



# II. Espaces vectoriels.

Dans toute la suite,  $K$  désigne

un corps  $\rightarrow (\mathbb{R}, +, \times)$

$\searrow (\mathbb{C}, +, \times)$

$\searrow (\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}, \oplus, \otimes)$

le plus générale...

corps à  $p^n$  elts

$\neq \mathbb{Z}/p^n\mathbb{Z}$

$\searrow \mathbb{F}_{p^n}$

pas un corps...

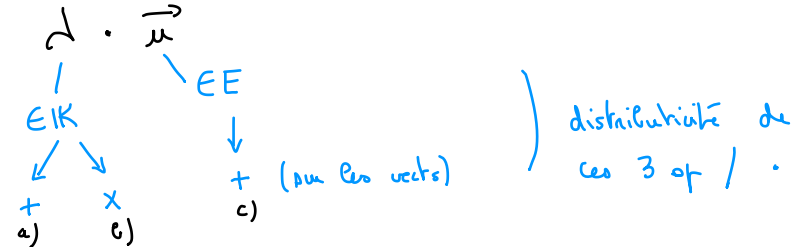
## ① Généralités.

\* def: soit  $E$  un ensemble (de vecteurs)

- et  $+$  : loi sur  $E$
- $\cdot$  : loi de comp. externe sur  $E$
- $\cdot$  :  $K \times E \rightarrow E$

$(E, +, \cdot)$  est un  $K$ -espace vectoriel ( $K$  ev) si:

- i)  $(E, +)$  groupe commutatif.
- ii) les relations suivantes (pseudo-distributivité) sont vraies:



a)  $\forall \lambda, \mu \in K, \vec{u} \in E$   
 $(\lambda + \mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{u}$

b)  $\forall \lambda, \mu \in K, \vec{u} \in E$   
 $(\lambda \times \mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot (\mu \cdot \vec{u})$

c)  $\forall \lambda \in K, \vec{u}, \vec{v} \in E$   
 $\lambda \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \lambda \cdot \vec{u} + \lambda \cdot \vec{v}$

iii)  $1 \cdot \vec{u} = \vec{u} \quad \forall \vec{u} \in E$

$1 \in K$  - neutre de  $\times$  de  $K$   
 $\downarrow$  def  
 $\forall \lambda \in K \quad 1 \times \lambda = \lambda \times 1 = \lambda$

ex:

- $(\mathbb{R}^n, +, \cdot)$  R ev
- $(\mathbb{Z}/p\mathbb{Z})^n, \oplus, \cdot)$   $\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$  ev
- ...

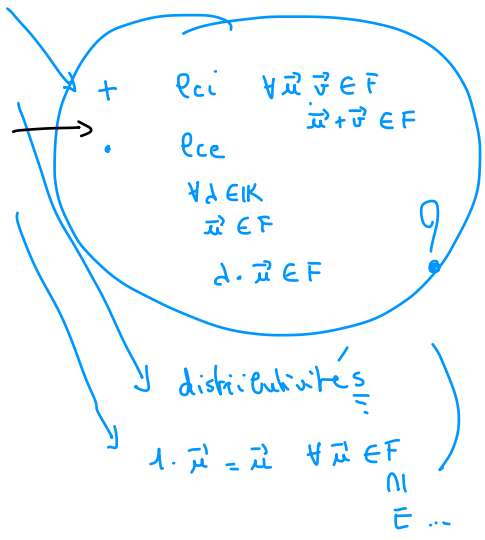
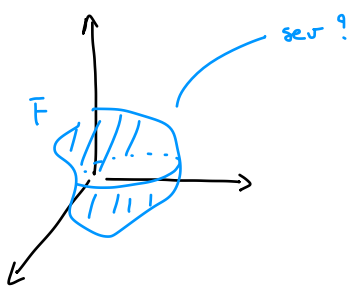
- $(\mathbb{Z}^n, +, \cdot)$
- $\rightarrow (\mathbb{Z}^n, +)$  groupe  $\checkmark$  commut.
- $\rightarrow \cdot : \vec{a} \cdot \vec{u} \in \mathbb{Z}^n$
- $\in \mathbb{Z} -$  pas un corps...

