1.2 Espaces de Hilbert

Motivation et Définition

Dans un espace euclidien (ou hermitien si on est dans $\mathbb C$) on peut décomposer un vecteur sur une base orthonormée. Tout vecteur de $\mathbb R^3$ s'écrit $\vec u = x \vec i + y \vec j + z \vec k = \sum_{i=1}^3 x_i \vec e_i$

Dans un espace de dimension infinie, il n'y a pas de base de dimension finie 1 donc le mieux que l'on puisse avoir est

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^{+\infty} x_i \vec{e}_i$$

Cette "somme" est infinie : c'est une série, il faut qu'elle converge. Il est intéressant que l'espace soit complet. Cela motive la définition suivante

Définition On appelle espace hilbertien un espace qui est :

i Pré-Hilbertien

ii Complet (pour la norme induite par le produit scalaire)

Exemples

Premier exemple L'espace $\mathcal{C}^0([0,1])$ est préhilbertien mais pas Hilbertien. Pour s'en convaincre il suffit de considérer la suite (f_n) pour $n \ge 3$ suivante 2 :

cette suite est de Cauchy mais ne converge pas dans $\mathcal{C}^0([0,1])$.

Deuxième exemple L'espace $l_0(\mathbb{C})$ est également préhilbertien mais pas hilbertien.

$$< u, v> = \sum_{n=0}^{+\infty} u_n \overline{v_n} \Rightarrow \|u\| = \sqrt{\sum_{n=0}^{+\infty} |u_n|^2}$$

Pour s'en convaincre, il suffit de considérer $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}^N=\left\{\begin{array}{l} \frac{1}{n}\,\sin\,n\leq N\\ 0\,\sin n\end{array}\right.$. C'est une suite de $l_0(\mathbb{C})$. $\left((u_n)_{n\in\mathbb{N}}^N\right)$ est de Cauchy mais sa limite est $\left(\frac{1}{n}\right)_{n\in\mathbb{N}^*}\notin l_0(\mathbb{C})$.

Troisième exemple

 $l_2(\mathbb{C})$ est un espace de Hilbert. Cela peut se démontrer "à la main" et sera également la conséquence de l'un des résultats qui viendra plus tard dans le cours.

^{1.} Rappellons que si Jacques II de Chabannes, seigneur de La Palice, n'était pas mort il serait encore vivant.

^{2.} Graphe: http://cagnol.link/vc0h

Base Hilbertienne

Définition Une base Hilbertienne de \mathcal{E} est une famille $\{e_i\}_{i\in I}$ d'éléments de \mathcal{E} t.q. :

— $\overline{Vect\{e_i, i \in I\}}$ = E, l'ensemble I pouvant être infini (y compris non dénombrable)

Une base hilbertienne est donc une famille de vecteurs deux-à-deux orthogonaux, de norme 1 et dont les combinaisons linéaires permettent de s'approcher autant que l'on veut de n'importe quel élément de \mathcal{E} (puisque l'adhérence de l'espace vectoriel engendré par la famille est \mathcal{E}).

Notre motivation initiale était de pouvoir écrire les éléments de $\mathcal E$ sous forme d'une série $\sum_{n=1}^{+\infty} c_n e_n$. Pour pouvoir écrire la série, il ne doit pas y avoir plus de e_n que d'éléments dans $\mathbb N$, c'est–a-dire que l'on aimerait que I soit dénombrable I. Le théorème suivant permet de se placer dans ce cadre.

Théorème Si \mathcal{E} est un espace de Hilbert séparable, alors une telle base existe toujours avec $I = \mathbb{N}$

Démonstration:

Voir Brézis, Théorème V.10. ■

Théorème (Parseval)

Soit \mathcal{E} un espace de Hilbert et (e_n) une base de Hilbert de H. Alors :

$$\forall x \in \mathcal{E}, x = \lim_{N \to +\infty} \sum_{n=0}^{N} \langle x, e_n \rangle e_n$$

ce que l'on écrit sous forme d'une série :

$$\forall x \in \mathcal{E}, x = \sum_{n=0}^{+\infty} \langle x, e_n \rangle e_n$$

On a

$$\forall (x,y) \in \mathcal{E}^2, \langle x,y \rangle = \sum_{n=0}^{+\infty} \langle x,e_n \rangle \overline{\langle y,e_n \rangle}$$

et

$$\forall x \in \mathcal{E}, ||x||^2 = \sum_{n=0}^{+\infty} |\langle x, e_n \rangle|^2$$

Cette dernière égalité est le théorème de Pythagore en dimension infinie. Démonstration :

Rudin 4.18 ou Ramis, Tome 4, Section 3.6.3. ■

^{3.} Si vous n'êtes pas familier avec ce concept, vous êtes invité à regarder les deux séquences suivantes extraites de cours du MIT : cagnol.link/cnt1 et cagnol.link/cnt2, dénombrable se dit "countable" en anglais). Il est indispensable d'avoir compris le concept avant le prochain cours sur la théorie de la mesure.

Exemple

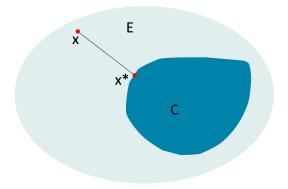
A venir dans la section suivante.

Projection orthogonale

Théorème Soit \mathcal{E} un espace de Hilbert. Soit $\mathcal{F} \subset \mathcal{E}$ un sous ensemble fermé, convexe et non vide, et $x \in \mathcal{E}$. Alors

$$\exists ! x^* \in \mathcal{F} t.q.d(x, \mathcal{F}) = d(x, x_0)$$

 x^* est la projection de x sur \mathcal{F} . On note $x^* = p(x)$.



Corollaire Si \mathcal{F} est un espace vectoriel alors p est linéaire et continue ⁴, on a

$$\forall x \in \mathcal{E}, \forall y \in \mathcal{F}, \langle x - p(x), y \rangle = 0$$

Théorème Soit \mathcal{E} un espace de Hilbert et \mathcal{F} un sous espace vectoriel de \mathcal{E} . Alors : Tout $x \in \mathcal{E}$ se décompose en x = y + z avec $y \in \mathcal{F}$ et $z \in \mathcal{F}^{\perp}$ (y est le point de \mathcal{F} le plus près de x) (z est le point de \mathcal{F}^{\perp} le plus près de x) On écrit

$$\mathcal{E} = \mathcal{F} \oplus \mathcal{F}^{\perp}$$

Démonstration :

Rudin 4.11 ■

Théorème de représentation de Riesz

Le dual topologique d'une espace vectoriel $\mathcal E$ est l'ensemble de ses formes linéaires continues. Lorsque $\mathcal E$ est un espace de Hilbert, il y a une situation remarquable : toute forme linéaire

$$u: E \to \mathbb{R}$$

^{4.} Il est rappelé que la continuité d'une application linéaire n'est pas automatique en dimension infinie.

s'écrit comme le produit scalaire avec un élément z_u

$$u(x) = \langle x, z_u \rangle$$

Cela signifie que toute forme linéaire continue u de \mathcal{E} peut être représentée par un élément z_u . Le théorème s'énonce de la manière suivante :

Théorème (Riesz) Soit \mathcal{E} un espace de Hilbert. Soit $u \in \mathcal{E}'$ alors $\exists ! z_u \in \mathcal{E}$ s.t. $u(x) = \langle x, z_u \rangle$

On peut ainsi "identifier" un espace de Hilbert avec son dual. Démonstration : Brezis, Théorème V.5 ■