

Chapitre 1

Espaces Vectoriels

I) Espace vectoriel sur un Corps commutatif \mathbb{K} .

Soit E un ensemble, muni d'une loi de composition interne \oplus ,

$$\oplus: E \times E \longrightarrow E$$
$$(x, y) \longmapsto x \oplus y.$$

et d'une loi de composition externe $*$,

$$*: \mathbb{K} \times E \longrightarrow E$$

$$(\lambda, x) \longmapsto \lambda * x.$$

On dit que E est un **espace vectoriel** sur \mathbb{K} ,
ou (**un \mathbb{K} -espace vectoriel**) ssi:

1) (E, \oplus) est un groupe abélien.

2) la loi externe $*$ vérifie les quatre propriétés suivantes: pour tous $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$ et

$$x, y \in E.$$

$$\text{2.1} \quad \alpha * (x \oplus y) = \alpha * x \oplus \alpha * y.$$

$$\text{2.2} \quad (\alpha + \beta) * x = \alpha * x \oplus \beta * x.$$

$$\text{2.3} \quad (\alpha \cdot \beta) * x = \alpha * (\beta * x).$$

$$\text{2.4} \quad 1_{\mathbb{K}} * x = x.$$

Les éléments de E sont appelés **vecteurs**, ceux de \mathbb{K} sont appelés **scalaires**.

Par abréviation on écrit $\mathbb{K}\text{-}E$ pour \mathbb{K} -espace vectoriel.

(1)

Exemples :

① Tout corps commutatif K est un K -espace vectoriel.

• \mathbb{R} est un \mathbb{R} -ev

• \mathbb{C} est un \mathbb{C} -ev

② soit K un corps commutatif, soit $n \in \mathbb{N}^*$

$$K^n = \underbrace{K \times K \times K \times \dots \times K}_{n \text{ fois}}$$

K^n est un K -espace vectoriel relativement aux lois :

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in K^n, \quad y = (y_1, \dots, y_n) \in K^n$$

$$x \oplus y = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n)$$

$$\lambda * x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$$

③ soit X un ensemble et E un K -ev.

on note par

$$\mathcal{F}(X, E) = \{f: X \rightarrow E, f \text{ application}\}$$

on définit

$$\mathcal{F}(X, E) \times \mathcal{F}(X, E) \longrightarrow \mathcal{F}(X, E)$$

$$(f, g) \longmapsto f * g$$

$$(f * g)(x) = f(x) + g(x), \quad \forall x \in X.$$

$$K \times \mathcal{F}(X, E) \longrightarrow \mathcal{F}(X, E)$$

$$(\lambda, g) \longmapsto \lambda \cdot g$$

$$(\lambda \cdot g)(x) = \lambda \cdot g(x), \quad \forall x \in X.$$

② $(\mathcal{F}(X, E), +, \cdot)$ est un K -ev.

Propriétés: $\forall \alpha, \beta \in K, \forall x, y \in E$ on a

$$1) \alpha \cdot 0_E = 0_E$$

$$2) \alpha \cdot (x - y) = \alpha x - \alpha y$$

$$3) (-\alpha) \cdot x = \alpha \cdot (-x) = -(\alpha \cdot x)$$

$$4) 0_K \cdot x = 0_E$$

$$5) (\alpha - \beta) x = \alpha x - \beta x$$

Démonstration

II) Sous espace Vectoriel

Definition 1 Soient $(E, +, \cdot)$ un K -espace vectoriel et F une partie non vide de E on dit que F est un sous-espace vectoriel de E si et seulement si

1) F est stable pour $+$:
 $\forall x, y \in F, x + y \in F$

2) F est stable pour \cdot :
 $\forall u \in F, \forall \alpha \in K, \alpha \cdot u \in F$.

Remarque: La structure induite sur F par la structure de E est une structure de K -espace vectoriel.