② Sous-espaces vectoriels. Ici  $(E, +, \cdot)$  est un  $\mathbb{K}E$ .

\* def:  $F \subseteq E$  est un sous-espace vectoriel de  $(E, +, \cdot)$

si  $(F, +, \cdot)$  est un  $\mathbb{K}E$  (F sev de  $(E, +, \cdot)$ )

ex:  $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$



$(G, *)$  groupe

Def  $H \subseteq G$  tq  $(H, *)$  groupe

Prop. caract.  
 $H \subseteq G$   
 $\rightarrow H \neq \emptyset$   
 $\rightarrow$  stable par  $*$  et sym.

reste vrai, car vrai ds  $E \dots$

Prop (caractérisation)

$F \subseteq E$  est un sev si:

i)  $F \neq \emptyset$

ii) Version longue

$\forall \vec{u}, \vec{v} \in F, \vec{u} + \vec{v} \in F$   
 $\forall \lambda \in \mathbb{K}, \vec{u} \in F, \lambda \cdot \vec{u} \in F$

F stable par + et  $\cdot$ .

Version courte

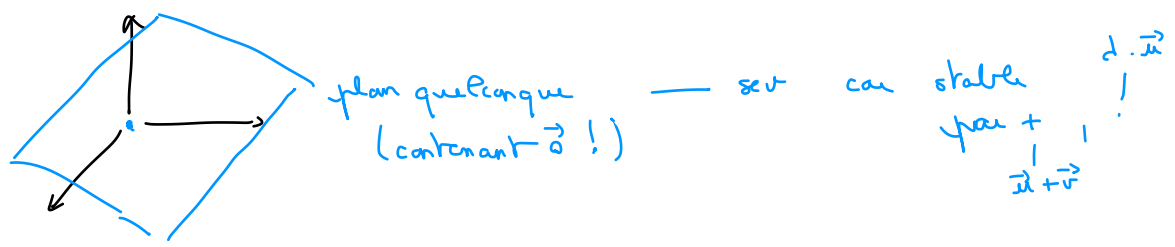
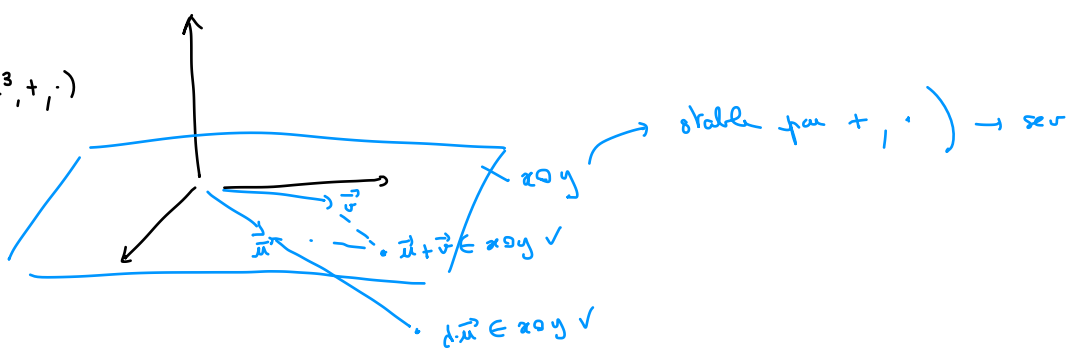
ii)  $\forall \vec{u}, \vec{v} \in F, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{K}$

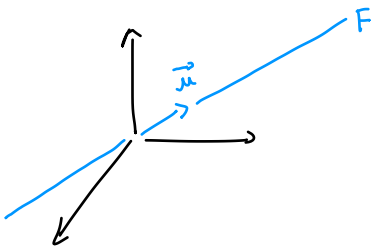
$\lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v} \in F$

combinaison linéaire de  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$

F stable par combinaisons linéaires

ex:  $E = (\mathbb{R}^3, +, \cdot)$





$\#/\# \overbrace{\{\vec{u}\}}^{\text{ensemble}} \text{ pas un sev}$   
 $A''$   
 $d\vec{u} + \mu \cdot \vec{u} = (d+\mu)\vec{u} \notin \{\vec{u}\} \dots$   
 $\neq \vec{u}$   
 sous-espace vectoriel engendré par A  
 droite de vecteur directeur  $\vec{u} : F$   
 sev  
 $\text{Vect}(A)$

\* def: si  $A \subseteq E$  (partie quelconque)

On appelle sous-espace vectoriel engendré par A (noté  $\text{Vect}(A)$ )  
 le plus petit sous-espace vectoriel de E contenant A.

