point de la variété.

## 2 Formes multilinéaires et multilinéaires alternés

On considère le produit cartésien de  $p$  espaces vectoriels, sur un corps  $K$ . Pour les applications en vue le corps considéré est le corps des nombres réels.

### 2.1 Définition

Une application  $f$  de  $E_1 \times E_2 \times \dots \times E_p$  dans  $K$  est multilinéaire (ici  $p$ -linéaire) si et seulement si chaque application partielle  $f_i : E_i \rightarrow K$  est linéaire. L'ensemble des  $p$ -formes linéaires est noté:  $\mathcal{L}_p(E_1, E_2, \dots, E_p, K)$ . Si les  $E_i$  sont identiques c'est plus simplement:  $\mathcal{L}_p(E, K)$ .

L'ensemble des formes multilinéaires alternées se scinde en deux sous ensembles importants: les formes multilinéaires symétriques et les formes multilinéaires alternées. La première classe fait partie des tenseurs pairs ou symétriques, la seconde des tenseurs impairs ou antisymétriques.

### Forme $p$ -linéaire symétriques

Une forme  $p$ -linéaire est symétrique, si pour toute permutation  $\sigma$  de  $(1, \dots, p)$  et tout  $n$ -uplet  $(x_1, \dots, x_p)$

$$f(x_1, \dots, x_p) = f(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)})$$

### Forme $p$ -linéaire antisymétriques

Une forme  $p$ -linéaire est antisymétrique, si pour tout  $n$ -uplet  $(x_1, \dots, x_p)$

$$f(x_1, \dots, x_p) = 0 \text{ dès que deux indices sont identiques}$$

Cela revient au même de dire que pour toute transposition  $\tau$  de deux indices,

$$f(x_{\tau(1)}, \dots, x_{\tau(p)}) = - f(x_1, \dots, x_p)$$

On dit aussi que la forme est alternée. On note  $\Lambda_p^*(E)$  cet ensemble.

## 3 Éléments d'algèbre extérieure

Toutes permutations d'un ensemble à  $n$  éléments se décompose en produit de transpositions. on peut alors définir la signature de la permutation notée  $\varepsilon(\sigma)$  d'après ce que toute forme alternée peut s'écrire:

$$f(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)}) = \varepsilon(\sigma) f(x_1, \dots, x_p)$$

On a un procédé "canonique" pour fabriquer des formes alternées à partir des  $p$ -formes; il en est de même pour les formes symétriques:

### 3.1 Antisymétrisation d'une $p$ -forme

Soit  $f$  une  $p$ -forme, on obtient une forme alternée  $\bar{f}$  en posant:

$$\bar{f}(x_1, \dots, x_n) = \frac{1}{p!} \sum_{\sigma \in S_p} \varepsilon(\sigma) f(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)})$$

#### Exemples

-Soit  $f$  de  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$ ,  $\bar{f} = \frac{1}{2}(f(x, y) - f(y, x))$  est antisymétrique

### 3.2 Produit tensoriel et produit extérieur

dans ce qui suit, on considère  $f$  une forme  $p$ -linéaire  $\varphi$ , une forme  $q$ -linéaire  $\psi$ ; on donne les définitions suivantes:

#### Définition

On appelle produit tensoriel de  $\varphi$  et  $\psi$  noté  $\varphi \otimes \psi$  la  $p + q$ -forme linéaire définie par:

$$\varphi \otimes \psi(x_1, \dots, x_{p+q}) = \varphi(x_1, \dots, x_p) \psi(x_{p+1}, \dots, x_{p+q})$$

On définit ainsi une application bilinéaire.

On aimerait définir un produit (tensoriel) antisymétrique sur les formes multilinéaires alternées:

l'antisymétrisée de  $\varphi$  est définie par:

$$\bar{\varphi}(x_1, \dots, x_p) = \frac{1}{p!} \sum_{\sigma \in S_p} \varepsilon(\sigma) \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)})$$

l'antisymétrisée de  $\psi$  est définie par:

$$\bar{\psi}(x_{p+1}, \dots, x_{p+q}) = \frac{1}{q!} \sum_{\sigma \in S_q} \varepsilon(\sigma) \psi(x_{\sigma(p+1)}, \dots, x_{\sigma(p+q)})$$

l'antisymétrisée de  $\varphi \otimes \psi$  est définie par:

$$\overline{\varphi \otimes \psi}(x_1, \dots, x_{p+q}) = \frac{1}{(p+q)!} \sum_{\sigma \in S_{p+q}} \varepsilon(\sigma) \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)}) \psi(x_{\sigma(p+1)}, \dots, x_{\sigma(p+q)})$$

## Notations et théorème

Notons  $S_{p,q}$  l'ensemble des permutations de  $S_{p+q}$  vérifiant:

$$\sigma(1) < \dots < \sigma(p) \text{ et } \sigma(p+1) < \dots < \sigma(p+q)$$

Notons  $\alpha$  une permutation de  $S_{p+q}$  laissant invariant les  $p$ -derniers éléments.

Notons  $\beta$  une permutation de  $S_{p+q}$  laissant invariant les  $q$ -premiers éléments.

