

Algèbre linéaire

Espaces vectoriels

Cours de ECG-2

Lycée Gerville Réache

Chapitre 2



- ➊ Rappels de première années
- ➋ Sous-espaces vectoriels
- ➌ Bases et dimension
- ➍ Rang d'une famille de vecteurs
- ➎ Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices



On a bien compris (du moins, je l'espère) que la notion d'ensembles est au centre de l'étude des mathématiques.



On a bien compris (du moins, je l'espère) que la notion d'ensembles est au centre de l'étude des mathématiques.

Un ensemble est une collection d'objets. Mais on voit bien que, dans sa généralité, cette notion est au mieux insuffisante, sinon peu manipulable. On préfère déjà les ensembles d'objets de même nature : ensemble de nombres, ensemble de fonctions, ensembles de matrices... sur lesquels on peut donc définir des opérations.



On a bien compris (du moins, je l'espère) que la notion d'ensembles est au centre de l'étude des mathématiques.

Un ensemble est une collection d'objets. Mais on voit bien que, dans sa généralité, cette notion est au mieux insuffisante, sinon peu manipulable. On préfère déjà les ensembles d'objets de même nature : ensemble de nombres, ensemble de fonctions, ensembles de matrices... sur lesquels on peut donc définir des opérations.

Une fois un ensemble d'objets de même nature constitué, on peut se demander quelle est sa structure. L'étude des structures algébriques mathématiques est essentielle pour identifier le type d'ensemble.



Plusieurs structures mathématiques existent, en voici trois parmi les plus courantes :

- Introduit en 1893 par Heinrich Weber (1842-1913, allemand) : le groupe. Un ensemble G est un groupe lorsqu'il est muni d'une loi de composition interne (une opération entre éléments), notée par exemple $\oplus$, et qui vérifie : G est stable par $\oplus$, la loi $\oplus$ est associative, il existe un neutre de $\oplus$ appartenant à G , et tout élément de G possède un symétrique par $\oplus$ dans G .

Sont des groupes $(\mathbb{Z}, +)$, $(\mathbb{R}^*, \times)$, $(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}), +)$, l'ensemble des applications bijectives de E dans E (muni de la composition). Ne sont pas des groupes :

$(\mathbb{N}, +)$, $(\mathbb{R}, \times)$, $(\mathbb{R}^*, +)$...

Si de plus, $\oplus$ est commutative, on dit que G est un groupe abélien.



Plusieurs structures mathématiques existent, en voici trois parmi les plus courantes :

- Introduit en 1893 par Heinrich Weber (1842-1913, allemand) : le groupe. Un ensemble G est un groupe lorsqu'il est muni d'une loi de composition interne (une opération entre éléments), notée par exemple $\oplus$, et qui vérifie : G est stable par $\oplus$, la loi $\oplus$ est associative, il existe un neutre de $\oplus$ appartenant à G , et tout élément de G possède un symétrique par $\oplus$ dans G .

Sont des groupes $(\mathbb{Z}, +)$, $(\mathbb{R}^*, \times)$, $(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}), +)$, l'ensemble des applications bijectives de E dans E (muni de la composition). Ne sont pas des groupes :

$(\mathbb{N}, +)$, $(\mathbb{R}, \times)$, $(\mathbb{R}^*, +)$...

Si de plus, $\oplus$ est commutative, on dit que G est un groupe abélien.

- Introduit en 1877 par Richard Dedekind (1831-1916, allemand) : le corps. Un ensemble $\mathbb{K}$ est un corps lorsqu'il est muni de deux lois de composition internes, notées par exemples $\oplus$ et $\star$, qui vérifient : $\mathbb{K}$ est stable par $\oplus$ et $\star$, $(\mathbb{K}, \oplus)$ est un groupe abélien, $\star$ se distribue sur $\oplus$, $\star$ possède un neutre dans $\mathbb{K}$, tout élément de $\mathbb{K}$ (excepté le neutre de $\oplus$) possède un inverse pour $\star$ dans $\mathbb{K}$. $(\mathbb{Q}, +, \times)$ et $(\mathbb{R}, +, \times)$ sont des corps. Tous les autres ensembles usuels n'en sont pas !



Plusieurs structures mathématiques existent, en voici trois parmi les plus courantes :

- Introduit en 1893 par Heinrich Weber (1842-1913, allemand) : le groupe. Un ensemble G est un groupe lorsqu'il est muni d'une loi de composition interne (une opération entre éléments), notée par exemple $\oplus$, et qui vérifie : G est stable par $\oplus$, la loi $\oplus$ est associative, il existe un neutre de $\oplus$ appartenant à G , et tout élément de G possède un symétrique par $\oplus$ dans G .

Sont des groupes $(\mathbb{Z}, +)$, $(\mathbb{R}^*, \times)$, $(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}), +)$, l'ensemble des applications bijectives de E dans E (muni de la composition). Ne sont pas des groupes :

$(\mathbb{N}, +)$, $(\mathbb{R}, \times)$, $(\mathbb{R}^*, +)$...

Si de plus, $\oplus$ est commutative, on dit que G est un groupe abélien.

