

Table des matières

3	Le groupe inverse	2
3.1	Propriétés du groupe-inverse	2
3.2	Opérateurs d'ascente et de descente finis.	5

Chapitre 3

Le groupe inverse

3.1 Propriétés du groupe-inverse

Définition 3.1.1. Soit $A \in B(H)$. Le groupe inverse de A est l'opérateur $B \in B(H)$ vérifiant :

$$\begin{cases} ABA = A \\ BAB = B \\ AB = BA \end{cases}$$

Si A admet un groupe inverse, alors on dit que A est groupe inversible et on le note par $B = A^\#$.

Remarque 3.1.1. Si $A^\#$ existe, alors

1. $A^\#$ est un inverse généralisé de A .
2. $R(A)$ fermé.
3. $AA^\#$ et $A^\#A$ sont deux projections tels que $R(AA^\#) = R(A^\#A) = R(A)$ et $N(AA^\#) = N(A^\#A) = N(A)$.
4. $A = AA^\#A = AA^2A^\#$. et $A^\# = A^\#AA^\# = (A^\#)^2A$.

Proposition 3.1.1. Soit $A \in B(H)$ à image fermée. Alors A est un EP opérateur si et seulement si $A^\#$ existe et $A^\# = A^+$.

Preuve. (\Rightarrow). Supposons que A EP opérateur, i.e. $AA^+ = A^+A$ donc $A^\# = A^+$.

(\Leftarrow). Maintenant si $A^\# = A^+$, alors $AA^+ = A^+A$. Par conséquent A est EP. \square

Théorème 3.1.2. Soit $A \in B(H)$ à image fermée. alors les assertions suivantes sont équivalentes :

1. $A^\#$ existe et il est unique,
2. $H = R(A) \oplus N(A)$,
3. $R(A^2) = R(A)$ et $N(A^2) = N(A)$,
4. $\exists U, W \in B(H)$ tels que $A^2U = A$ et $WA^2 = A$.

Preuve. $1 \Rightarrow 2$. Supposons que $A^\#$ existe, alors $AA^\# = A^\#A$. Comme $AA^\#$ est une projection, on déduit que

$$H = R(AA^\#) \oplus N(AA^\#).$$

On a $R(AA^\#) = R(A)$ et $N(AA^\#) = N(A^\#A) = N(A)$. Donc

$$H = R(A) \oplus N(A).$$

2 \Rightarrow 3. Supposons que $H = R(A) \oplus N(A)$, alors

$$A(H) = AR(A) \oplus A(N(A)) = R(A^2).$$

Donc $R(A) = R(A^2)$. Comme $N(A) \subset N(A^2)$, alors il suffit de montrer que $N(A^2) \subset N(A)$.

$$\begin{aligned} \forall x \in N(A^2) &\Rightarrow A^2x = 0. \\ &\Rightarrow A(Ax) = 0 \\ &\Rightarrow Ax \in N(A) \cap R(A) \\ &\Rightarrow Ax = 0 \\ &\Rightarrow x \in N(A). \end{aligned}$$

Donc $N(A^2) \subset N(A)$.

3 \Rightarrow 4. Supposons que $R(A^2) = R(A)$ et $N(A^2) = N(A)$. alors $R((A^*)^2) = R(A^*)$. Donc

$$R(A) \subset R(A^2) \text{ et } R(A^*) \subset R((A^*)^2)$$

Par l'application du théorème de Douglas, il existe deux opérateurs $U, B \in B(H)$, vérifiant :

$$\begin{cases} A = A^2U \\ A^* = (A^*)^2B \end{cases}$$

Ce qui implique

$$\begin{cases} A = A^2U \\ A = B^*A^2 = WA^2 \text{ (} W = B^*) \end{cases}$$

4 \Rightarrow 1 Posons $B = WAU$ et montrons que $A^\# = B$.