Proposition 1 Soient E un K -ev, F une partie de E

$$F \text{ sev de } E \Leftrightarrow \begin{cases} 1) F \neq \emptyset \\ 2) \forall \alpha, \beta \in K, \forall u, v \in F, \\ \alpha u + \beta v \in F. \end{cases}$$

$$F \text{ sev de } E \Leftrightarrow \begin{cases} 1) F \neq \emptyset \\ 2) \forall x, y \in F, x + y \in F \\ 3) \forall \lambda \in K, \forall x \in E, \lambda \cdot x \in F \end{cases}$$

$$F \text{ sev de } E \Leftrightarrow \begin{cases} 1) F \neq \emptyset \\ 2) \forall \alpha \in K, \forall x, y \in E \\ \alpha x + y \in E. \end{cases}$$

Montrons la 1^{ère} équivalence

\Rightarrow) ~~$F \neq \emptyset$~~ F sev de E alors $0_E \in F$
donc $F \neq \emptyset$.

$\forall \alpha, \beta \in K, \forall x, y \in F, \alpha + \beta \in F$.

\Leftarrow) $F \neq \emptyset$ et montrons que F est stable
pour "+"

Il suffit de prendre $\alpha = \beta = 1$, on trouve

$\forall x, y \in F, x + y \in F$.

~~stabilité par~~ Montrons la 2^{ème} ?

$\forall \alpha \in K, \forall x \in F, \alpha \cdot x \in F$

Il suffit de prendre dans (*), $\beta = 0_K$.

Remarque

F sev de $E \Rightarrow 0_E \in F$

Attention la réciproque est fautive.

si $0_E \in F$ alors F n'est pas forcément un
sev de E .

Exemples

1) $F = \{0_E\}$ est un sev de E .

2) $\mathbb{R}^2 = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ est un \mathbb{R} -ev.

$F_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / y = 0\}$ est un sev de \mathbb{R}^2

$F_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / x + y = 2\}$ n'est pas
un sev de \mathbb{R}^2 .

$$F_3 = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / x + y = 0 \} \text{ est un s.v. de } \mathbb{R}^2$$

Proposition 2: Soit E un K -espace vectoriel.

On considère $(F_i)_{i \in I}$ une famille de s.v. de E .

Alors $\bigcap_{i \in I} F_i$ est un s.v. de E .

Démonstration:

d'après la proposition 1, on montre:

$$\textcircled{1} \bigcap_{i \in I} F_i \neq \emptyset$$

$$\text{et } F_i \text{ s.v.} \Rightarrow 0_E \in F_i \text{ donc } 0_E \in \bigcap_{i \in I} F_i$$

$$\textcircled{2} \forall \alpha, \beta \in K, \forall x, y \in \bigcap_{i \in I} F_i$$

$$\alpha x + \beta y \in \bigcap_{i \in I} F_i$$

$$x, y \in \bigcap_{i \in I} F_i \Rightarrow x, y \in F_i, \forall i \in I$$

$$\Rightarrow \alpha x + \beta y \in F_i, \forall \alpha, \beta \in K$$

car F_i s.v. de E

$$\text{d'où } \alpha x + \beta y \in \bigcap_{i \in I} F_i$$

⑥

□

Remarque : la réunion de sous-espace vectoriel n'est pas toujours un kev.

Exemple : \mathbb{R}^2 est un \mathbb{R} kev.

$$\left. \begin{aligned} F &= \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / x=0 \} \\ G &= \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / y=0 \} \end{aligned} \right\} \text{2 kev de } \mathbb{R}^2$$

$F \cup G = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / x=0 \text{ ou } y=0 \}$ n'est pas un kev de \mathbb{R}^2 .

$$\left. \begin{aligned} (0,1) &\notin F \cup G \\ (0,1) &\in F \cup G \end{aligned} \right\} \Rightarrow (0,1) + (1,0) = (1,1) \notin F \cup G.$$

Donc $F \cup G$ n'est pas un kev de \mathbb{R}^2 .

* Sous-espace engendré par une partie d'un kev

Définition : Soient E un kev, A une partie non vide de E , on appelle sous-espace vectoriel engendré par A le plus petit kev contenant A , on le note $S(A)$ ou $\text{Vect}(A)$ ou $\langle A \rangle$.

Propriété : $S(A) = \bigcap F$
 $A \subset F$
 $F \text{ kev de } E$

Démonstration : a) $S(A) \subset \bigcap F$, b) $\bigcap F \subset S(A)$
 $F \supset A$ $A \subset F$
 $F \text{ kev}$ $F \text{ kev}$
 (car $S(A) \subset F, \forall F \text{ kev}, F \supset A$) $\frac{S(A) \supset A}{S(A) \text{ kev de } E} \Rightarrow S(A) = \bigcap F \subset S(A)$ \square

Définition 2 : ① Soit p éléments x_1, x_2, \dots, x_p de E

On appelle combinaison linéaire de x_1, x_2, \dots, x_p
tout élément de la forme $\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_p x_p$
 $= \sum_{i=1}^p \lambda_i x_i$

Où $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_p$ sont des scalaires.

