

Analyse complexe et applications à l'algèbre linéaire

Cours d'Antoine Levitte. Notes de cours prises par Yehor Korotenko

Table des matières

1	Résolvante et spectre	2
1.1	Définitions	2
1.2	Norme d'opérateur	2
1.3	Développement en série entière de la résolvante	2
2	Fonctions holomorphes	3
2.1	Définition	3
2.2	Rappel : convergence des séries entières	4
2.3	L'opérateur $\bar{\partial}$	4
2.4	Exemples	4
3	Intégrales de contour	4
3.1	Formule de Stokes / Théorème d'Ampère	4
3.1.1	Version 1D	4
3.1.2	Version 2D	5
3.1.3	Preuve sur le carré	5
3.2	Intégrale complexe et formule de Green	6
4	Formule de Cauchy	7
4.1	Caractérisation des fonctions holomorphes	8
5	Application à l'algèbre linéaire	8
5.1	Projecteur spectral	8

1 Résolvante et spectre

1.1 Définitions

DEFINITION 1.1 (SPECTRE ET RÉSOVANTE) – Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$. On appelle **spectre** de A l'ensemble

$$\text{Sp}(A) = \{\mu \in \mathbb{C} \mid A - \mu I \text{ n'est pas inversible}\}.$$

Pour tout $\lambda \in \mathbb{C} \setminus \text{Sp}(A)$, la matrice $A - \lambda I$ est inversible. On note

$$R_A(\lambda) = (A - \lambda I)^{-1}$$

et on l'appelle la **résolvante** de A en λ .

REMARQUE 1.2 – On dispose d'une expression alternative. Posons

$$B_A(z) = (I - zA)^{-1}, \quad z \in \mathbb{C} \setminus \left\{ \frac{1}{\mu} \mid \mu \in \text{Sp}(A) \right\}.$$

Un calcul direct donne

$$R_A(\lambda) = -\frac{1}{\lambda} B_A\left(\frac{1}{\lambda}\right).$$

◇

1.2 Norme d'opérateur

On munit \mathbb{C}^n de la norme euclidienne $\|\cdot\|_2$. La **norme d'opérateur** (norme subordonnée) de $A \in M_n(\mathbb{C})$ est

$$\|A\| = \sup_{v \in \mathbb{C}^n, v \neq 0} \frac{\|Av\|_2}{\|v\|_2}.$$

Elle satisfait $\|AB\| \leq \|A\|\|B\|$. De plus, si $\|A\| < 1$ alors $I - A$ est inversible et

$$(I - A)^{-1} = \sum_{n=0}^{+\infty} A^n.$$

1.3 Développement en série entière de la résolvante

PROPOSITION 1.3 (POLY, PROP. 4.8) – La série suivante converge (localement uniformément pour la norme d'opérateur) sur le disque $\mathbb{D}\left(0, \frac{1}{\|A\|}\right)$:

$$B_A(z) = \sum_{n=0}^{+\infty} z^n A^n.$$

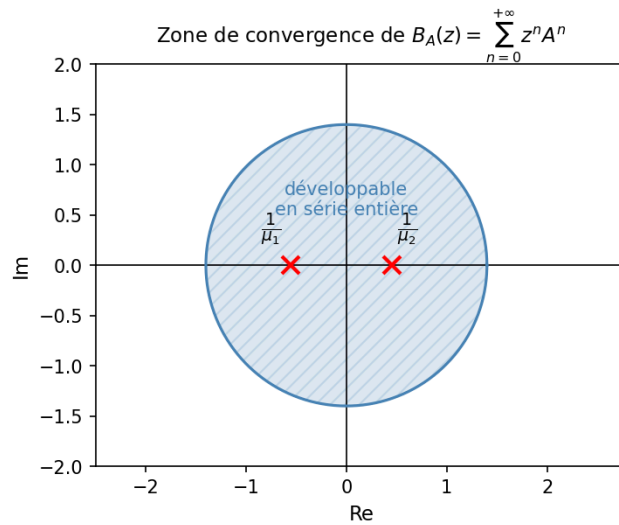


Fig. 1. – Zone de convergence de $B_A(z) = \sum_{n=0}^{+\infty} z^n A^n$. Les croix marquent les singularités $1/\mu_i$ pour $\mu_i \in \text{Sp}(A)$.