- Introduit en 1877 par Richard Dedekind (1831-1916, allemand) : le corps. Un ensemble $\mathbb{K}$ est un corps lorsqu'il est muni de deux lois de composition internes, notées par exemples $\oplus$ et $\star$, qui vérifient : $\mathbb{K}$ est stable par $\oplus$ et $\star$, $(\mathbb{K}, \oplus)$ est un groupe abélien, $\star$ se distribue sur $\oplus$, $\star$ possède un neutre dans $\mathbb{K}$, tout élément de $\mathbb{K}$ (excepté le neutre de $\oplus$) possède un inverse pour $\star$ dans $\mathbb{K}$. $(\mathbb{Q}, +, \times)$ et $(\mathbb{R}, +, \times)$ sont des corps. Tous les autres ensembles usuels n'en sont pas !
- Manipulé depuis le milieu du XVII^{ème} siècle en géométrie, c'est Giuseppe Peano (1858-1932, italien) qui donna une définition rigoureuse et axiomatique d'espace vectoriel en 1888. Cette structure a le bon goût d'être un bon compromis entre « facile à manipuler » et « de nombreux ensembles peuvent être vus comme des espaces vectoriels » ; rajoutons à cela qu'elle peut avoir une interprétation géométrique.



$\overline{\mathcal{P}}$	$\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$	$\mathbb{R}[x]$	$\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$	$\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$
$3\vec{i} + 2\vec{j}$	$f - 2g$	$3P + 2Q$	$3A + 2B$	$3(u_n)_{n \in \mathbb{N}} + 2(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$
$\vec{0}$	$x \mapsto 0_{\mathbb{R}}$	$0_{\mathbb{R}[x]}$	$(0)_{n,p}$	$(0)_{n \in \mathbb{N}}$

Figure : Exemples d'espaces vectoriels



$\overline{\mathcal{P}}$	$\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$	$\mathbb{R}[x]$	$\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$	$\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$
$3\vec{i} + 2\vec{j}$	$f - 2g$	$3P + 2Q$	$3A + 2B$	$3(u_n)_{n \in \mathbb{N}} + 2(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$
$\vec{0}$	$x \mapsto 0_{\mathbb{R}}$	$0_{\mathbb{R}[x]}$	$(0)_{n,p}$	$(0)_{n \in \mathbb{N}}$

Figure : Exemples d'espaces vectoriels

On est donc face à une excellente structure algébrique qui est le thème de ce chapitre.



I. Pour bien démarrer...

- ❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.
Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.
- Propriétés :



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.
- Propriétés :
 - A est inversible si, et seulement si, il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ ou $BA = I_n$.



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.
- Propriétés :
 - A est inversible si, et seulement si, il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ ou $BA = I_n$.
 - Si A est inversible, alors A^{-1} est inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.
- Propriétés :
 - A est inversible si, et seulement si, il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ ou $BA = I_n$.
 - Si A est inversible, alors A^{-1} est inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.
 - Si A est inversible, alors tA est inversible et $({}^tA)^{-1} = {}^t(A^{-1})$.



I. Pour bien démarrer...

❶ Définition d'une matrice inversible. Propriétés.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Définition. On dit que A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = BA = I_n$.
- Propriétés :
 - A est inversible si, et seulement si, il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ ou $BA = I_n$.
 - Si A est inversible, alors A^{-1} est inversible et $(A^{-1})^{-1} = A$.
 - Si A est inversible, alors tA est inversible et $({}^tA)^{-1} = {}^t(A^{-1})$.
 - Si A et B sont inversibles, alors AB est inversible et $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$.



I. Pour bien démarrer...

- ② Conditions suffisantes de non inversibilité d'une matrice.
Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



I. Pour bien démarrer...

② Conditions suffisantes de non inversibilité d'une matrice.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Si A contient une ligne (ou colonne) nulle, alors A n'est pas inversible.



I. Pour bien démarrer...

② Conditions suffisantes de non inversibilité d'une matrice.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Si A contient une ligne (ou colonne) nulle, alors A n'est pas inversible.
- Si l'une des lignes (respectivement colonnes) de A est combinaison linéaire des autres lignes (respectivement colonnes), alors A n'est pas inversible.



I. Pour bien démarrer...

② Conditions suffisantes de non inversibilité d'une matrice.

Soient $n \in \llbracket 2; +\infty \rrbracket$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

- Si A contient une ligne (ou colonne) nulle, alors A n'est pas inversible.
- Si l'une des lignes (respectivement colonnes) de A est combinaison linéaire des autres lignes (respectivement colonnes), alors A n'est pas inversible.

⑧ Inversibilité des matrices de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

Soit $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$. On appelle déterminant de A , noté $\det(A)$, le réel défini par $\det(A) = ad - bc$. On a :

A est inversible si, et seulement si, $\det(A) \neq 0$.

Et le cas échéant :

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}.$$



I. Pour bien démarrer...

③ Inversibilité des matrices triangulaires.

Une matrice triangulaire est inversible

si, et seulement si, tous ses coefficients diagonaux sont non nuls.

si, et seulement si, le produit de ses coefficients diagonaux est non nul.



I. Pour bien démarrer...

③ Inversibilité des matrices triangulaires.

Une matrice triangulaire est inversible

si, et seulement si, tous ses coefficients diagonaux sont non nuls.

si, et seulement si, le produit de ses coefficients diagonaux est non nul.

④ Soient $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 3 & 1 & -1 \end{pmatrix}$ et $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$. Résoudre $AX = 0_{3,1}$.



I. Pour bien démarrer...

Ce chapitre est une introduction aux espaces vectoriels. Il précède celui sur les *applications linéaires entre espaces vectoriels* qui donnera un tout autre sens aux matrices que nous connaissons déjà...



