

§1 DÉFINITIONS ET PREMIERS EXEMPLES

EXEMPLE $M_m(K)$ = matrices $m \times m$ à coefficients dans K , où $K = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{C}$ (ou plus généralement K = corps commutatif de caractéristique $\neq 2$)

- espace vectoriel (e.v.) sur K
- produit de matrices

associatif : $\forall A, B, C \in M_m(K) \quad A(BC) = (AB)C$

non-commutatif : en général, $AB \neq BA$

- $[A, B] = AB - BA \in M_m(K)$ (commutateur de A et B)

- "mesure" la non-commutativité du produit

- dépend de façon linéaire de A et de B (d'après les lois distributives du

- alterné : $\forall A \in M_m(K) \quad [A, A] = 0$ (produit de matrices)

($\Leftrightarrow$ anti-commutatif : $[B, A] = BA - AB = -(AB - BA) = -[A, B]$)
(si $\text{car}(K) \neq 2$)

- non-associatif

$[\cdot, \cdot] : M_m(K) \times M_m(K) \rightarrow M_m(K)$ est le crochet de Lie sur $M_m(K)$

d'e.v. $M_m(K)$ muni du produit $[\cdot, \cdot]$ est une algèbre de Lie sur K ,

usuellement notée $\mathfrak{gl}_m(K)$

REM : On associe une algèbre de Lie à tout groupe

de Lie. Si G est le groupe de Lie, on note par $\mathfrak{g}$ l'algèbre de Lie de G . Plus généralement, on utilise la minuscule gothique correspondante (l'algèbre de Lie de $A, B, C, \dots$ est $\mathfrak{a}, \mathfrak{b}, \mathfrak{c}, \dots$)

Or, $(M_m(K), [\cdot, \cdot])$ est l'algèbre de Lie de $GL_m(K)$
(= groupe de matrices $m \times m$ inversibles à coeffs dans K)

On dit que K a caractéristique finie s'il existe $m \in \{1, 2, 3, \dots\}$ tel que $m \cdot 1 = 0$. Le plus petit $m > 0$ tel que $m \cdot 1 = 0$ est alors la caractéristique de K . Si un tel m n'existe pas on dit que K est de caractéristique 0, écrit $\text{car}(K) = 0$.

EG $\text{car}(\mathbb{R}) = 0$
 $\text{car}(\mathbb{C}) = 0$

$\mathbb{Z}/2\mathbb{Z} = \{0, 1\}$

↑
pairs impairs

+ et - selon règles
pairs/impairs
 $\text{car}(\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}) = 2$

DÉF 1 : Une algèbre de Lie sur K est un K -e.v. $\mathfrak{g}$ muni d'une application bilinéaire

$$[\cdot, \cdot] : \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$$

$$(x, y) \mapsto [x, y]$$

appelée crochet de Lie telle que :

(i) $[\cdot, \cdot]$ est alterné, c-à-d $[x, x] = 0 \quad \forall x \in \mathfrak{g}$

(ii) identité de Jacobi : $\forall x, y, z \in \mathfrak{g}$ on a $[x, [y, z]] + [y, [z, x]] + [z, [x, y]] = 0$ (I)

REMARQUES :

(1) (i) entraîne l'antisymétrie : $\forall x, y \in \mathfrak{g} \quad [y, x] = -[x, y]$

[si (i) est satisfaite, alors $[x+y, x+y] = 0$ entraîne $[x, y] = -[y, x]$]

Si $\text{car}(K) \neq 2$, alors l'antisymétrie équivaut à (i)

[$\forall x \in \mathfrak{g}$ on a $[x, x] = -[x, x]$, c-à-d $2[x, x] = 0_{\mathfrak{g}}$, d'où $[x, x] = 0$ à condition que "2 $\neq 0$ " dans K]

(2) (ii) montre que $[\cdot, \cdot]$ n'est pas associatif. On réécrit (I) comme

$$[x, [y, z]] = [[x, y], z] + [y, [x, z]] \quad \forall x, y, z \in \mathfrak{g} \quad (I')$$

Pour $x \in \mathfrak{g}$ on déf $\text{ad } x: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$

$$y \mapsto (\text{ad } x)(y) = [x, y]$$

(linéaire)

(I') démont: $\forall x \in \mathfrak{g} \quad (\text{ad } x)[y, z] = [(\text{ad } x)(y), z] + [y, (\text{ad } x)(z)]$
 $\forall y, z \in \mathfrak{g}$

← (règle de Leibniz pour les dérivations)

DEF 1 (sube) La dimension d'une algèbre de Lie $\mathfrak{g}$, notée $\dim \mathfrak{g}$ ou $\dim_{\mathbb{K}} \mathfrak{g}$, est sa dimension en tant qu'e.v. sur $\mathbb{K}$.