REMARQUE 1.4 – *Au voisinage de tout point régulier de son domaine de définition, B_A est développable en série entière :*

$$B_A(z) = \sum_{n=0}^{+\infty} (z - z_0)^n B_A(z_0) [A B_A(z_0)]^n.$$

But : *étudier ce type de fonction d'une variable complexe.* ◇

Un calcul algébrique montre que, en posant $C = I - z_0 A$ et $D = (z - z_0)A$:

$$B_A(z) = (I - zA)^{-1} = (I - z_0 A - (z - z_0)A)^{-1} = (C - D)^{-1} = \sum_{n=0}^{+\infty} C^{-1} (DC^{-1})^n.$$

2 Fonctions holomorphes

2.1 Définition

DEFINITION 2.1 (FONCTION HOLOMORPHE) – *Soit $\Omega \subset \mathbb{C}$ un ouvert et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$. On dit que f est **holomorphe** lorsque*

$$\forall z_0 \in \Omega, \quad \exists \varepsilon > 0 \text{ et } (a_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ tels que } \forall z \in \mathbb{D}(z_0, \varepsilon), \quad f(z) = \sum_{n=0}^{+\infty} a_n (z - z_0)^n.$$

2.2 Rappel : convergence des séries entières

PROPOSITION 2.2 (PIQÛRE DE RAPPEL) – Si $(|a_n|^{1/n})_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée par $M > 0$, alors la série entière $z \mapsto \sum_{n \in \mathbb{N}} a_n z^n$ converge localement uniformément sur $\mathbb{D}(0, 1/M)$, et définit une fonction C^∞ en tant que fonction de deux variables réelles.

En particulier, si $R < \frac{1}{M}$ et $z \in \mathbb{D}(0, R)$:

$$\sum_{n \in \mathbb{N}} |a_n z^n| \leq \sum_{n \in \mathbb{N}} (RM)^n < +\infty.$$

2.3 L'opérateur $\bar{\partial}$

REMARQUE 2.3 – En écrivant $z = x + iy$, on calcule :

$$\frac{\partial}{\partial x}(x + iy)^n = n(x + iy)^{n-1}, \quad \frac{\partial}{\partial y}(x + iy)^n = in(x + iy)^{n-1}.$$

En particulier, pour tout $n \in \mathbb{N}$:

$$\left(\frac{\partial}{\partial x} + i \frac{\partial}{\partial y} \right) (x + iy)^n = 0.$$

On note $\bar{\partial} = \frac{\partial}{\partial \bar{z}} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial}{\partial x} + i \frac{\partial}{\partial y} \right)$ (aussi noté $\frac{\partial}{\partial \bar{z}}$). ◇

PROPOSITION 2.4 – Si f est holomorphe, alors $\bar{\partial}f = 0$.

2.4 Exemples

Les fonctions suivantes sont holomorphes :

- la résolvante $\lambda \mapsto R_A(\lambda)$,
- les polynômes,
- l'exponentielle $z \mapsto \exp(z)$,
- la matrice-exponentielle $z \mapsto \exp(zA)$.

EXEMPLE 2.5 (NON-EXEMPLE) – La fonction $z \mapsto \bar{z}$ n'est **pas** holomorphe car

$$\frac{\partial}{\partial x}(x - iy) = 1 \neq 0 = \bar{\partial}\bar{z}.$$
◇

3 Intégrales de contour

3.1 Formule de Stokes / Théorème d'Ampère

3.1.1 Version 1D

Si $f \in C^1([a, b], \mathbb{R})$, alors

$$\int_a^b f'(x) dx = f(b) - f(a).$$

3.1.2 Version 2D

Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ un ouvert dont le bord est une courbe régulière simple γ . On parcourt γ à vitesse 1 ; on note $T = \text{Longueur}(\gamma)$.

