

PROGRAMME DE COLLE S23

NB : seules les démonstrations des théorèmes, propositions étoilées ne sont pas exigées.

ESPACES VECTORIELS

■■■ Espaces vectoriels

Définition : On appelle *espace vectoriel* sur \mathbf{K} un ensemble E muni d'une addition interne, notée $+$ et d'une multiplication externe notée \cdot telles que :

• **L'addition** $+$: $E \times E \rightarrow E$ vérifie les propriétés suivantes :

A1.— *associativité* : $\forall (\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}) \in E^3, (\vec{x} + \vec{y}) + \vec{z} = \vec{x} + (\vec{y} + \vec{z})$.

A2.— *commutativité* : $\forall (\vec{x}, \vec{y}) \in E^2, \vec{x} + \vec{y} = \vec{y} + \vec{x}$.

A3.— E possède un **élément neutre** pour $+$, noté $\vec{0}_E$: $\forall \vec{x} \in E, \vec{x} + \vec{0}_E = \vec{0}_E + \vec{x} = \vec{x}$.

A4.— tout élément \vec{x} de E possède un **opposé**, noté $-\vec{x}$ qui vérifie $\vec{x} + (-\vec{x}) = \vec{0}_E$

• **La multiplication** \cdot : $\mathbf{K} \times E \rightarrow E$ vérifie les propriétés suivantes :

M1.— *associativité mixte* : $\forall (\lambda, \mu) \in \mathbf{K}^2, \forall \vec{x} \in E, \lambda \cdot (\mu \cdot \vec{x}) = (\lambda \cdot \mu) \cdot \vec{x}$

M2.— *distributivité à droite* : $\forall (\lambda, \mu) \in \mathbf{K}^2, \forall \vec{x} \in E, (\lambda + \mu) \cdot \vec{x} = \lambda \cdot \vec{x} + \mu \cdot \vec{x}$

M3.— *distributivité à gauche* : $\forall \lambda \in \mathbf{K}, \forall (\vec{x}, \vec{y}) \in E^2, \lambda \cdot (\vec{x} + \vec{y}) = \lambda \cdot \vec{x} + \lambda \cdot \vec{y}$

M4.— *action de 1* : $\forall \vec{x} \in E, 1 \cdot \vec{x} = \vec{x}$.

Proposition.— **Règles de calculs dans un espace vectoriel** —. Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -e.v. Pour tous couples $(\lambda, \mu) \in \mathbf{K}^2$ et $(\vec{x}, \vec{y}) \in E^2$:

- | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1. $\lambda \cdot \vec{0}_E = \vec{0}_E$ et $0 \cdot \vec{x} = \vec{0}_E$. | 3. $\lambda \cdot \vec{x} = \vec{0}_E \iff (\lambda = 0 \text{ ou } \vec{x} = \vec{0}_E)$. |
| 2. $(-\lambda) \cdot \vec{x} = -(\lambda \cdot \vec{x}) = \lambda \cdot (-\vec{x})$. | 4. $\lambda \cdot (\vec{x} - \vec{y}) = \lambda \cdot \vec{x} - \lambda \cdot \vec{y}$. |

Connaître parfaitement : les structures algébriques des exemples classiques d'espaces vectoriels : $\mathbf{K}^n, \mathcal{M}_{n,p}(\mathbf{K}), \mathbf{K}[X], \mathcal{F}(I, \mathbf{K}), \mathbf{R}^N$.

Proposition*.— **Constructions d'espaces vectoriels**

- Soit F un \mathbf{K} -espace vectoriel. L'ensemble $\mathcal{F}(X, F)$ est un espace vectoriel sur \mathbf{K} .
- Soit E et F deux \mathbf{K} -espaces vectoriels. Le produit $E \times F$ est un espace vectoriel sur \mathbf{K} .

■■■ Sous-espaces vectoriels

Définition : Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -espace vectoriel et $F \subset E$ une partie **non vide** de E . On dit que F est un **sous-espace vectoriel** de E (s.e.v.) si, F est stable pour les lois $+$ et \cdot de E et muni de ces lois, $(F, +, \cdot)$ est un \mathbf{K} -espace vectoriel.

Théorème.— **Caractérisation des sous-espaces vectoriels** —. Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -e.v. et $F \subset E$ une partie de E .

- F est un sous-espace vectoriel de E ssi $\left\{ \begin{array}{l} \bullet F \text{ est non vide} \\ \bullet \forall (\lambda, \mu) \in \mathbf{K}^2, \forall (\vec{x}, \vec{y}) \in F^2, \lambda \cdot \vec{x} + \mu \cdot \vec{y} \in F \end{array} \right.$

Connaître : les sous-espaces vectoriels classiques de \mathbf{K}^n (solution d'un $(SEL)_o$, de $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ (matrices sym et antisym), de $\mathbf{K}[X]$ ($\mathbf{K}_n[X]$), de \mathbf{K}^N (suites RL2), de $\mathcal{F}(I, \mathbf{R})$ ($\mathcal{C}^k(I, \mathbf{R}), \mathcal{C}^\infty(I, \mathbf{R})$), etc ...

Proposition.— **Intersection de sous-espaces vectoriels** —. Soit $(F_i)_{i \in I}$ une famille de sous-espaces vectoriels d'un \mathbf{K} -ev E . Alors $\bigcap_{i \in I} F_i$ est un sous-espace vectoriel de E .