EXEMPLES

① Tout e.v. E sur $\mathbb{K}$ muni du crochet nul: $[x, y] = 0_E \quad \forall x, y \in E$ est une algèbre de Lie

① (Algèbre de Lie associée à une algèbre associative)

Soit A une algèbre associative sur $\mathbb{K}$

Alors $[\cdot, \cdot]: A \times A \rightarrow A$ défini par

$$[a, b] = ab - ba \quad \text{est un crochet de Lie}$$

(vérifier!)

← un e.v. A sur $\mathbb{K}$ muni d'un produit

$$*: A \times A \rightarrow A, (a, b) \mapsto a * b \quad (\text{ou simplement } ab)$$

- associatif: $\forall a, b, c \in A \quad a(bc) = (ab)c$
- distributif par rapport à $+$: $\forall a, b, c \in A \quad (a+b)c = ac + bc$
- $\forall \lambda \in \mathbb{K}, \forall a, b \in A \quad \lambda(ab) = a(\lambda b) = (\lambda a)b \quad a(b+c) = ab + ac$

EX. $A = M_n(\mathbb{K})$ avec $*$ = produit de matrices

$A = \text{End}_{\mathbb{K}}(E) = \{\text{applications } \mathbb{K}\text{-linéaires } E \rightarrow E\}$ avec $*$ = composition d'applications linéaires "o"
 $\hookrightarrow \mathfrak{gl}_{\mathbb{K}}(E)$ notation usuelle

② (Algèbres de Lie de dérivations)

Soit A une algèbre associative sur $\mathbb{K}$. Une dérivation de A est une application $D: A \rightarrow A$ qui satisfait:

(1) D est $\mathbb{K}$ -linéaire (donc endo de l'e.v. A sur $\mathbb{K}$)

(2) (règle de Leibniz) $\forall a, b \in A \quad D(ab) = (Da)b + a(Db)$

$\text{Der}_{\mathbb{K}}(A) = \{\text{dérivations de } A\}$ est un sous-ensemble de $\text{End}_{\mathbb{K}}(A)$ [savant: $\text{Der}(A)$]

mais pas une sous-algèbre associative de $\text{End}_{\mathbb{K}}(A)$, c-à-d $\forall D_1, D_2 \in \text{Der}_{\mathbb{K}}(A)$

on a $D_1 \circ D_2 \in \text{End}_{\mathbb{K}}(A)$ mais $D_1 \circ D_2 \notin \text{Der}_{\mathbb{K}}(A)$

De même: $[D_1, D_2] \stackrel{\text{def}}{=} D_1 \circ D_2 - D_2 \circ D_1 \in \text{Der}_{\mathbb{K}}(A)$
 (vérifier!)

$(\text{Der}_{\mathbb{K}}(A), [\cdot, \cdot])$ est une algèbre de Lie.

EX. $A = \{f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}\}$ } $*$ = produit des fonctions:
 $(x, y) \mapsto f(x, y)$
 $\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}$ sont dérivations
 mais $\frac{\partial}{\partial x} \cdot \frac{\partial}{\partial y}$ ne l'est pas
 (Leibniz satisfait par dérivation 1er ordre)

$$(\frac{\partial}{\partial x} f)(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} (f(x, y))$$

$$\text{Der}_{\mathbb{K}}(A) = \text{Vect} \left\{ \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right\}$$

(Leibniz satisfait par dérivation 1er ordre)

$$\text{Der}_{\mathbb{K}}(A) = \text{Vect} \left\{ \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right\}$$

$$\left[\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right] = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial}{\partial x} = 0 \quad (\text{partial dérivations commutent})$$

EX (géo diff) M variété diff C^∞ . Un champ de vecteurs est la donnée pour tout $p \in M$ d'un

vecteur $u(p)$ tangent à M en p [écrit: $u(p) \in T_p M$]
 de façon que $u(p)$ dépend de manière C^∞ de p

Un champ de vecteurs définit une dérivation de l'algèbre $C^\infty(M, \mathbb{R})$ des fonctions $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ qui sont C^∞

$\mathcal{X}(M) = \text{champ de vecteurs sur } M = \text{Der}(C^\infty(M, \mathbb{R}))$ algèbre de Lie de dim infinie

} formellement: un champ de vecteurs est une section C^∞ $u: M \rightarrow TM$
 du fibré tangent $TM = \bigcup_{p \in M} T_p M$

Un algèbre de Lie est un e.v. muni d'un crochet de Lie. C'est donc naturel de noter communément les notations de l'algèbre linéaire comme ser, nomme directe interagissent avec le crochet de Lie. (1a)