II. Rappels de première années

1 Rappels de première années

- Exemples fondamentaux

2 Sous-espaces vectoriels

3 Bases et dimension

4 Rang d'une famille de vecteurs

5 Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices



II. Rappels de première années

Définition 1 – Espaces vectoriels :

Soit E un ensemble non vide muni de deux lois :

- D1** • Une loi de **composition interne** notée $+$ (l'addition) :

$$\begin{aligned} + : E \times E &\longrightarrow E \\ (x; y) &\longmapsto x + y \end{aligned}$$



Définition 1 – Espaces vectoriels :

Soit E un ensemble non vide muni de deux lois :

- D1** • Une loi de **composition interne** notée $+$ (l'addition) :

$$\begin{aligned} + : E \times E &\longrightarrow E \\ (x; y) &\longmapsto x + y \end{aligned}$$

- D2** • Une loi de **composition externe**, notée $\cdot$ (la multiplication par un scalaire) :

$$\begin{aligned} \cdot : \mathbb{R} \times E &\longrightarrow E \\ (\lambda; x) &\longmapsto \lambda \cdot x \end{aligned}$$



II. Rappels de première années

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel** sur $\mathbb{R}$ ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :



II. Rappels de première années

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel** sur $\mathbb{R}$ ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D3 • $(E, +)$ est un groupe abélien, *i.e.*

① $+$ est *associative* : $\forall (x; y; z) \in E^3, (x + y) + z = x + (y + z) = x + y + z.$



II. Rappels de première années

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel** sur $\mathbb{R}$ ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D3 • $(E, +)$ est un groupe abélien, *i.e.*

- ① $+$ est *associative* : $\forall (x; y; z) \in E^3, (x + y) + z = x + (y + z) = x + y + z.$
- ② $+$ est *commutative* : $\forall (x; y) \in E^2, x + y = y + x.$



Dès qu'il n'y aura plus d'ambiguïté, on notera 0 plutôt que 0_E .

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel** sur $\mathbb{R}$ ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D3 • $(E, +)$ est un groupe abélien, *i.e.*

- ① $+$ est *associative* : $\forall (x; y; z) \in E^3, (x + y) + z = x + (y + z) = x + y + z$.
- ② $+$ est *commutative* : $\forall (x; y) \in E^2, x + y = y + x$.
- ③ $+$ admet un *élément neutre* noté 0_E et appelé **vecteur nul** :

$$\forall x \in E, \quad x + 0_E = 0_E + x = x.$$



Dès qu'il n'y aura plus d'ambiguïté, on notera 0 plutôt que 0_E .

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel** sur $\mathbb{R}$ ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D3 • $(E, +)$ est un groupe abélien, *i.e.*

- ① $+$ est *associative* : $\forall (x; y; z) \in E^3, (x + y) + z = x + (y + z) = x + y + z$.
- ② $+$ est *commutative* : $\forall (x; y) \in E^2, x + y = y + x$.
- ③ $+$ admet un *élément neutre* noté 0_E et appelé **vecteur nul** :

$$\forall x \in E, \quad x + 0_E = 0_E + x = x.$$

- ④ Tout élément de E admet un *symétrique* pour $+$ appelé **opposé de x** et noté $-x$:

$$\forall x \in E, \quad x + (-x) = 0_E.$$



II. Rappels de première années



La loi $\cdot$ est une loi de multiplication externe : ce n'est pas le produit de deux vecteurs.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel sur $\mathbb{R}$** ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en $\mathbb{R}$ -ev lorsque :

D4 • La loi de composition externe vérifie les axiomes suivants :

- ① $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad \lambda \cdot (\mu \cdot x) = (\lambda \times_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x : \text{compatibilité avec } \times_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$



II. Rappels de première années



Attention

La loi $\cdot$ est une loi de multiplication externe : ce n'est pas le produit de deux vecteurs.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel sur $\mathbb{R}$** ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D4 • La loi de composition externe vérifie les axiomes suivants :

- ❶ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad \lambda \cdot (\mu \cdot x) = (\lambda \times_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x : \text{compatibilité avec } \times_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$
- ❷ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad (\lambda +_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x = \lambda \cdot x + \mu \cdot x : \text{compatibilité } +_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$



II. Rappels de première années



La loi $\cdot$ est une loi de multiplication externe : ce n'est pas le produit de deux vecteurs.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel sur $\mathbb{R}$** ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D4 • La loi de composition externe vérifie les axiomes suivants :

- ❶ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad \lambda \cdot (\mu \cdot x) = (\lambda \times_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x : \text{compatibilité avec } \times_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$
- ❷ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad (\lambda +_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x = \lambda \cdot x + \mu \cdot x : \text{compatibilité } +_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$
- ❸ $\forall (x; y) \in E^2, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \quad \lambda \cdot (x + y) = \lambda \cdot x + \lambda \cdot y : \text{compatibilité avec } + \text{ dans } E.$



II. Rappels de première années



La loi $\cdot$ est une loi de multiplication externe : ce n'est pas le produit de deux vecteurs.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un **espace vectoriel sur $\mathbb{R}$** ou **$\mathbb{R}$ -espace vectoriel** abrégé en **$\mathbb{R}$ -ev** lorsque :

D4 • La loi de composition externe vérifie les axiomes suivants :