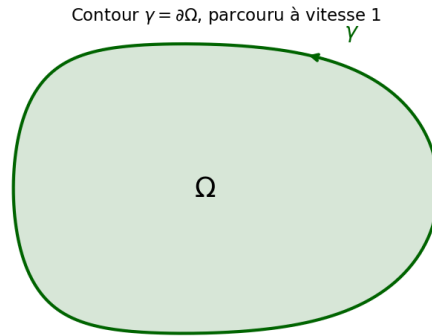


Fig. 2. – Contour simple $\gamma = \partial\Omega$ orienté dans le sens direct.

THEOREME 3.1 (STOKES / GREEN-RIEMANN) – Soit $\vec{A} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$ un champ de vecteurs C^1 , avec

$$\vec{A}(x, y) = A_x(x, y)\vec{e}_x + A_y(x, y)\vec{e}_y.$$

On définit le rotationnel scalaire

$$\text{rot}(\vec{A}) = \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y}.$$

Alors

$$\iint_{\Omega} \text{rot}(\vec{A}) dx dy = \int_0^T \vec{A}(\gamma(s)) \cdot \vec{T}(\gamma(s)) ds,$$

où $\vec{T}(s) = \gamma'(s)$ est le vecteur tangent.

3.1.3 Preuve sur le carré

On prend $\Omega = [0, 1]^2$ et A affine :

$$A_x = c_x + a_{xx}x + a_{xy}y, \quad A_y = c_y + a_{yx}x + a_{yy}y.$$

Donc $\text{rot}(\vec{A}) = a_{yx} - a_{xy}$ et $\iint_{\Omega} \text{rot}(\vec{A}) = a_{yx} - a_{xy}$.

Carre Ω pour la preuve de Stokes

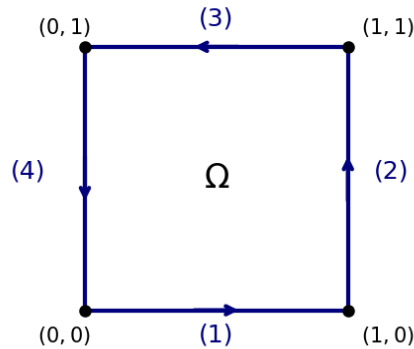


Fig. 3. – Le carré $\Omega = [0, 1]^2$ avec ses quatre côtés numérotés.

On paramétrise les quatre côtés et on somme les contributions :

$$\begin{aligned}
 (1) : \quad s &\mapsto (s, 0), s \in [0, 1], & \int_0^1 A_x(s, 0) \, ds &= c_x + \frac{a_{xx}}{2} \\
 (2) : \quad s &\mapsto (1, s), s \in [0, 1], & \int_0^1 A_y(1, s) \, ds &= c_y + a_{yx} + \frac{a_{yy}}{2} \\
 (3) : \quad s &\mapsto (1 - s, 1), s \in [0, 1], & - \int_0^1 A_x(1 - s, 1) \, ds &= - \left(c_x + a_{xy} + \frac{a_{xx}}{2} \right) \\
 (4) : \quad s &\mapsto (0, 1 - s), s \in [0, 1], & - \int_0^1 A_y(0, 1 - s) \, ds &= - \left(c_y + \frac{a_{yy}}{2} \right)
 \end{aligned}$$

En additionnant : $\oint_{\partial\Omega} \vec{A} \cdot d\vec{T} = a_{yx} - a_{xy} = \iint_{\Omega} \text{rot}(\vec{A})$. \square

Chemin vers une vraie preuve :

1. Vérifier d'abord pour des fonctions affines sur des triangles quelconques.
2. Approcher γ par une courbe polygonale, trianguler Ω , et approcher A par une fonction affine sur chaque triangle.