DEF 2 Soit $\mathfrak{g}$ une algèbre de Lie sur $\mathbb{K}$. Un sous-espace vectoriel $\mathfrak{h}$ de $\mathfrak{g}$ est une sous-algèbre de Lie de $\mathfrak{g}$ si la restriction du crochet $[\cdot, \cdot]$ de $\mathfrak{g}$ à $\mathfrak{h} \times \mathfrak{h}$ munit $\mathfrak{h}$ de la structure d'algèbre de Lie (ser)
Ceci équivaut à que $\mathfrak{h}$ soit stable pour $[\cdot, \cdot]$, c-à-d $\forall x, y \in \mathfrak{h}$ on a $[x, y] \in \mathfrak{h}$

Un ser $\mathfrak{h}$ de $\mathfrak{g}$ est un idéal de $\mathfrak{g}$ si $\mathfrak{h}$ est stable par crochet de Lie avec $\mathfrak{g}$, c-à-d $\forall x \in \mathfrak{h}, \forall y \in \mathfrak{g}$ on a $[x, y] \in \mathfrak{h}$
(donc: idéal $\Rightarrow$ sa de Lie)

EXAMPLES

① Soit E un e.v. sur $\mathbb{K}$ (de dimension finie) muni d'une forme bilinéaire $(\cdot, \cdot): E \times E \rightarrow \mathbb{K}$ qui est symétrique
[c-à-d $(y, x) = (x, y) \forall x, y \in E$] et non-dégénérée [si $(x, y) = 0 \forall y \in E$, alors $x = 0$]

Pour $T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(E)$ on note T^* l'adjoint de T par rapport à $(\cdot, \cdot)$, c-à-d $T^*: E \rightarrow E$ déterminé par $(Tx, y) = (x, T^*y)$ pour tous $x, y \in E$.

Alors $*$: $\text{End}_{\mathbb{K}}(E) \rightarrow \text{End}_{\mathbb{K}}(E)$ est un anti-automorphisme involutif

- [c-à-d $\bullet$ $\mathbb{K}$ -linéaire: $(\lambda S + T)^* = \lambda S^* + T^* \forall \lambda \in \mathbb{K}, S, T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(E)$
 $\bullet$ involutif: $S^{**} = S$, en particulier $*$ inversible (d'inverse $*$)
 $\bullet$ $(ST)^* = T^* S^* \forall S, T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(E)$

On note $\mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E) = \{T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(E) : T^* = -T\}$

Alors $\mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E)$ est une sa de Lie de $\mathfrak{gl}_{\mathbb{K}}(E)$, dite l'algèbre de Lie orthogonale de $E, (\cdot, \cdot)$

$\bullet$ ser de $\text{End}_{\mathbb{K}}(E)$

$\bullet \forall S, T \in \mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E)$ on a $[S, T] \in \mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E)$ car $[S, T]^* = (ST - TS)^* = T^* S^* - S^* T^* = TS - ST = -[S, T]$

REM Si $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, $\dim E = n$ et on fixe une base β de E orthogonale par rapport à $(\cdot, \cdot)$, alors la matrice $M = \text{Mat}_{\beta}(T)$ de $T \in \mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E)$ est une matrice anti-symétrique $n \times n$: $T^t = -T$

[question: $\dim \mathfrak{o}_{\mathbb{K}}(E)$?]

$$\downarrow \text{tr}(T) = \text{tr}(\text{Mat}_{\beta}(T))$$

② E e.v. de dimension finie sur $\mathbb{K}$. On note $\mathfrak{sl}_{\mathbb{K}}(E) = \{T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(E) : \text{tr}(T) = 0\}$

$\text{tr}: E \rightarrow E$ est linéaire et satisfait $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$

$\hookrightarrow$ algèbre de Lie spéciale linéaire

où β est n'importe quelle base de E

$\mathfrak{sl}_{\mathbb{K}}(E)$ est un idéal de $\mathfrak{gl}_{\mathbb{K}}(E)$.

$\bullet$ ser car $\text{Ker}(\text{tr})$

$\bullet \forall A \in \mathfrak{sl}_{\mathbb{K}}(E), \forall B \in \mathfrak{gl}_{\mathbb{K}}(E)$ on a $\text{tr}([A, B]) = \text{tr}(AB - BA) = 0$
même $\forall A \in \mathfrak{gl}_{\mathbb{K}}(E)$

③ le centre $\mathfrak{z}$ d'une algèbre de Lie $\mathfrak{g}$ est déf par $\mathfrak{z} = \{x \in \mathfrak{g} : [x, y] = 0 \forall y \in \mathfrak{g}\}$
 $\mathfrak{z}$ est un idéal de $\mathfrak{g}$: