

## Fiche n° 4 : espaces homogènes

### Espaces projectifs et variations

**Exercice 1** (Espaces projectifs). Soit  $\mathbb{K}$  un corps et  $n$  un entier non nul. On note  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$  l'ensemble des droites vectorielles de  $\mathbb{K}^n$ .

1. (a) Justifier que  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$  est naturellement le quotient  $(\mathbb{K}^n \setminus \{0\})/\mathbb{K}^*$ .  
 (b) Lorsque  $\mathbb{K}$  est  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ , définir une topologie raisonnable sur  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$ . Montrer que  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$  est connexe.
2. (a) Montrer que l'action naturelle de  $\mathrm{GL}_n(\mathbb{K})$  sur  $\mathbb{K}^n \setminus \{0\}$  induit une action sur  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$ .  
 (b) Déterminer le stabilisateur  $P$  dans  $\mathrm{GL}_n(\mathbb{K})$  de la droite  $\mathbb{K}e_1$  engendrée par le premier vecteur de la base canonique de  $\mathbb{K}^n$ .  
 (c) Démontrer que l'application  $\mathrm{GL}_n(\mathbb{K})/P \rightarrow \mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$ ,  $gP \mapsto \mathbb{K}ge_1$  est un homéomorphisme.  
 (d) Démontrer par récurrence que  $\mathrm{GL}_n(\mathbb{C})$  est connexe pour tout  $n$ . Adapter la démonstration pour montrer que  $\mathrm{GL}_n^+(\mathbb{R})$  est connexe.
3. Dans cette question, on suppose que  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ .  
 (a) On restreint l'action de  $\mathrm{GL}_n(\mathbb{R})$  au groupe orthogonal  $\mathrm{O}_n(\mathbb{R})$ . Montrer que le groupe orthogonal agit transitivement sur  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$ .  
 (b) Déterminer le stabilisateur  $P_r$  de  $\mathbb{K}e_1$  dans  $\mathrm{O}_n(\mathbb{R})$ .  
 (c) Démontrer que  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K})$  est homéomorphe à  $\mathrm{O}_n(\mathbb{R})/P_r$ . En déduire que  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{R})$  est compact.  
 (d) Démontrer par récurrence que  $\mathrm{O}_n(\mathbb{R})$  admet deux composantes connexes pour tout  $n$ .  
 (e) Adapter la construction précédente au cas du corps  $\mathbb{C}$  pour montrer que  $\mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{C})$  est compact.

**Exercice 2** (Grassmanniennes). Dans cet exercice, on désigne par  $\mathbb{K}$  l'un des corps  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ . Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie  $n \geq 1$  et soit  $d \in \{1, \dots, n\}$ . On note  $\mathrm{Gr}_d(E)$  l'ensemble des sous-espaces de  $E$  de dimension  $d$  (« la grassmannienne des  $d$ -plans de  $E$  »).

1. Montrer que  $\mathrm{Gr}_d(\mathbb{K}^n)$  est naturellement le quotient de l'ensemble  $\mathcal{M}_{n,d}^{\mathrm{reg}}(\mathbb{K})$  des matrices  $n \times d$  de rang  $d$  par le groupe  $\mathrm{GL}_d(\mathbb{K})$  agissant par multiplication à droite.
2. (a) Vérifier que le groupe linéaire  $\mathrm{GL}(E)$  opère sur  $\mathrm{Gr}_d(E)$  via :

$$\forall g \in \mathrm{GL}(E), \forall F \in \mathrm{Gr}_d(E), \quad g \cdot F = g(F).$$

- (b) Montrer que cette action est transitive.
3. (a) Soit  $e = (e_1, \dots, e_n)$  une base de  $E$ . Décrire matriciellement le stabilisateur du sous-espace  $F_0$  engendré par la famille  $(e_1, \dots, e_d)$ .  
*Aparté* : comment l'écrire comme produit semi-direct de groupes classiques ?  
 (b) Définir une topologie sur  $\mathrm{Gr}_d(E)$  de sorte que l'action précédente soit continue.
4. On munit  $E$  d'un produit scalaire euclidien (si  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ) ou hermitien (si  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ ). Exhiber un sous-groupe compact  $K$  de  $\mathrm{GL}(E)$  qui agit *transitivement* sur  $\mathrm{Gr}_d(E)$ . En déduire que la topologie définie à la question précédente fait de  $\mathrm{Gr}_d(E)$  un espace compact.
5. Soit  $F$  un élément de  $\mathrm{Gr}_d(E)$  et soit  $(F_p)_{p \in \mathbb{N}}$  une suite d'éléments de  $\mathrm{Gr}_d(E)$ . Montrer que les conditions suivantes sont équivalentes :
  - (i) la suite  $(F_p)_{p \in \mathbb{N}}$  converge vers  $F$  ;
  - (ii) il existe une base  $(e_1, \dots, e_d)$  de  $F$  et, pour tout  $n$ , une base  $(e_1^{(p)}, \dots, e_d^{(p)})$  de  $F_p$  telles que pour tout  $i$ , la suite  $(e_i^{(p)})_{p \in \mathbb{N}}$  converge vers  $e_i$ .