② A une partie non vide d'un K - V de E .

$C(A) = \{ u \mid u \text{ s'écrit comme combinaison linéaire d'un élément nombre fini d'éléments de } A \}$

$= \{ u \mid \exists x_1, x_2, \dots, x_p \in A \mid \exists \lambda_1, \dots, \lambda_p \in K$
 $\text{ tq } u = \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_p x_p \}$

Propriété 2 : Soit A une partie non vide de E
(E un K - V) $C(A)$ est un K - V de E .

Théorème : Soit A une partie non vide de E
(E un K - V)

① $S(A) = A \Leftrightarrow A$ est un K - V .

② $S(A) = C(A)$.

⑧

Démonstration :

$$\textcircled{1} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} S(A) = A \\ S(A) \text{ se.v. de } E \end{array} \right\} \Rightarrow A \text{ se.v. de } E.$$

$$\Leftrightarrow \left. \begin{array}{l} \exists a \in A \subset S(A) \\ A \text{ se.v. de } E \Rightarrow S(A) \subset A \end{array} \right\} \Rightarrow S(A) = A$$

$$\textcircled{2} \quad S(A) \stackrel{?}{=} C(A)$$

$$\textcircled{2.1} \quad S(A) \subset C(A) \quad ?$$

Il suffit de montrer que $A \subset C(A)$ et $C(A)$ est un se.v. de E .

$$\left[\forall a \in A, a = \sum_k \lambda_k a \in C(A) \right] \Rightarrow A \subset C(A)$$

$$\underline{\text{Propriété 2}} : \underline{S(A) \subset C(A)}.$$

$$\textcircled{2.2} \quad C(A) \subset S(A)$$

$$\forall x \in C(A) \Rightarrow \exists x_1, x_2, \dots, x_m \in A, \exists \lambda_1, \dots, \lambda_m \in K$$

$$x = \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_m x_m$$

$$x_i \in A \subset S(A)$$

$$\text{donc } \lambda_i x_i \in S(A) \text{ d'où } x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i \in S(A)$$

car $S(A)$ est un se.v. de E

Concluant $C(A) \subset S(A)$ \textcircled{q} \square

II Indépendance linéaire — Bases

Définition Soit E un K - V .

[1] Une famille (x_1, x_2, \dots, x_n) d'éléments de E est dite libre ou bien les vecteurs x_1, x_2, \dots, x_n sont linéairement indépendants si toute combinaison linéaire de ces éléments vecteurs nulle entraîne les scalaires correspondants sont tous nuls.

$$\left[\forall \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in K, \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0 \right]$$

[2] La famille (x_1, x_2, \dots, x_n) est dite liée ou bien les vecteurs x_1, x_2, \dots, x_n sont linéairement dépendants si cette famille n'est pas libre.

$\exists \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in K$ non tous nuls /

$$\cancel{\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0_E}$$

[3] la famille (x_1, x_2, \dots, x_n) de E est dite généralisante de E si le sous-espace engendré par (x_1, x_2, \dots, x_n) est E tout entier.

$\forall x \in E, \exists \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in K$ tq

$$x = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i$$

[4] On appelle base de E , toute famille (x_1, x_2, \dots, x_n) de vecteurs de E , libre et génératrice de E .

Exemple -

* \mathbb{R}^3 est un \mathbb{R} -e.v.

$\{e_1 = (1, 0, 0), e_2 = (0, 1, 0), e_3 = (0, 0, 1)\}$ est une base de \mathbb{R}^3 , on l'appelle base canonique de \mathbb{R}^3

• sans le cas général:

$\{e_1 = (1, 0, 0, \dots, 0), e_2 = (0, 1, 0, \dots), e_i = (0, \dots, 1, 0, \dots)$

$e_n = (0, 0, \dots, 0, 1)\}$ est la base canonique de \mathbb{R}^n .

1) \mathbb{R}^3 est un \mathbb{R} -e.v.