Montrons maintenant l'unicité de $A^\#$. Supposons par l'absurde que A possède deux groupe inverses $A_1^\#$ et $A_2^\#$ différents. Comme

$$R(A_1^\#A) = R(A) = R(A_2^\#A),$$

et

$$N(A_1^\#A) = N(A) = N(A_2^\#A).$$

Alors

$$A_1^\#A = A_2^\#A = AA_1^\# = AA_2^\#.$$

Donc

$$A_1^\# = A_1^\#AA_1^\# = A_2^\#AA_1^\# = A_2^\#,$$

Ce qui contredit l'hypothèse $A_1^\# \neq A_2^\#$. □

Proposition 3.1.3. Soient $A, B \in B(H)$. Si $A^\#$ existe, alors on a

1. $(A^\#)^\# = A$.
2. $(A^*)^\# = (A^\#)^*$.
3. Pour tout $n \in \mathbb{N}$, $(A^\#)^n = (A^n)^\#$.
4. Si $AB = BA$ alors $A^\#B = BA^\#$.

Preuve. 3- Puisque A et $A^\#$ commutent, alors pour $n \in \mathbb{N}$ on a

$$A^n(A^\#)^n A^n = (AA^\#A)^n = A^n;$$

$$(A^\#)^n A^n (A^\#)^n = (A^\#AA^\#)^n = (A^\#)^n,$$

$$A^n(A^\#)^n = (AA^\#)^n = (A^\#A)^n = (A^\#)^n A^n.$$

$$\text{Donc } (A^\#)^n = (A^n)^\#.$$

4- Supposons que $AB = BA$. Alors on a :

$$A^\#B = (A^\#)^2 AB = (A^\#)^2 BA = (A^\#)^2 BA^2 A^\# = (A^\#)^2 ABAA^\# = A^\#BAA^\#,$$

et

$$BA^\# = BA(A^\#)^2 = AB(A^\#)^2 = A^\#A^2B(A^\#)^2 = A^\#A^2(A^\#)^2 = A^\#BAA^\#.$$

Donc

$$A^\#B = BA^\#.$$

□

Remarque 3.1.2. Si A et B sont deux opérateurs groupe-inversibles tels que $AB = BA$, alors de la proposition précédente on déduit que :

$$A^\#B = BA^\#, \quad AB^\# = B^\#A, \quad A^\#B^\# = A^\#B^\#.$$

Proposition 3.1.4. Soient E et F deux espaces de Hilbert et Soient $A \in B(E)$, $B \in B(F)$. On pose $T = \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{bmatrix} \in B(E \oplus F)$. Alors T est groupe-inversible si et seulement

si A et B sont groupe-inversibles. Dans ce cas $T^\# = \begin{bmatrix} A^\# & 0 \\ 0 & B^\# \end{bmatrix} \in B(E \oplus F)$.

Preuve. Supposons que $T^\#$ existe et

$$T^\# = \begin{bmatrix} C_1 & C_2 \\ C_3 & C_4 \end{bmatrix} \in B(E \oplus F)$$

Comme

$$\begin{cases} TT^\#T = T \\ T^\#TT^\# = T^\# \\ TT^\# = T^\#T, \end{cases}$$

alors on obtient

$$\begin{cases} AC_1A = A, C_1AC_1 = C_1, AC_1 = C_1A \\ \text{et} \\ BC_4B = B, C_4BC_4 = C_4, BC_4 = C_4B. \end{cases}$$

Donc A et B sont G-inversibles et de l'unicité du groupe-inverse, on déduit que

$$A^\# = C_1 \text{ et } B^\# = C_4$$

Inversement. Supposons maintenant que $A^\#$ et $B^\#$ existe. On pose

$$D = \begin{bmatrix} A^\# & 0 \\ 0 & B^\# \end{bmatrix} \in B(E \oplus F).$$

Donc

$$\begin{aligned} TDT &= \begin{bmatrix} AA^\#A & 0 \\ 0 & BB^\#B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{bmatrix} = T, \\ DTD &= \begin{bmatrix} A^\#AA^\# & 0 \\ 0 & B^\#BB^\# \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A^\# & 0 \\ 0 & B^\# \end{bmatrix} = D, \\ TD &= \begin{bmatrix} AA^\# & 0 \\ 0 & BB^\# \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A^\#A & 0 \\ 0 & B^\#B \end{bmatrix} = DT. \end{aligned}$$

Par conséquent $T^\# = D$.