3.2 Intégrale complexe et formule de Green

Soit $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ de classe C^1 et $\gamma : [0, T] \rightarrow \mathbb{C}$ une courbe régulière. On définit

$$\int_{\gamma} f = \int_0^T f(\gamma(s)) \gamma'(s) \, ds.$$

En posant $\vec{A}(x, y) = f(x, y)\vec{e}_x + if(x, y)\vec{e}_y$, on calcule :

$$\text{rot}(\vec{A}) = i\partial_x f - \partial_y f = i(\partial_x f + i\partial_y f) = 2i \bar{\partial} f.$$

PROPOSITION 3.2 – Si $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ est de classe C^1 avec $\bar{\partial}f = 0$, alors pour toute courbe γ fermée dans Ω ,

$$\oint_{\gamma} f = 0.$$

REMARQUE 3.3 – Vrai si on a une courbe simple et f définie partout à l'intérieur. En général pour des contours homologues :

$$\oint_{\gamma_1} f = 0, \quad \oint_{\gamma_2} f = \oint_{\gamma_3} f, \quad \oint_{\gamma_5} f = \oint_{\gamma_2} f + \oint_{\gamma_4} f.$$

◇

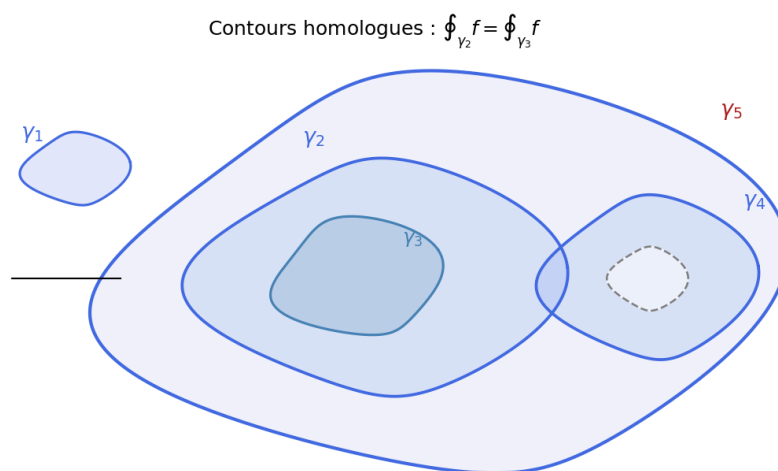


Fig. 4. – Contours homologues : γ_1 (petit contour isolé), γ_2, γ_3 (contours emboîtés), γ_4 (contour avec trou), γ_5 (grand contour extérieur).

4 Formule de Cauchy

THEOREME 4.1 (FORMULE DE CAUCHY) – Soit $f \in C^1(\Omega, \mathbb{C})$ avec $\bar{\partial}f = 0$. Soit $z_0 \in \Omega$. Alors, pour toute courbe γ qui fait un tour (dans le sens direct) autour de z_0 ,

$$\oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z - z_0} dz = 2\pi i f(z_0).$$

Preuve. La valeur de l'intégrale ne dépend pas de γ , donc on prend γ_ε le cercle de rayon ε autour de z_0 :

$$\oint_{\gamma_\varepsilon} \frac{f(z)}{z - z_0} dz = \oint_{\gamma_\varepsilon} \frac{f(z_0)}{z - z_0} dz + O\left(\varepsilon \cdot \frac{1}{\varepsilon} \cdot \varepsilon\right) = O(\varepsilon).$$

Cercle γ_ε de rayon ε autour de z_0

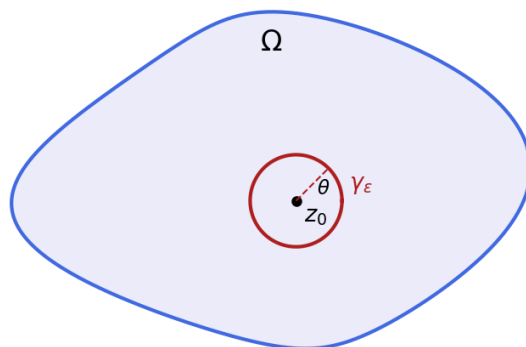


Fig. 5. – Le cercle γ_ε de rayon ε centré en z_0 , utilisé dans la preuve de la formule de Cauchy.