- ❶ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad \lambda \cdot (\mu \cdot x) = (\lambda \times_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x : \text{compatibilité avec } \times_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$
- ❷ $\forall x \in E, \forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad (\lambda +_{\mathbb{R}} \mu) \cdot x = \lambda \cdot x + \mu \cdot x : \text{compatibilité } +_{\mathbb{R}} \text{ dans } \mathbb{R}.$
- ❸ $\forall (x; y) \in E^2, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \quad \lambda \cdot (x + y) = \lambda \cdot x + \lambda \cdot y : \text{compatibilité avec } + \text{ dans } E.$
- ❹ $\forall x \in E, \quad 1_{\mathbb{R}} \cdot x = x : 1_{\mathbb{R}} \text{ est l'élément neutre pour } \cdot.$



Les vecteurs sont le plus souvent notés sans leur flèche.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On appelle :

- **vecteurs** les éléments de E .



Les vecteurs sont le plus souvent notés sans leur flèche.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On appelle :

- **vecteurs** les éléments de E .
- **scalaires** les éléments de $\mathbb{R}$.



Les vecteurs sont le plus souvent notés sans leur flèche.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On appelle :

- **vecteurs** les éléments de E .
- **scalaires** les éléments de $\mathbb{R}$.

On dit que $\mathbb{R}$ est le **corps de base** de l'espace vectoriel E .



II. Rappels de première années

À retenir

Les vecteurs sont le plus souvent notés sans leur flèche.

Définition 1 – Espaces vectoriels :

On appelle :

- **vecteurs** les éléments de E .
- **scalaires** les éléments de $\mathbb{R}$.

On dit que $\mathbb{R}$ est le **corps de base** de l'espace vectoriel E .

En gros, un espace vectoriel est un ensemble muni d'une addition interne et d'une multiplication scalaire qui ont les bonnes propriétés habituelles permettant les calculs !



II. Rappels de première années

Remarques :

- On notera que l'existence du vecteur nul implique que tout espace vectoriel E est non vide.



II. Rappels de première années

Remarques :

- On notera que l'existence du vecteur nul implique que tout espace vectoriel E est non vide.
- Pour éviter des parenthèses, on définit une priorité de la loi externe sur la loi interne : $\lambda.x + y$ signifie $(\lambda.x) + y$.



II. Rappels de première années

Remarques :

- On notera que l'existence du vecteur nul implique que tout espace vectoriel E est non vide.
- Pour éviter des parenthèses, on définit une priorité de la loi externe sur la loi interne : $\lambda.x + y$ signifie $(\lambda.x) + y$.
- Si elle est non ambiguë, on allège en général l'écriture en notant λu plutôt que $\lambda \cdot \vec{u}$ pour λ un scalaire et $\vec{u}$ un vecteur, même si la notation avec des flèches pour les vecteurs peut être utilisée dans un premier temps pour ne pas mélanger les objets. Les lettres grecques $\alpha, \beta, \lambda, \mu, \dots$ s'utilisent plutôt pour les scalaires que pour les vecteurs.



II. Rappels de première années

Remarques :

- On notera que l'existence du vecteur nul implique que tout espace vectoriel E est non vide.
- Pour éviter des parenthèses, on définit une priorité de la loi externe sur la loi interne : $\lambda.x + y$ signifie $(\lambda.x) + y$.
- Si elle est non ambiguë, on allège en général l'écriture en notant λu plutôt que $\lambda \cdot \vec{u}$ pour λ un scalaire et $\vec{u}$ un vecteur, même si la notation avec des flèches pour les vecteurs peut être utilisée dans un premier temps pour ne pas mélanger les objets. Les lettres grecques $\alpha, \beta, \lambda, \mu, \dots$ s'utilisent plutôt pour les scalaires que pour les vecteurs.
- Puisque E est stable par $+$ et par $\cdot$, il est stable par combinaison linéaire :

$$\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall x, y \in E, \lambda x + \mu y \in E.$$

Et si c'est vrai pour deux...



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

- P1** • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overrightarrow{0_E}$, appelé vecteur nul de E .

II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P1 • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overrightarrow{0_E}$, appelé vecteur nul de E .

P2 • Pour tout $x \in E$, x admet un **unique opposé**, noté $-x$.

En particulier,

$$\textcircled{1} \quad \forall (x; x'; y) \in E^3, \quad x + y = x' + y \implies x = x'.$$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P1 • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overrightarrow{0_E}$, appelé vecteur nul de E .

P2 • Pour tout $x \in E$, x admet un **unique opposé**, noté $-x$.

En particulier,

❶ $\forall (x; x'; y) \in E^3, \quad x + y = x' + y \implies x = x'.$

❷ $\forall (\lambda; x) \in \mathbb{R} \times E, \quad (-\lambda).x = \lambda.(-x) = -(\lambda.x).$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P1 • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overrightarrow{0_E}$, appelé vecteur nul de E .

P2 • Pour tout $x \in E$, x admet un **unique opposé**, noté $-x$.

En particulier,

- ❶ $\forall (x; x'; y) \in E^3, \quad x + y = x' + y \implies x = x'.$
- ❷ $\forall (\lambda; x) \in \mathbb{R} \times E, \quad (-\lambda).x = \lambda.(-x) = -(\lambda.x).$
- ❸ $(-1_{\mathbb{R}}).x = -x.$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P1 • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overline{0}_E$, appelé vecteur nul de E .