$A \rightsquigarrow \text{Vect}(A)$   
 ajouter les  
 élt's pour  
 rendre stable par  
 $+$ ,  $\cdot$

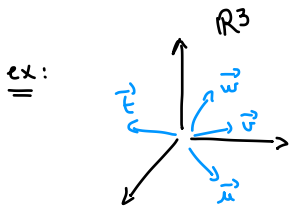
Prop  $\text{Vect}(A)$  : ensemble des comb. linéaires d'éléments de A

$\{d_1 \cdot \vec{u}_1 + \dots + d_n \cdot \vec{u}_n ; d_i \in K, \vec{u}_i \in A\}$

\* def: une famille de n vecteurs  $\{u_1, \dots, u_n\}$  est une

famille génératrice de E si :

- l'espace vect. qu'elle engendre est E
- $\text{Vect}\{u_1, \dots, u_n\} = E$



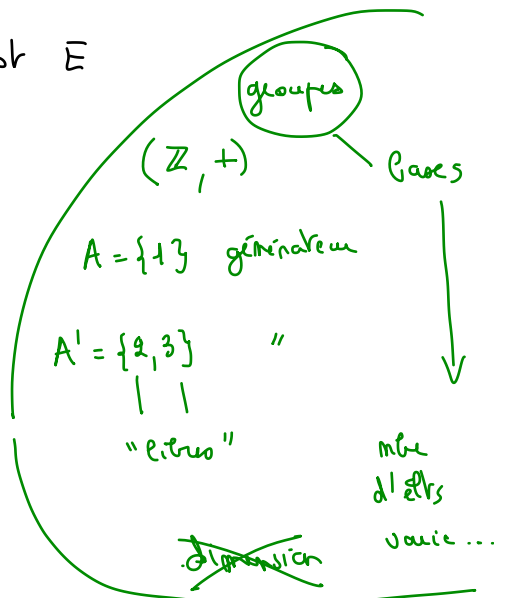
familles génératrices :

$\rightarrow (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$   
 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

→ 3 vects non coplanaires

→ 4 vects non coplanaires - génératrice ✓

comme c.l. des autres



famille libre ←

"1 vctr. en trop" ...

→ peut être écrit

\* def: une famille est libre si  
 $\{\vec{u}_1 \dots \vec{u}_m\}$  (famille liée  $\rightarrow$ )  
 intuition: aucun vect. n'est c.p. des autres

$\forall d_1 \dots d_m \in \mathbb{K}$   
 $d_1 \cdot \vec{u}_1 + \dots + d_m \cdot \vec{u}_m = \vec{0} \implies d_1 = \dots = d_m = 0$   
 (S)  $\xrightarrow{\text{param}}$  résoudre 1 syst. lin.  $m \times m$   
 $\downarrow$   
 Gauss ( $\mathcal{O}(m^3)$ )

ex:  $\begin{cases} u_1 = (1, 1, -1, 0) \\ u_2 = (1, 0, 0, -1) \\ u_3 = (0, 1, -1, 1) \end{cases}$

tester chaque vect. ....  
 $\downarrow$   
 complexité!