**Exercice 3** (Drapeaux, version light). On se place dans  $\mathbb{R}^3$ . On considère l'ensemble  $\mathfrak{F}$  des couples  $(D, F)$  formé par une droite  $D \in \mathbb{P}^2(\mathbb{R}) = \text{Gr}_1(\mathbb{R}^3)$  et un plan  $F \in \text{Gr}_2(\mathbb{R}^3)$  tels que  $D \subset F$ .

1. Soient  $D$  une droite et  $F$  un plan de  $\mathbb{R}^3$ . Soient  $v$  un vecteur directeur de  $D$  et  $(w_1, w_2)$  une base de  $F$ . Exprimer la condition  $D \subset F$  par l'annulation d'un déterminant.
2. Montrer que  $\mathfrak{F}$  est fermé dans le produit  $\text{Gr}_1(\mathbb{R}^3) \times \text{Gr}_2(\mathbb{R}^3)$ .

**Exercice 4** (Drapeaux). On reprend les notations précédentes avec, cette fois, deux entiers  $d$  et  $d'$  tels que  $1 \leq d < d' \leq n$ . On considère l'ensemble des couples  $(F, G) \in \text{Gr}_d(E) \times \text{Gr}_{d'}(E)$  tels que  $F \subset G$ . On fixe deux sous-espaces  $F_0 \in \text{Gr}_d(E)$  et  $F'_0 \in \text{Gr}_{d'}(E)$  avec  $F_0 \subset F'_0$ .

1. Montrer que l'ensemble des  $(g, h) \in K^2$  tels que  $gF_0 \subset hF'_0$  est fermé dans  $K^2$ .  
*On exprimera la condition d'inclusion par le fait que le rang des matrices obtenues en ajoutant l'une des  $d$  premières colonnes de  $g$  aux  $d'$  premières colonnes de  $h$  est  $d'$ , ce que l'on traduira par des annulations de déterminants.*
2. En déduire que l'ensemble  $\mathfrak{F}_{d,d'} = \{(F, G) \in \text{Gr}_d(E) \times \text{Gr}_{d'}(E), F \subset G\}$  est fermé.
3. Généraliser : montrer que l'ensemble des suites finies  $F_1 \subset \dots \subset F_r$  de sous-espaces emboîtés de dimensions fixées  $d_1 < \dots < d_r$  est naturellement un espace compact (c'est un fermé dans le produit des grassmanniennes).
4. Donner une autre description de cet ensemble comme espace homogène.

**Exercice 5** (Demi-plan de Poincaré). On considère le demi-plan de Poincaré  $\mathfrak{H} = \{z \in \mathbb{C}, \text{im } z > 0\}$ .

1. Vérifier que l'application

$$\varphi : \text{SL}_2(\mathbb{R}) \times \mathfrak{H} \longrightarrow \mathfrak{H}, \quad \left( \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, z \right) \longrightarrow \frac{az + b}{cz + d}$$

est bien définie.

2. Montrer que  $\varphi$  est une action continue de  $\text{SL}_2(\mathbb{R})$  sur  $\mathfrak{H}$ .
3. Calculer le stabilisateur de  $i$  (dont le carré vaut  $-1$ ...).
4. Démontrer que  $\text{SL}_2(\mathbb{R})/\text{SO}_2(\mathbb{R})$  est homéomorphe à  $\mathfrak{H}$ .

**Exercice 6** (Structures complexes). Soit  $N$  un entier naturel non nul. L'ensemble des *structures complexes* est l'ensemble

$$\mathcal{C}_N = \{J \in \mathcal{M}_N(\mathbb{R}), J^2 + \text{I}_N = 0\}.$$

1. Vérifier que si  $\mathcal{C}_N$  n'est pas vide, alors  $N$  est pair.

*On pourra regarder la multiplicité des valeurs propres complexes d'un élément de  $\mathcal{C}_N$ .*

Désormais, on suppose que  $N = 2n$  est pair.

2. Soit  $J \in \mathcal{C}_n$ . Montrer que l'addition et le produit externe suivant font de  $\mathbb{R}^{2n}$  un espace vectoriel complexe :

$$\forall (a, b) \in \mathbb{R}^2, \forall V \in \mathbb{R}^{2n}, \quad (a + bi) \cdot V = aV + bJV.$$

3. En déduire que  $J$  est semblable à

$$J_0 = \begin{pmatrix} 0 & -\text{I}_n \\ \text{I}_n & 0 \end{pmatrix}.$$

*Écrire l'application linéaire associée à  $J$  dans une base construite à partir d'une base du  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel  $\mathbb{R}^{2n}$ .*

4. Vérifier que l'action de  $\text{GL}_{2n}(\mathbb{R})$  par conjugaison stabilise  $\mathcal{C}_{2n}$  et, plus précisément, que  $\mathcal{C}_{2n}$  est l'orbite de  $J_0$ .
5. Identifier le stabilisateur de  $J_0$  comme un sous-groupe de  $\text{GL}_{2n}(\mathbb{R})$  isomorphe à  $\text{GL}_n(\mathbb{C})$ .
6. Montrer enfin que le quotient est homéomorphe à  $\mathcal{C}_{2n}$ .