P2 • Pour tout $x \in E$, x admet un **unique opposé**, noté $-x$.

En particulier,

- ❶ $\forall (x; x'; y) \in E^3, \quad x + y = x' + y \implies x = x'.$
- ❷ $\forall (\lambda; x) \in \mathbb{R} \times E, \quad (-\lambda).x = \lambda.(-x) = -(\lambda.x).$
- ❸ $(-1_{\mathbb{R}}).x = -x.$
- ❹ $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall (x; y) \in E^2, \quad \lambda.(x - y) = \lambda.x - \lambda.y.$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P1 • L'élément neutre pour $+$ est **unique**, noté $\overline{0}_E$, appelé vecteur nul de E .

P2 • Pour tout $x \in E$, x admet un **unique opposé**, noté $-x$.

En particulier,

① $\forall (x; x'; y) \in E^3, \quad x + y = x' + y \implies x = x'.$

② $\forall (\lambda; x) \in \mathbb{R} \times E, \quad (-\lambda).x = \lambda.(-x) = -(\lambda.x).$

③ $(-1_{\mathbb{R}}).x = -x.$

④ $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall (x; y) \in E^2, \quad \lambda.(x - y) = \lambda.x - \lambda.y.$

⑤ $\forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \forall x \in E, \quad (\lambda - \mu).x = \lambda.x - \mu.x.$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

$$\boxed{\text{P3}} \quad \bullet \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \left(\lambda \cdot x = 0_E \iff \begin{cases} \lambda = 0 \\ \text{ou} \\ x = 0_E \end{cases} \right).$$

En particulier,

❶ Si $\lambda \neq 0$, alors $\forall (x; y) \in E^2, \quad \lambda \cdot x = \lambda \cdot y \implies x = y.$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

$$\boxed{\text{P3}} \quad \bullet \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \left(\lambda \cdot x = 0_E \iff \begin{cases} \lambda = 0 \\ \text{ou} \\ x = 0_E \end{cases} \right).$$

En particulier,

- ❶ Si $\lambda \neq 0$, alors $\forall (x; y) \in E^2, \quad \lambda \cdot x = \lambda \cdot y \implies x = y.$
- ❷ Si $x \neq 0_E$, alors $\forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \quad \lambda \cdot x = \mu \cdot x \implies \lambda = \mu.$



II. Rappels de première années

Proposition 1 – Opérations :

Soit E un espace vectoriel réel.

P3 • $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \left(\lambda \cdot x = 0_E \iff \begin{cases} \lambda = 0 \\ \text{ou} \\ x = 0_E \end{cases} \right).$

En particulier,

- ❶ Si $\lambda \neq 0$, alors $\forall (x; y) \in E^2, \lambda \cdot x = \lambda \cdot y \implies x = y.$
- ❷ Si $x \neq 0_E$, alors $\forall (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \lambda \cdot x = \mu \cdot x \implies \lambda = \mu.$

P4 • $\forall n \in \llbracket 2; +\infty \llbracket, \forall (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (x_1, \dots, x_n) \in E^n, \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_n x_n \in E.$



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux



$\mathbb{N}$, $\mathbb{Z}$, $\mathbb{Q}$ ne sont pas des $\mathbb{R}$ -ev.

Exemple 1 – $(\mathbb{R}; +; \cdot)$ est un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel :

L'ensemble $\mathbb{R}$ muni de son addition et de sa multiplication est un $\mathbb{R}$ -espaces vectoriel de vecteur nul $\overrightarrow{0}_{\mathbb{R}} = 0_{\mathbb{R}}$ et muni des lois :

$$\begin{aligned} + : \mathbb{R} \times \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x; y) &\longmapsto x + y = x +_{\mathbb{R}} y \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned} \cdot : \mathbb{R} \times \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\lambda; x) &\longmapsto \lambda \cdot x = \lambda \times_{\mathbb{R}} x. \end{aligned}$$



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux

Exemple 2 – $(\mathbb{R}^n; +; \cdot)$ est un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel :

Les ensembles $\mathbb{R}^2$ et $\mathbb{R}^3$ identifiaient à l'ensemble des vecteurs du plan et de l'espace respectivement munis de la somme vectorielle et du produit des vecteurs par les réels, sont des espaces vectoriels sur $\mathbb{R}$.

De manière générale, pour $n \in \mathbb{N}^*$, on définit sur $\mathbb{R}^n$ les lois :

$$\begin{aligned} + : \quad & \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n && \longrightarrow && \mathbb{R}^n \\ & ((x_1, x_2, \dots, x_n); (y_1, y_2, \dots, y_n)) && \longmapsto && (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n) \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned} \cdot : \quad & \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n && \longrightarrow && \mathbb{R}^n \\ & (\lambda; (x_1, x_2, \dots, x_n)) && \longmapsto && (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n) \end{aligned}$$

Le vecteur nul est $\overrightarrow{0_{\mathbb{R}^n}} = (0, 0 \dots, 0)$



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux



L'ensemble de toutes les matrices (sans spécification de taille) n'est pas un espace vectoriel (on ne peut pas additionner deux matrices de taille différente).

$\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ est, en fait, un peu plus qu'un ev car on peut le munir d'une multiplication interne.