On paramétrise $\gamma_\varepsilon : \theta \mapsto z_0 + \varepsilon e^{i\theta}$, $\theta \in [0, 2\pi]$, donc $\gamma_\varepsilon'(\theta) = i\varepsilon e^{i\theta}$ et

$$\oint_{\gamma_\varepsilon} \frac{1}{z - z_0} dz = \int_{\theta=0}^{2\pi} \frac{1}{\varepsilon e^{i\theta}} \cdot i\varepsilon e^{i\theta} d\theta = \int_0^{2\pi} i d\theta = 2\pi i.$$

□

4.1 Caractérisation des fonctions holomorphes

|| **THEOREME 4.2** – Soit Ω un ouvert de \mathbb{C} , $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ de classe C^1 telle que $\bar{\partial}f = 0$. Alors f est holomorphe.

Preuve. Soit γ une courbe simple dans Ω . Pour tout z_0 à l'intérieur de γ , la formule de Cauchy donne

$$f(z_0) = \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z - z_0} dz.$$

Pour tout $z \in \gamma$, la fonction $z_0 \mapsto \frac{1}{z - z_0}$ est holomorphe sur $\mathbb{C} \setminus \{z\}$. Après intégration, $z_0 \mapsto \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z - z_0} dz$ est holomorphe sur $\omega = \text{Int}(\gamma)$. □

5 Application à l'algèbre linéaire

5.1 Projecteur spectral

PROPOSITION 5.1 (PROJECTEUR SUR UN ESPACE PROPRE) – Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$ diagonalisable, et soit γ une courbe qui fait un tour autour d'une valeur propre μ , sans encercler les autres. Alors

$$\frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} R_A(z) dz = \Pi_{\mu},$$

où Π_μ est le **projecteur** sur l'espace propre E_μ , parallèlement aux autres espaces propres.

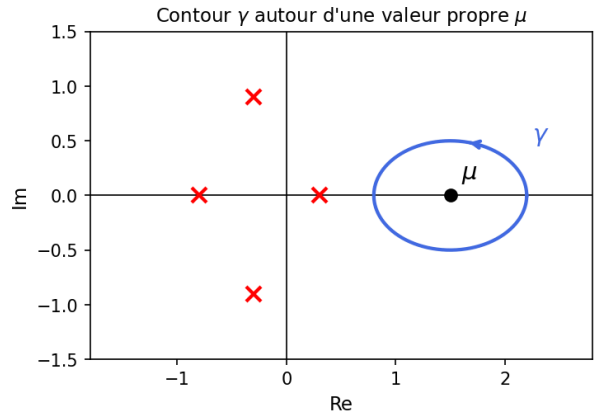


Fig. 6. – Contour γ entourant la valeur propre μ , sans encercler les autres valeurs propres (croix rouges).

Preuve. Puisque A est diagonalisable, il existe P inversible telle que

$$A = P^{-1} \begin{pmatrix} \mu & 0 \\ 0 & D' \end{pmatrix} P, \quad \mu \notin \text{Sp}(D').$$

Alors

$$(A - \lambda I)^{-1} = P^{-1} \begin{pmatrix} (\mu - \lambda)^{-1} & 0 \\ 0 & (D' - \lambda I)^{-1} \end{pmatrix} P.$$

On intègre sur γ :

$$\begin{aligned} \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} (A - \lambda I)^{-1} d\lambda &= P^{-1} \begin{pmatrix} \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} d \frac{\lambda}{\mu - \lambda} & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} P \\ &= P^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} P = \Pi_\mu. \end{aligned}$$

Le bloc inférieur est nul car $(D' - \lambda I)^{-1}$ est holomorphe à l'intérieur de γ (puisque $\mu \notin \text{Sp}(D')$). Le bloc supérieur vaut 1 par calcul de résidu :

$$\frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} \frac{1}{\mu - \lambda} d\lambda = 1. \quad \square$$

□