Définition : **Somme de deux sous-espaces vectoriels** —. Soit F_1, F_2 deux sev d'un \mathbf{K} -ev E . On appelle **somme** de F_1 et de F_2 , et note $F_1 + F_2$, le sous-espace vectoriel de E défini par :

$$F_1 + F_2 = \{ \vec{x}_1 + \vec{x}_2 ; \vec{x}_1 \in F_1, \vec{x}_2 \in F_2 \} = \{ \vec{x} \in E \mid \exists \vec{x}_1 \in F_1, \exists \vec{x}_2 \in F_2 : \vec{x} = \vec{x}_1 + \vec{x}_2 \}$$

De plus, on dit que F_1 et F_2 sont en **somme directe** si tout vecteur $\vec{x} \in E$ s'écrit de manière unique comme somme d'un vecteur de F_1 et d'un vecteur de F_2 . On note alors $F_1 \oplus F_2$ cette somme.

Remarque : Deux sev F_1 et F_2 sont en somme directe si et seulement si $F_1 \cap F_2 = \{ \vec{0}_E \}$.

Généralisation : somme et somme directe d'un nombre fini de sous-espaces vectoriels de E .

Définition : Sous-espaces supplémentaires —. Deux sev de E , F_1 et F_2 , sont dits **supplémentaires** si $E = F_1 \oplus F_2$. Autrement dit

$$F_1 \text{ et } F_2 \text{ sont supplémentaires, si pour tout } \vec{x} \in E, \text{ il existe } (\vec{x}_1, \vec{x}_2) \in E^2, \text{ unique tel que } \begin{cases} \bullet \vec{x} = \vec{x}_1 + \vec{x}_2 \\ \bullet \vec{x}_1 \in F_1 \\ \bullet \vec{x}_2 \in F_2 \end{cases}$$

Savoir-faire : montrer que deux sev sont supplémentaires par **analyse-synthèse**.

Théorème.— Caractérisation des sous-espaces vectoriels supplémentaires —. Soit F_1 et F_2 deux sous-espaces vectoriels de $(E, +, \cdot)$. Alors

$$E = F_1 \oplus F_2 \iff \begin{cases} \bullet E = F_1 + F_2 \\ \bullet F_1 \cap F_2 = \{\vec{0}_E\} \end{cases}$$

Définition : Sous-espace vectoriel engendré par une partie —. Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -e.v. et $A \subset E$ une partie de E . On appelle **sous-espace vectoriel de E engendré par A** , et on note $\text{Vect}(A)$ le plus petit sous-espace vectoriel de E contenant A :

$$\text{Vect}(A) = \bigcap_{\substack{F \text{ sev de } E \\ A \subset F}} F$$

Proposition.— Caractérisation du sev engendré par une partie —. Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -ev, A une partie de E . Alors

$\text{Vect}(A)$ est l'ensemble des combinaisons linéaires de vecteurs de A

En particulier, si $\mathcal{F} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ est une famille finie de vecteurs de E , alors $\text{Vect}(\mathcal{F})$ est l'ensemble des combinaisons linéaires des \vec{u}_i .

$$\text{Vect}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n) = \left\{ \sum_{i=1}^n \lambda_i \cdot \vec{u}_i ; (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbf{K}^n, \right\}$$

■■■ Familles de vecteurs

Définition : Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbf{K} -e.v et $\mathcal{F} = (\vec{u}_i)_{i \in I} \in E^I$ une famille de vecteurs de E . On dit que

- \mathcal{F} est une **famille génératrice** de E si tout vecteur de E s'écrit comme C-L de vecteurs de \mathcal{F} , i.e. $E = \text{Vect}_{\mathbf{K}}(\mathcal{F})$.
En particulier, si $\mathcal{F} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n) \in E^n$, alors \mathcal{F} est génératrice de E si

$$\forall \vec{x} \in E, \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbf{K}^n, \vec{x} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \cdot \vec{u}_i$$

- \mathcal{F} est une **famille libre** si la seule C-L qui annule les (\vec{u}_i) est la C-L triviale. En particulier, si $\mathcal{F} = (\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n) \in E^n$, alors \mathcal{F} est libre si :

$$(\forall (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbf{K}^n), (\lambda_1 \cdot \vec{u}_1 + \lambda_2 \cdot \vec{u}_2 + \dots + \lambda_n \cdot \vec{u}_n = \vec{0}_E \implies \lambda_1 = \dots = \lambda_n = 0)$$

- \mathcal{F} est une **base** de E si elle est libre et génératrice.

Savoir-faire : montrer qu'une famille est libre à l'aide de la définition.

Proposition.— Propriétés des familles libres et génératrices

- Si $\vec{0} \in \mathcal{F}$, \mathcal{F} est liée.
- Si $\mathcal{F} = (\vec{u})$, \mathcal{F} est libre si et seulement si $\vec{u} \neq \vec{0}$.
- Si $\mathcal{F} = (\vec{u}; \vec{v})$, \mathcal{F} est libre si et seulement si \vec{u} et \vec{v} ne sont pas colinéaires.
- Si \mathcal{F} est libre et $\mathcal{L} \subseteq \mathcal{F}$ est une sous-famille de \mathcal{F} , alors \mathcal{L} est libre.
- Si \mathcal{F} est liée, et $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{L}$ est une sur-famille de \mathcal{F} , alors \mathcal{L} est liée.
- Si \mathcal{F} est génératrice et $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{G}$ est une sur-famille de \mathcal{F} , \mathcal{G} , alors \mathcal{G} est génératrice.

Théorème.— Caractérisation des bases¹ —. Soit E un \mathbf{K} -e.v et $\mathcal{B} = (\vec{b}_i)_{i \in I}$ une famille finie de vecteurs de E .

$$\mathcal{B} \text{ est un base de } E \text{ ssi pour tout } \vec{x} \in E, \text{ il existe un } n\text{-uplet } (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbf{K}^n, \text{ unique tel que } \vec{x} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \cdot \vec{b}_i$$

Connaître : les bases canoniques de \mathbf{K}^n , $\mathbf{K}_n[X]$, $\mathbf{K}[X]$, $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbf{K})$.