Exemple 3 – $(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}), +, \cdot)$ est un espace vectoriel

On munit $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ des lois :

$$+ : \quad \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}) \times \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}) \quad \longrightarrow \quad \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$$

$$\left((a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} ; (b_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} \right) \longmapsto (a_{i,j} + b_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$$

et

$$\cdot : \quad \mathbb{R} \times \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}) \quad \longrightarrow \quad \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$$

$$\left(\lambda ; (a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} \right) \longmapsto \lambda \cdot (a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} = (\lambda a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$$

Le vecteur nul est la matrice nulle $\overline{0_{\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})}} = (0)_{n,p}$.

En particulier, pour $n = p$, l'ensemble $(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}), +, \cdot)$ des matrices carrées est aussi un espace vectoriel sur $\mathbb{R}$.



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux



$\mathcal{F}(\Omega; Y)$ n'est, en général, pas un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel (pour les mêmes lois) si Y n'est pas un $\mathbb{R}$ -ev.

Exemple 4 – $(\mathcal{F}(\Omega; \mathbb{R}); +; \cdot)$ est un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel :

Soient Ω un ensemble quelconque. L'ensemble $\mathcal{F}(\Omega; \mathbb{R})$, noté aussi $\mathbb{R}^\Omega$ des fonctions de Ω à valeurs dans $\mathbb{R}$ peut être munis des lois :

$$+ : \mathbb{R}^\Omega \times \mathbb{R}^\Omega \longrightarrow \mathbb{R}^\Omega$$

$$(f; g) \longmapsto f + g : \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$x \longmapsto f(x) + g(x)$$

et

$$\cdot : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^\Omega \longrightarrow \mathbb{R}^\Omega$$

$$(\lambda; f) \longmapsto \lambda \cdot f : \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$x \longmapsto \lambda f(x)$$

Le vecteur nul $\overrightarrow{0_{\mathcal{F}(\Omega; \mathbb{R})}}$ est la fonction nulle $0_{\mathcal{F}(\Omega; \mathbb{R})} : \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$.

$$x \longmapsto 0$$



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux

Exemples 5 :

- E1** • Si $\Omega = I$ où I est un intervalle de $\mathbb{R}$ dans l'exemple (4), on en déduit que l'ensemble $\mathcal{F}(I; \mathbb{R})$ des **fonctions** de I ou de dans $\mathbb{R}$ est un espace vectoriel. Les fonctions $\cos$, $\exp$, ... sont des exemples de vecteurs de cet espace vectoriel.



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux

Exemples 5 :

E1 • Si $\Omega = I$ où I est un intervalle de $\mathbb{R}$ dans l'exemple (4), on en déduit que l'ensemble $\mathcal{F}(I; \mathbb{R})$ des **fonctions** de I ou de dans $\mathbb{R}$ est un espace vectoriel. Les fonctions $\cos$, $\exp$, ... sont des exemples de vecteurs de cet espace vectoriel.

E2 • Si $\Omega = \mathbb{N}$, l'exemple (4) affirme que l'ensemble $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$ des **suites** à valeurs dans $\mathbb{R}$ est muni d'une structure d'espace vectoriel dont le vecteur nul est la suite constante égale à $0_{\mathbb{R}}$.

La somme de deux suites $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ étant la suite $(u_n + v_n)_{n \in \mathbb{N}}$, et le produit d'une suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ par un réel λ étant la suite $(\lambda x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux



L'ensemble des fonctions polynomiales de degré exactement égal à n n'est pas un espace vectoriel.

Exemple 6 – $(\mathbb{R}[x]; +; \cdot)$ est un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel :

L'ensemble $\mathbb{R}[x]$ de toutes les fonctions polynomiales à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un espace vectoriel de vecteur nul la fonction nulle et muni des lois :

$$+ : \quad \mathbb{R}[x] \times \mathbb{R}[x] \quad \longrightarrow \quad \mathbb{R}[x]$$
$$\left(x \mapsto \sum_{k \geq 0} a_k x^k ; x \mapsto \sum_{k \geq 0} b_k x^k \right) \mapsto x \mapsto \sum_{k \geq 0} (a_k + b_k) x^k$$

et

$$\cdot : \quad \mathbb{R} \times \mathbb{R}[x] \quad \longrightarrow \quad \mathbb{R}[x]$$
$$\left(\lambda ; x \mapsto \sum_{k \geq 0} a_k x^k \right) \mapsto \lambda \cdot \sum_{k \geq 0} a_k x^k : x \mapsto \sum_{k \geq 0} (\lambda a_k) x^k.$$

En particulier, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, l'ensemble $\mathbb{R}_n[X]$ des fonction polynomiale de degré inférieur ou égal à n est un espace vectoriel.

Le vecteur nul $\vec{0}_{\mathbb{R}[x]}$ est la fonction polynomiale nulle.



II. Rappels de première années

1. Exemples fondamentaux

Dans toute la suite, E est un espace vectoriel réel, $n \in \llbracket 2; +\infty \llbracket$ et $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ une famille de vecteurs de E .



III. Sous-espaces vectoriels

1 Rappels de première années

2 **Sous-espaces vectoriels**

- Définitions et généralités
- Sous-espaces vectoriels engendrés

3 Bases et dimension

4 Rang d'une famille de vecteurs

5 Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

- D1** • F est non vide.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

- pour montrer que F est non vide

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

- D1** • F est non vide.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

- pour montrer que F est non vide
- parfois pour montrer qu'un sous-ensemble n'est pas un sev !