$\exists$  solution de (S) avec  $d_i \neq 0$   
 diviser (S) par  $\frac{d_i}{d_i}$   
 $\downarrow$   
 $\vec{u}_i = - \left( \frac{d_1}{d_i} \vec{u}_1 + \dots + \frac{d_m}{d_i} \vec{u}_m \right)$

libre ?

on suppose que  $d_1 \cdot \vec{u}_1 + d_2 \cdot \vec{u}_2 + d_3 \cdot \vec{u}_3 = \vec{0}$

$\Leftrightarrow d_1 \cdot (1, 1, -1, 0) + d_2 \cdot (1, 0, 0, -1) + d_3 \cdot (0, 1, -1, 1) = \vec{0}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} d_1 + d_2 = 0 & \text{pivot} & \text{1ère coord} \\ d_1 + d_3 = 0 & e_2 \leftarrow e_2 - (e_1) \\ -d_1 - d_3 = 0 & e_3 \leftarrow e_3 + (e_1) \\ -d_2 + d_3 = 0 \end{cases}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} d_1 + d_2 = 0 \\ -d_2 + d_3 = 0 \\ d_2 - d_3 = 0 \\ -d_2 + d_3 = 0 \end{cases}$   
 pivot  
 identique  
 $\begin{cases} e_3 \leftarrow e_3 + e_2 \\ e_4 \leftarrow e_4 - e_2 \end{cases} \rightarrow$  deviennent  $0=0$

$\Leftrightarrow \begin{cases} d_1 + d_2 = 0 \\ -d_2 + d_3 = 0 \end{cases}$   
 3 inconnues  
 - 2 eq  
 1 param  $\rightarrow d_2$

$\implies \begin{cases} d_1 = -d_2 \\ d_3 = d_2 \end{cases}$

famille liée : cas infini de det avec  $d_i \neq 0 \dots$

\* def: si  $\{u_1 \dots u_m\} \subseteq E$ , le rang de  $\{u_1 \dots u_m\}$  est la taille de la plus grande sous-famille libre.  
 $\text{rang} \{u_1 \dots u_m\}$

ex:

$$\begin{cases} u_1 = (1, 1, -1, 0) \\ u_2 = (1, 0, 0, -1) \\ u_3 = (0, 1, -1, 1) \end{cases}$$

→ lièr → rang < nbre vctrs ...

↳ rang = 2      ( $\{u_1, u_2\}$  libre)

\* def: si une famille de  $E$  est libre et gèneratrice, alors  
↳ c'est une base de  $E$ .

\* def: si  $E$  admet une base finie, on dit que c'est un esp.  
↳ (vectoriel de dimension finie).

ex:

ev. de dim finie.

$(\mathbb{R}^m, +, \cdot) \rightarrow \{u_i = (0, \dots, 1, \dots, 0)\}$   
↳ vctrs à  $m$  coords.

$(\text{poly}_{d \leq m}, +, \cdot) \rightarrow \mathbb{R}_m[X]$   
↳  $1, x, \dots, x^m$

ev. de dim  $\infty$ .

$(\text{polynômes}, +, \cdot) \xrightarrow{\text{base}} 1, x, x^2, \dots$   
 $\mathbb{R}[X]$   
↳ degré ...

Théorème de la base incomplète

Dans un espace vectoriel de dim. finie  
↳ toutes bases ont le même nombre d'éléments → dimension de  $E$   
dim(E).

Calcul du rang → par pivot de Gauss sur les coords car

$$\text{rang} \{u_1, \dots, u_n\} = \text{rang} \left\{ u_1 + \sum_{i=2}^n d_i \cdot u_i, u_2, \dots, u_n \right\}$$

Prop

$$\text{rang} \{u_1, \dots, u_n\} = \text{dim} \left( \overbrace{\text{Vect}(\{u_1, \dots, u_n\})}^{\text{ev}} \right)$$

③ Somme de sev.

Prop  $E$  Ker

$F_1, F_2$  deux sev  
 $\downarrow$   
 stable par c.p.