$\{(1, 2, 0), (0, 1, 0), (1, 1, 0)\}$

est une base de \mathbb{R}^3 ,

• libre $\forall \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$,

$$\alpha(1, 2, 0) + \beta(0, 1, 0) + \gamma(1, 1, 0) = (0, 0, 0) \Rightarrow$$

$$\alpha + \gamma = 0$$

$$\alpha(1, 2, 0) + \beta(0, 1, 0) + \gamma(1, 1, 0) = (0, 0, 0) \Rightarrow \begin{cases} \alpha + \gamma = 0 \\ 2\alpha + \beta + \gamma = 0 \\ \alpha\beta\gamma = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \alpha = 0 \\ \beta = 0 \\ \gamma = 0 \end{cases}$$

(M)

Lemme La famille $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ est liée si et seulement si l'un des vecteurs x_i peut s'écrire comme combinaison linéaire des autres.

Démonstration \Rightarrow)

$\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ liée $\Rightarrow \exists \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in K$, non tous nuls tels que

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0$$

~~donc~~ $\exists i_0 \in \{1, \dots, n\}$ tel que $\lambda_{i_0} \neq 0$

$$\text{et } \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i = 0$$

~~donc~~ ~~$\lambda_{i_0} x_{i_0} = -\lambda_1 x_1 - \dots - \lambda_n x_n$~~

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_{i_0-1} x_{i_0-1} + \lambda_{i_0} x_{i_0} + \lambda_{i_0+1} x_{i_0+1} + \dots + \lambda_n x_n = 0$$

$$\lambda_{i_0} x_{i_0} = -\lambda_1 x_1 - \lambda_2 x_2 - \dots - \lambda_{i_0-1} x_{i_0-1} - \lambda_{i_0+1} x_{i_0+1} - \dots - \lambda_n x_n$$

donc x_{i_0} s'écrit comme combinaison linéaire des autres éléments de x_1, \dots, x_n .

\Leftarrow) Supposons qu'il existe $i_0 \in \{1, \dots, n\}$ / x_{i_0}

$$x_{i_0} = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_{i_0-1} x_{i_0-1} + \alpha_{i_0+1} x_{i_0+1} + \dots + \alpha_n x_n$$

$$\Rightarrow \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n - x_{i_0} = 0$$

d'où (x_1, \dots, x_n) est liée. \square

(12)

Théorème : Soit E un K - V , la famille (x_1, x_2, \dots, x_n) est une base de E si et seulement si tout vecteur de E s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire de x_1, x_2, \dots, x_n .

Démonstration : Soit $x \in E$

on a (x_1, x_2, \dots, x_n) est une base de E alors (x_1, x_2, \dots, x_n) est génératrice de E .

donc $\exists (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in K^n /$

$$x = \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n.$$

Supposons que $\exists \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in K,$

$$x = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n$$

alors $x - x = (\lambda_1 - \alpha_1)x_1 + (\lambda_2 - \alpha_2)x_2 + \dots + (\lambda_n - \alpha_n)x_n = 0.$

(x_1, x_2, \dots, x_n) base de $E \Rightarrow (x_1, x_2, \dots, x_n)$ est libre.

donc $\lambda_1 - \alpha_1 = \lambda_2 - \alpha_2 = \dots = \lambda_n - \alpha_n = 0.$

donc $\alpha_i = \lambda_i \quad \forall i \in \{1, \dots, n\}$

$$\Leftrightarrow \forall x \in E \xrightarrow{\text{hyp}} \exists ! (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in K^n /$$

$$x = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n$$

$\Rightarrow (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ est génératrice de E .

Il reste à montrer que (x_1, x_2, \dots, x_n) est libre

$$\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in K,$$

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n = 0 \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$$

$$\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n = 0_E = 0_{\mathbb{R}} x_1 + \dots + 0_{\mathbb{R}} x_n$$

$$0_E \in E$$

$$\Rightarrow \alpha_1 = 0, \alpha_2 = 0, \dots, \alpha_n = 0$$

Conséquence

Soient E un K -ev,
 $B = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ une base de E

$$\forall x \in E, \Rightarrow \exists ! (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in K^n /$$

$$x = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n$$

Les scalaires $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ sont appelés

coordonnées de x ~~par rapport~~ par rapport à la base B .