

2.4 Adjoint d'un endomorphisme

2.4.1 Définitions et propriétés

Soit E un espace euclidien ou hermitien (donc de dimension finie) et notons $\langle \cdot, \cdot \rangle$ son produit scalaire. Soit u un endomorphisme de E .

Pour $y \in E$ fixé l'application qui à $x \in E$ associe $\langle u(x), y \rangle$ est une forme linéaire de E . L'application Φ de E dans le dual E^* de E (voir 2.2) étant un isomorphisme il existe $z \in E$ tel que pour tout x de E on ait : $\langle u(x), y \rangle = \langle x, z \rangle$. On voit facilement que z est unique. On pose $z = u^*(y)$. L'application u^* de E dans E ainsi définie est un endomorphisme de E :

Théorème et définition : Soit E un espace euclidien ou hermitien et u un endomorphisme de E . Il existe un unique endomorphisme de u , noté u^* tel que :

$$\forall (x, y) \in E^2 : \langle u(x), y \rangle = \langle x, u^*(y) \rangle.$$

u^* est appelé l'adjoint de u .

On démontre facilement les propriétés suivantes :

Propriétés : Dans les conditions précédentes on a pour tout $v \in L(E)$ et $\alpha \in \mathbf{K}$:

(i) $(\text{Id}_E)^* = \text{Id}_E$; $(u)^{**} = u$; $(u + v)^* = u^* + v^*$; $(\alpha u)^* = \alpha u^*$ (et $\bar{\alpha} u^*$ dans le cas hermitien) ; $(uv)^* = v^* u^*$;

(ii) Si u est inversible, u^* aussi et : $(u^{-1})^* = (u^*)^{-1}$;

(iii) $\text{Ker } u^* = (\text{Im } u)^\perp$ et $\text{Im } u^* = (\text{Ker } u)^\perp$;

(iv) Un sous-espace vectoriel F est stable par u ssi F^\perp est stable par u^* ;

2.4.2 Traduction matricielle

Soit $B = (e_i)$ ($1 \leq i \leq n$) une base de E , $\Omega = (\langle e_i, e_j \rangle)_{i,j}$ la matrice de $\langle \cdot, \cdot \rangle$ dans cette base et M la matrice de u dans la base B . Si M' est la matrice de u^* et X et Y sont les coordonnées de x et y de E dans la base B , la traduction matricielle de $\langle u(x), y \rangle = \langle x, u^*(y) \rangle$ est (dans le cas hermitien) :

$${}^t(MX)\Omega\bar{Y} = {}^tX\Omega\bar{M}Y \quad \text{soit} \quad {}^tX{}^tM\Omega\bar{Y} = X\Omega\bar{M}Y \quad \text{pour tout } X \text{ et } Y \text{ de } \mathbf{K}^n. \quad \text{Soit :}$$

$${}^tM\Omega = \Omega\bar{M}$$

La matrice M' de u^* dans la base B est donc :

$$M' = \text{Mat}(u^*, B) = \Omega{}^tM\Omega \quad \text{dans le cas euclidien et} \quad \bar{M}' = \Omega{}^t{}^tM\Omega \quad \text{(dans le cas hermitien) avec} \\ \Omega = (\langle e_i, e_j \rangle)_{i,j}.$$

Si la base B est orthonormée on a $\Omega = I_n$ et :

$$M' = {}^tM \quad (\text{cas euclidien}) \text{ ou } M' = {}^t\bar{M} \quad (\text{cas hermitien}).$$

Remarques : on peut retrouver le résultat précédent très simplement : si $M = (\alpha_{i,j})$ est la matrice de u et $M' = (\beta_{i,j})$ celle de u^* dans la base orthonormée B , on a $\beta_{i,j} = \langle u^*(e_j); e_i \rangle = \langle e_j; u(e_i) \rangle = \langle u(e_i); e_j \rangle$ dans le cas euclidien (resp. $\langle u(e_i); e_j \rangle$ dans le cas hermitien), ce qui donne $\beta_{i,j} = \beta_{j,i}$ (resp. $\beta_{i,j} = \bar{\beta}_{j,i}$).