~~$F_1 \cup F_2$~~

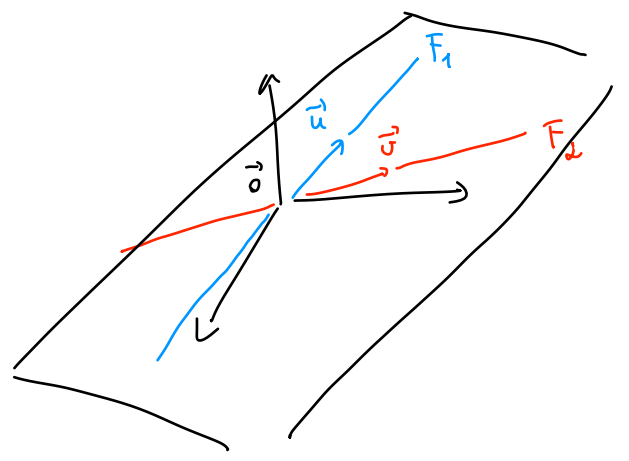
pas sev sauf si  $F_1 \subseteq F_2$   
 ou  $F_2 \subseteq F_1$

$F_1 \cap F_2 \rightarrow$  sev  
 $\downarrow$   
 stable par c.p.

ex:  $\mathbb{R}^3$

$F_1$  sev de dim 1  
 $\downarrow$   
 droite Vect $\{\vec{u}\}$

$F_2$  sev de dim 1  
 $\downarrow$   
 droite Vect $\{\vec{v}\}$



$F_1 \cup F_2 \rightarrow$  union de 2 droites  
 $\downarrow$   
 pas un sev

$\text{Vect}(F_1 \cup F_2) = \text{Vect}(\{\vec{u}, \vec{v}\})$

$\downarrow$   
 c.e. de  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  ) plan engendré par  $\vec{u}, \vec{v}$ .  
 si  $\vec{u}, \vec{v}$  libres.

$(\lambda \cdot \vec{u}) + (\mu \cdot \vec{v})$   
 $\in F_1 \parallel \in F_2$   
 $\vec{u}_1 + \vec{u}_2$   
 $\downarrow \quad \downarrow$   
 $\in F_1 \quad \in F_2$

\* def: si  $F_1, F_2$  sont des sev de  $E$

$F_1 + F_2 = \{ \vec{u}_1 + \vec{u}_2 ; \vec{u}_1 \in F_1, \vec{u}_2 \in F_2 \}$  sev de  $E$   
 $\parallel$   
 $\text{Vect}(F_1 \cup F_2)$

$$F_1 + F_2 = \{ \lambda \cdot \vec{u}_1 + \mu \cdot \vec{u}_2 \}; \lambda, \mu \in \mathbb{K}$$

$\vec{u}_1 \in F_1$       $\vec{u}_2 \in F_2$

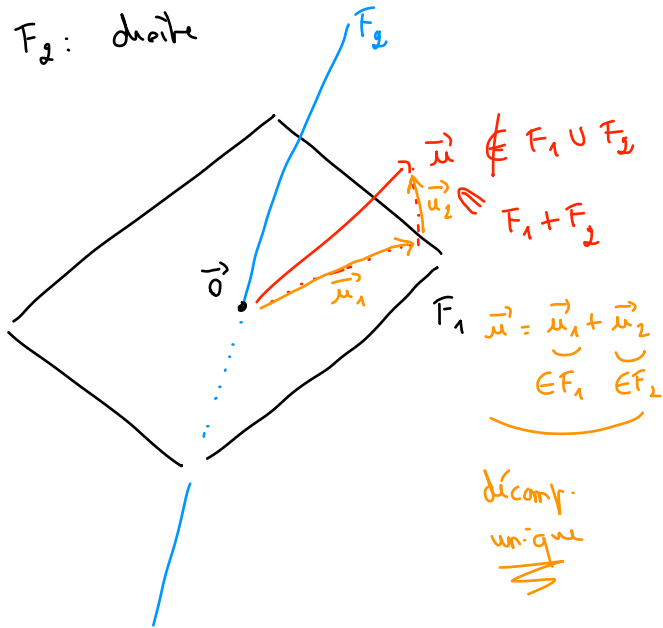
$\vec{u}_1 \in F_1$       $\vec{u}_2 \in F_2$