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

- D1** • F est non vide.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

- pour montrer que F est non vide
- parfois pour montrer qu'un sous-ensemble n'est pas un sev !

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

D1 • F est non vide.

D2 • $F \subset E$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

- pour montrer que F est non vide
- parfois pour montrer qu'un sous-ensemble n'est pas un sev !

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

- D1** • F est non vide.
- D2** • $F \subset E$.
- D3** • $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall x, y \in F, \lambda x + \mu y \in F$. (F est stable par combinaison linéaire)



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



En particulier $0_E \in F$.
Cela sera utile dans deux cas :

- pour montrer que F est non vide
- parfois pour montrer qu'un sous-ensemble n'est pas un sev !

Définition 2 – Sous-espace vectoriel :

Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E lorsque :

- D1** • F est non vide.
- D2** • $F \subset E$.
- D3** • $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall x, y \in F, \lambda x + \mu y \in F$. (F est stable par combinaison linéaire)

Proposition 2 :

Si F un sous-espace vectoriel de E , alors F est un espace vectoriel.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemple 7 :

$\{0_E\}$ et E sont des sous-espaces vectoriels de E ...



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemple 7 :

$\{0_E\}$ et E sont des sous-espaces vectoriels de E ...

Méthode 1 :

Pour montrer qu'un ensemble est un espace vectoriel, on vérifiera qu'il est non vide et on montrera que c'est un sous-espace vectoriel d'un espace vectoriel de référence.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 8 – Dans les espaces de fonctions :

- L'ensemble des fonctions paires et l'ensemble des fonctions impaires sont des sev de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 8 – Dans les espaces de fonctions :

- L'ensemble des fonctions paires et l'ensemble des fonctions impaires sont des sev de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.
- Soient I un intervalle de $\mathbb{R}$ et $k \in \mathbb{N}^*$.
Les ensembles $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R}) \sqsubset \mathcal{C}^k(I; \mathbb{R}) \sqsubset \mathcal{C}^1(I; \mathbb{R}) \sqsubset \mathcal{C}^0(I; \mathbb{R})$ sont tous des sev de l'ensemble $\mathcal{F}(I; \mathbb{R})$ des fonctions de I dans $\mathbb{R}$.
Ils forment même une suite de sev pour l'inclusion.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

La relation « être un sev » est transitive.

Exemples 8 – Dans les espaces de fonctions :

- L'ensemble des fonctions paires et l'ensemble des fonctions impaires sont des sev de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.
- Soient I un intervalle de $\mathbb{R}$ et $k \in \mathbb{N}^*$.
Les ensembles $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R}) \subset \mathcal{C}^k(I; \mathbb{R}) \subset \mathcal{C}^1(I; \mathbb{R}) \subset \mathcal{C}^0(I; \mathbb{R})$ sont tous des sev de l'ensemble $\mathcal{F}(I; \mathbb{R})$ des fonctions de I dans $\mathbb{R}$.
Ils forment même une suite de sev pour l'inclusion.
- Pour $n \in \mathbb{N}$, $\mathbb{R}_n[x]$ est un sev du $\mathbb{R}$ ev vectoriel $\mathbb{R}[x]$.
On retrouve une suite de sev pour l'inclusion :

$$\mathbb{R} = \mathbb{R}_0[x] \subset \mathbb{R}_1[x] \subset \dots \subset \mathbb{R}_n[x] \subset \mathbb{R}_{n+1}[x] \subset \dots \subset \mathbb{R}[x].$$



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 9 – Dans les espaces de matrices :

Les ensembles

- $\mathcal{D}_n(\mathbb{R})$ des matrices diagonales,

sont des sev de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 9 – Dans les espaces de matrices :

Les ensembles

- $\mathcal{D}_n(\mathbb{R})$ des matrices diagonales,
- $\mathcal{T}_{n,S}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires supérieures,

sont des sev de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 9 – Dans les espaces de matrices :

Les ensembles

- $\mathcal{D}_n(\mathbb{R})$ des matrices diagonales,
- $\mathcal{T}_{n,S}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires supérieures,
- $\mathcal{T}_{n,I}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires inférieures,

sont des sev de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 9 – Dans les espaces de matrices :

Les ensembles

- $\mathcal{D}_n(\mathbb{R})$ des matrices diagonales,
- $\mathcal{T}_{n,S}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires supérieures,
- $\mathcal{T}_{n,I}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires inférieures,
- $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ des matrices symétriques,

sont des sev de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 9 – Dans les espaces de matrices :

Les ensembles

- $\mathcal{D}_n(\mathbb{R})$ des matrices diagonales,
- $\mathcal{T}_{n,S}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires supérieures,
- $\mathcal{T}_{n,I}(\mathbb{R})$ des matrices triangulaires inférieures,
- $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ des matrices symétriques,
- $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ des matrices antisymétriques,

sont des sev de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 10 – Dans l'espace des suites :

Notons $\mathcal{S}$ l'ensemble des suites réelles.

- L'ensemble $\mathcal{S}_b$ des suites bornées est un sev de $\mathcal{S}$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 10 – Dans l'espace des suites :

Notons $\mathcal{S}$ le Rev des suites réelles.