## Théorème

Toute permutation  $s$  de  $S_{p+q}$  peut s'écrire:  $s = \sigma \circ \alpha \circ \beta$  avec les notations précédentes.

On a maintenant tous les outils nécessaires à la définition du produit extérieur:

## Théorème et définition

Soit  $\varphi, \psi$  deux formes antisymétriques, la forme bilinéaire ci-dessous :

$$\varphi \wedge \psi(x_1, \dots, x_{p+q}) = \sum_{\sigma \in S_{p,q}} \varepsilon(\sigma) \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(p)}) \psi(x_{\sigma(p+1)}, \dots, x_{\sigma(p+q)})$$

est antisymétrique.

On l'appelle produit extérieur des formes  $\varphi$  et  $\psi$ ; on a:

$$\varphi \wedge \psi = \frac{(p+q)!}{p!q!} \overline{\varphi \otimes \psi}$$

La démonstration donnée ci-dessous sera commentée en exercice (TD) :

## Démonstration

on a:

$$(p+q)! \overline{\varphi \otimes \psi}(x_1, \dots, x_{p+q}) = \sum_{s \in S_{p+q}} \varepsilon(s) \varphi(x_{s(1)}, \dots, x_{s(p)}) \psi(x_{s(p+1)}, \dots, x_{s(p+q)})$$

que l'on peut réécrire en explicitant la transformation  $s$  :

$$\begin{aligned} & \sum_{\sigma, \alpha, \beta} \varepsilon(\sigma \alpha \beta) \varphi(x_{\sigma \alpha \beta(1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p)}) \psi(x_{\sigma \alpha \beta(p+1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p+q)}) = \\ & \sum_{\sigma} \varepsilon(\sigma) \sum_{\alpha} \varepsilon(\alpha) \sum_{\beta} \varepsilon(\beta) \varphi(x_{\sigma \alpha \beta(1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p)}) \psi(x_{\sigma \alpha \beta(p+1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p+q)}) = \\ & \sum_{\sigma} \varepsilon(\sigma) \sum_{\alpha} \varepsilon(\alpha) \varphi(x_{\sigma \alpha \beta(1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p)}) \sum_{\beta} \varepsilon(\beta) \psi(x_{\sigma \alpha \beta(p+1)}, \dots, x_{\sigma \alpha \beta(p+q)}) = \end{aligned}$$

Mais,  $\beta$  laisse constant les premiers termes et n'agit que sur les  $q$  derniers la formule ci dessus devient:

$$\sum_{\sigma} \varepsilon(\sigma) \sum_{\alpha} \varepsilon(\alpha) \varphi(x_{\sigma \alpha(1)}, \dots, x_{\sigma \alpha(p)}) q! \psi(x_{\sigma \alpha(p+1)}, \dots, x_{\sigma \alpha(p+q)})$$

-Attention : il n'y a pas de barre sur  $\psi$  qui est déjà antisymétrique. Cette fois ci, c'est  $\alpha$  qui laisse constant les derniers termes et ne touche pas aux  $p$  premiers, et encore une fois comme  $\varphi$  antisymétrique la formule dévient:

$$\begin{aligned} & \sum_{\sigma \in S_{p,q}} \varepsilon(\sigma) p! \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_p) q! \psi(x_{\sigma(p+1)}, \dots, x_{\sigma(p+q)}) = \\ & p! q! \sum_{\sigma \in S_{p,q}} \varepsilon(\sigma) \varphi(x_{\sigma(1)}, \dots, x_p) \psi(x_{\sigma(p+1)}, \dots, x_{\sigma(p+q)}) \end{aligned}$$

Qui est bien la formule voulue.

## Propriétés du produit extérieur

On a les propriétés suivantes:

1. Le produit extérieur est une forme bilinéaire.
2. si  $\varphi \in \Lambda_p^*(E)$ ,  $\psi \in \Lambda_q^*(E)$ ,  $\varphi \wedge \psi = (-1)^{pq} \psi \wedge \varphi$
3. Le produit extérieur est associatif.

## Indications

Seul le deuxième point est délicat, il faut faire intervenir la permutation  $\tau$  et déterminer sa signature:

$$(1, 2, \dots, p+q) \rightarrow (p+1, p+2, \dots, p+q, 1, 2, \dots, p).$$

Cette permutation  $\tau$  est le produit des permutations ci-dessous:

$$(1, 2, \dots, p+q) \rightarrow (2, 3, \dots, p+q, 1)$$

$$(2, 3, \dots, p+q, 1) \rightarrow (3, 4, \dots, p+q, 1, 2)$$

...

$$(p, p+1, \dots, p+q, 1, 2, \dots, p-1) \rightarrow (p+1, p+2, \dots, p+q, 1, 2, \dots, p).$$

Chacune de ces permutations est un cycle de longueur  $p+q$ ; c'est donc le produit de  $p+q-1$  transpositions: cela donne au total:  $(p+q-1)p$  transpositions et la parité de ce nombre est celle de  $pq$ .

D'où le  $(-1)^{pq}$  de la formule, signature de la permutation