□

3.2 Opérateurs d'ascente et de descente finis.

Définition 3.2.1. Soit $A \in B(H)$.

1. On appelle l'ascente de A , notée $a(A)$, le plus petit entier naturel n tel que : $N(A^n) = N(A^{n+1})$.

$$a(A) = \text{asc}(A) = \inf \{n \in \mathbb{N} : N(A^n) = N(A^{n+1})\}.$$

Si un tel entier n'existe pas, on pose $a(A) = \infty$.

2. On appelle la descente de A , notée $d(A)$, le plus petit entier naturel n tel que $R(A^n) = R(A^{n+1})$.

$$d(A) = \text{dsc}(A) = \inf \{n \in \mathbb{N} : R(A^n) = R(A^{n+1})\}.$$

Si un tel entier n'existe pas, on pose $d(A) = \infty$.

Remarque 3.2.1. Si $A \in B(H)$, alors les trois propriétés suivantes sont équivalentes :

1. $a(A) < \infty$ et $d(A) < \infty$;
2. $a(A) = d(A)$;
3. Il existe $k \in \mathbb{N}$, $H = N(A^k) \oplus R(A^k)$.

Corollaire 3.2.1. Soit $A \in B(H)$. Alors

$$A \text{ est groupe inversible} \Leftrightarrow \text{ind}(A) \leq 1,$$

où $\text{ind}(A) = a(A) = d(A)$.

Preuve. Application directe du théorème 3.1.2. □

Proposition 3.2.1. Soit $A \in B(H)$ à image fermée. Alors on a

- 1.

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & A_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} : R(A) \oplus N(A^*) \longrightarrow R(A) \oplus N(A^*).$$

2. A est groupe-inversible si et seulement si A_1 est inversible.

$$\text{Dans ce cas } A^\# = \begin{bmatrix} A_1^{-1} & A_1^{-2}A_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in B(R(A) \oplus N(A^*))$$

Preuve. 2) \Rightarrow . On a

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & A_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} : R(A) \oplus N(A^*) \longrightarrow R(A) \oplus N(A^*).$$

□

Supposons que $A^\#$ existe. On pose

$$A^\# = \begin{bmatrix} C_1 & C_2 \\ C_3 & C_4 \end{bmatrix} : R(A) \oplus N(A^*) \longrightarrow R(A) \oplus N(A^*).$$

Comme

$$\begin{cases} AA^\#A = A \\ A^\#AA^\# = A^\# \\ AA^\# = A^\#A, \end{cases}$$

alors on trouve

$$\begin{cases} A_1C_1A_1 = C_1 \\ C_1A_1C_1 = C_1 \\ A_1C_1 = C_1A_1 \end{cases}$$

On conclut que A_1 est G-inversible et donc $ind(A_1) \leq 1$.

Montrons que A_1 inversible.

Soit $y \in R(A)$, alors $\exists x \in H$ tel que $A(x) = y$. Comme A est G-inversible, alors

$$H = R(A) \oplus N(A),$$

et donc $\exists x_1 \in R(A)$, $\exists x_2 \in N(A)$ tels que $x = x_1 + x_2$.

Ce qui implique

$$y = A(x) = A(x_1) = A_1(x_1)$$

Donc A_1 est surjectif. Par conséquent $d(A_1) = 0$. Puisque $ind(A_1) \leq 1$, alors $a(A_1) = d(A_1) = 0$ et donc A_1 inversible.

Inversement. Supposons que A_1 inversible et posons

$$C = \begin{bmatrix} A_1^{-1} & A_1^{-2}A_2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in B(R(A) \oplus N(A^*))$$

Il est facile de vérifier que

$$\begin{cases} ACA = C \\ CAC = C \\ AC = CA, \end{cases}$$

Donc $A^\# = C$.