

---

## Sous-groupes compacts de $GL(\mathbb{R}^d)$

---

**Théorème 1.** *Tout sous-groupe compact  $\mathbf{G}$  de  $GL(\mathbb{R}^d)$  est conjugué à un sous groupe d'isométries euclidiennes de  $\mathbb{R}^d$ .*

La démonstration donnée ici repose sur un lemme de point fixe.

**Lemme 2.** *Soit  $n \geq 1$  et  $\mathcal{G}$  un sous-groupe compact de  $GL(\mathbb{R}^n)$ . Tout convexe non vide  $C$  de  $\mathbb{R}^n$  d'intérieur non vide et stable par  $\mathcal{G}$ , contient un point fixé par tous les éléments de  $\mathcal{G}$ .*

• Supposons un instant le lemme démontré et désignons par  $\mathcal{S}_d$  l'espace vectoriel des endomorphismes de  $\mathbb{R}^d$  symétriques, et  $\mathcal{S}_d^{>0}$  ceux d'entre eux qui sont définis positifs. L'application de  $\mathbf{G}$  dans  $GL(\mathcal{S}_d)$  définie par la relation

$$\mathbf{g} \mapsto \{S \mapsto \mathbf{g}^t S \mathbf{g}\}$$

étant un morphisme de groupe continu, son image  $\mathcal{G}$  est un sous-groupe compact de  $GL(\mathcal{S}_d)$ . L'ouvert convexe  $\mathcal{S}_d^{>0}$  étant stable par l'action de  $\mathbf{G}$  (voyez-vous pourquoi?), le lemme nous assure l'existence d'un endomorphisme symétrique défini positif  $h_0$  fixé par tous les éléments de  $\mathbf{G}$ , c'est-à-dire vérifiant  $\mathbf{g}^t h_0 \mathbf{g} = h_0$ , pour tous  $\mathbf{g} \in \mathbf{G}$ . Si  $h_1$  désigne la racine carrée de  $h_0 = h_1^2 = h_1^t h_1$ , l'identité précédente se ré-écrit  $(h_1 \mathbf{g} h_1^{-1})^t (h_1 \mathbf{g} h_1^{-1}) = \text{Id}$ , pour tous  $\mathbf{g} \in \mathbf{G}$ , ce qui signifie bien que le groupe  $h_1 \mathbf{G} h_1^{-1}$  est formé d'isométries euclidiennes.

• Il nous reste à démontrer le lemme. L'intérieur de  $C$  étant non vide, désignons par  $a_0, \dots, a_n$  des points de  $C$  formant un repère affine de  $\mathbb{R}^n$ . L'application  $g \in \mathcal{G} \mapsto g(a) \in \mathbb{R}^n$  étant continue quel que soit  $a \in \mathbb{R}^n$ , chaque trajectoire  $\mathcal{G}(a)$  est compacte, et l'ensemble  $\bigcup_{i=0}^n \mathcal{G}(a_i)$  est compact et inclus dans  $C$ , puisque ce dernier est stable par l'action de  $\mathcal{G}$ . Comme  $C$  est convexe, l'enveloppe convexe  $\tilde{C}$  du compact  $\bigcup_{i=0}^n \mathcal{G}(a_i)$  est incluse dans  $C$ , et compacte. L'ensemble  $\tilde{C}$  est par ailleurs  $\mathcal{G}$ -stable puisque c'est l'ensemble des barycentres d'un ensemble  $\mathcal{G}$ -stable et que les applications  $g \in \mathcal{G}$  sont linéaires.

Désignons par  $\lambda$  la mesure de Lebesgue sur  $\mathbb{R}^n$ . Comme  $\tilde{C}$  contient l'enveloppe convexe de  $\{a_0, \dots, a_n\}$ , il est d'intérieur non vide, et donc de mesure de Lebesgue strictement positive. Notons

$$y = \frac{1}{\lambda(\tilde{C})} \int_{\tilde{C}} x \lambda(dx)$$

le centre de gravité de  $\tilde{C}$  – l'intégrale est bien définie puisque  $\tilde{C}$  est compact. On utilise, pour justifier le fait intuitif que  $y \in \tilde{C}$ , la caractérisation des convexes fermés comme intersection des demi-espaces fermés qui les contiennent. Pour toute forme affine  $\zeta$  vérifiant  $\tilde{C} \subset \zeta^{-1}(\mathbb{R}^+)$ , on a

$$\zeta(y) = \frac{1}{\lambda(\tilde{C})} \int_{\tilde{C}} \zeta(x) \lambda(dx) \geq 0$$

comme l'intégrand est positif sur  $\tilde{C}$  ; cela nous assure que  $y \in \tilde{C}$ . Si l'on remarque alors que la compacité de  $\mathcal{G}$  et le fait que l'application déterminant est un morphisme de groupe de  $(GL(\mathbb{R}^d), \circ)$  vers  $(\mathbb{R}^*, \times)$ , forcent  $\det \mathcal{G}$  à être inclus dans le seul sous-groupe compact  $\{\pm 1\}$  de  $(\mathbb{R}^*, \times)$ , le théorème de changement de variable rend licite les manipulations suivantes, faites pour un élément  $g$  de  $\mathcal{G}$  quelconque,

$$\begin{aligned} g(y) &= \frac{1}{\lambda(\tilde{C})} \int_{\tilde{C}} g(x) \lambda(dx) = \frac{1}{\lambda(\tilde{C})} \int_{\tilde{C}} g(x) |\det g| \lambda(dx) \\ &= \frac{1}{\lambda(\tilde{C})} \int_{\tilde{C}} z \lambda(dz) = y, \end{aligned}$$

la troisième égalité étant conséquence de l'invariant de  $\tilde{C}$  par l'action de  $g$ . Le point  $y$  est l'élément de  $C$  recherché.