$\swarrow \quad \searrow$   
 sev

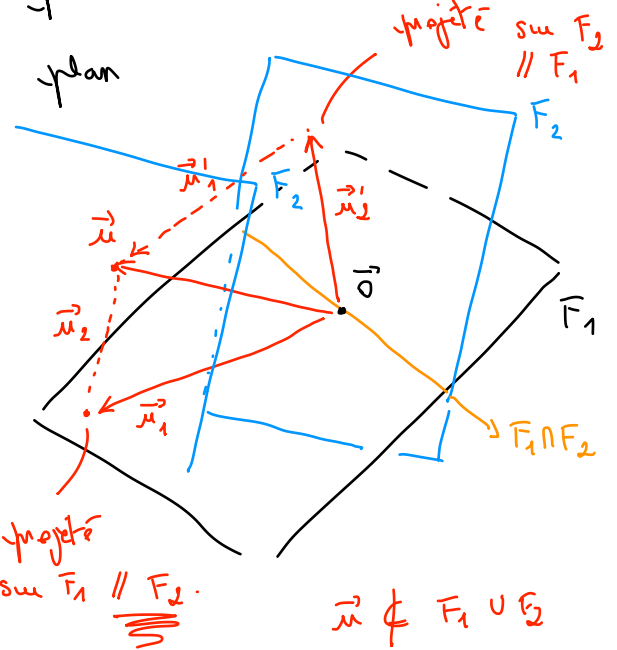
NI ✓  
UI

ex: ds  $\mathbb{R}^3$

$F_1$ : plan  
 $F_2$ : droite



$F_1$ : plan  
 $F_2$ : plan



$$F_1 + F_2 = \mathbb{R}^3$$

sev supplémentaires

$$F_1 \cap F_2 = \{ \vec{0} \} - \text{dim } 0.$$

$$F_1 + F_2 = \mathbb{R}^3$$

$\swarrow \quad \searrow$   
 dim 2    dim 2

$$\dim(F_1 \cap F_2) = 1$$

$$\vec{u} \notin F_1 \cup F_2$$

$$\vec{u} \in F_1 + F_2 \quad \checkmark$$

$$\vec{u} = \vec{u}_1 + \vec{u}_2$$

$$= \vec{u}_1 + \vec{u}_2$$

$\vec{u}_1 \in F_1$       $\vec{u}_2 \in F_2$

decomp.  
non unique

\* def: la somme de deux sev  $F_1, F_2$  est dite directe si

$$F_1 \cap F_2 = \{ \vec{0} \}$$

On le note:

$$F_1 \oplus F_2$$

Dans ce cas  $\forall \vec{u} \in F_1 \oplus F_2 \quad \exists! \vec{u}_1 \in F_1 \quad \text{tq} \quad \vec{u} = \vec{u}_1 + \vec{u}_2$



Prop. une base de  $F_1 \oplus F_2$  est l'union

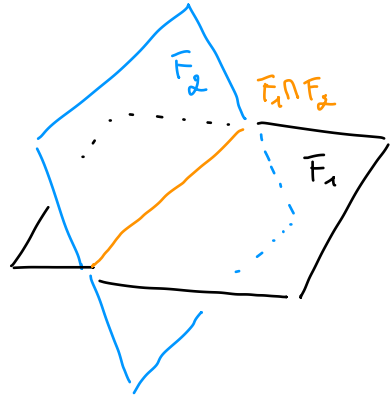
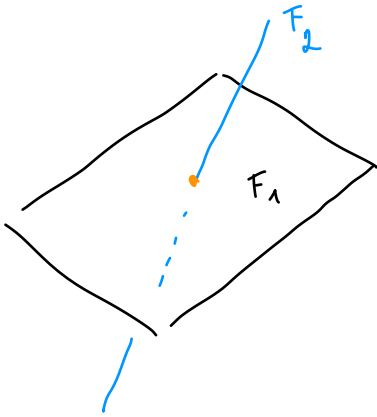


→ d'une base de  $F_1$

→ et une base de  $F_2$

Prop. si  $F_1, F_2$  deux sev de  $E$  de somme directe  $F_1 \oplus F_2$

$$\dim(F_1 + F_2) + \underbrace{\dim(F_1 \cap F_2)}_0 = \dim F_1 + \dim F_2$$



$$F_1 + F_2 = \mathbb{R}^3 \rightarrow \dim 3$$