

Formules de changement de base

Notations

- $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} .
- Un vecteur est noté par une lettre latine minuscule ($x, y, u, v \dots$)
- Ses composantes
- Les termes surmontés d'une astérisque (*) sont à connaître.
- Ses composantes sont notées par la même lettre indiquée par un entier (x_1, x_2, \dots ou y_1, y_2, \dots)
- 🧠 Exception : pour les familles de vecteurs.
- La matrice des coordonnées canonique est notée en remplaçant les minuscules par des majuscules ($X, Y, U, V \dots$).

I COORDONNÉES SUR UNE BASE D'UN SEV F DE K^p

A) MATRICE DES COORDONNÉES D'UN VECTEUR SUR UNE BASE DE F

B) MATRICE D'UN SYSTÈME DE VECTEURS SUR UNE BASE DE F

C) PREMIÈRE FORMULE DU CHANGEMENT DE BASE

II COORDONNÉES D'UNE APPLICATION LINÉAIRE SUR DES BASES DONNÉES

A) SECONDE FORMULE DU CHANGEMENT DE BASE