- L'ensemble $\mathcal{S}_b$ des suites bornées est un sev de $\mathcal{S}$.
- L'ensemble $\mathcal{S}_c$ des suites convergentes est un sev de $\mathcal{S}_b$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I, \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I, \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.
- L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène de n équations à p inconnues à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^p$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I, \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.
- L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène de n équations à p inconnues à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^p$.
- L'ensemble des solutions sur un intervalle I , d'une équation différentielle linéaire homogène est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R})$.
Plus précisément,



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I; \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.
- L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène de n équations à p inconnues à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^p$.
- L'ensemble des solutions sur un intervalle I , d'une équation différentielle linéaire homogène est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R})$.
Plus précisément,
 - $\left\{ y \in \mathcal{C}^1(I; \mathbb{R}) \mid y' + a(x)y = 0 \right\}$ est un sev de $\mathcal{C}^1(I; \mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I, \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.
- L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène de n équations à p inconnues à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^p$.
- L'ensemble des solutions sur un intervalle I , d'une équation différentielle linéaire homogène est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R})$.
Plus précisément,

- $\left\{ y \in \mathcal{C}^1(I; \mathbb{R}) \mid y' + a(x)y = 0 \right\}$ est un sev de $\mathcal{C}^1(I; \mathbb{R})$.
- $\left\{ y \in \mathcal{C}^2(I; \mathbb{R}) \mid y'' + ay' + by = 0 \right\}$ est un sev de $\mathcal{C}^2(I; \mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemples 11 – Et bien d'autres :

- L'ensemble des fonctions définies, dérivables deux fois et telles que f'' est continue sur un intervalle I de $\mathbb{R}$, noté $\mathcal{C}^2(I, \mathbb{R})$, muni de l'addition interne usuelle et de la multiplication scalaire.
- L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène de n équations à p inconnues à coefficients dans $\mathbb{R}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^p$.
- L'ensemble des solutions sur un intervalle I , d'une équation différentielle linéaire homogène est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^\infty(I; \mathbb{R})$.
Plus précisément,
 - $\left\{ y \in \mathcal{C}^1(I; \mathbb{R}) / y' + a(x)y = 0 \right\}$ est un sev de $\mathcal{C}^1(I; \mathbb{R})$.
 - $\left\{ y \in \mathcal{C}^2(I; \mathbb{R}) / y'' + ay' + by = 0 \right\}$ est un sev de $\mathcal{C}^2(I; \mathbb{R})$.
- L'ensemble des suites récurrentes linéaires est un sev du Rev des suites réelles ou complexes.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemple 12 :

Soient $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $F = \{M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AM = MA\}$.

Montrons que F est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemple 12 :

Soient $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $F = \{M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AM = MA\}$.

Montrons que F est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Exemple 13 :

Soit $F = \{f \in \mathcal{C}^2(\mathbb{R}, \mathbb{R}) / \forall x \in \mathbb{R}, f''(x) - 3f'(x) + 2f(x) = 0\}$.

Montrons que F est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^2(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

 Attention

$F \cup G$ n'est un sev que si $F \subset G$
ou $G \subset F$.

Exemples 14 :

- E1** • L'ensemble $F = \{P \in \mathbb{R}_2[x]/P(0) = 1\}$ n'est pas un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}_2[x]$ car il ne contient pas la fonction polynomiale nulle.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités



$F \cup G$ n'est un sev que si $F \subset G$
ou $G \subset F$.

Exemples 14 :

- E1** • L'ensemble $F = \{P \in \mathbb{R}_2[x]/P(0) = 1\}$ n'est pas un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}_2[x]$ car il ne contient pas la fonction polynomiale nulle.
- E2** • Les sous-espaces vectoriels de $\mathbb{R}^2$ sont $\{(0,0)\}, \mathbb{R}^2$ ainsi que les droites passant par $(0,0)$.



III. Sous-espaces vectoriels

1. Définitions et généralités

Exemple 15 :

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels d'un espace vectoriel réel E .
Montrons que $F \cap G$ est un sous-espace vectoriel de E .



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Voyons un cas particulier de sous-espace vectoriel...

Définition 3 – Combinaison linéaire :

Soit $x \in E$.

On dit que x est combinaison linéaire des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ lorsqu'il existe des réels $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ tels que $x = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 16 :

E1 • Pour tous réels a et b , la matrice colonne

$$v = a \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + b \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ -a + b \end{pmatrix} \text{ est une combinaison linéaire de la}$$

famille d'éléments $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 16 :

E1 • Pour tous réels a et b , la matrice colonne

$$v = a \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + b \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ -a + b \end{pmatrix} \text{ est une combinaison linéaire de la}$$

famille d'éléments $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

E2 • Le vecteur $P = 3 \cdot \mathbb{1} + (-2) \cdot X + X^2 + 6 \cdot X^4 = 3 - 2X + X^2 + 6X^4$ est une combinaison linéaire de la famille d'éléments

$$(\mathbb{1} : x \mapsto 1, X : x \mapsto x, X^2 : x \mapsto x^2, X^4 : x \mapsto x^4) \text{ de } \mathbb{R}_4[x].$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 17 :

Soient $X = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ deux matrices de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

E1 • Montrons que $U = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ est combinaison linéaire de X et Y .



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 17 :

Soient $X = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ deux matrices de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

E1 • Montrons que $U = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ est combinaison linéaire de X et Y .

E2 • Montrons que $V = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ n'est pas combinaison linéaire de X et Y .



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 17 :

Soient $X = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ deux matrices de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

E1 • Montrons que $U = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ est combinaison linéaire de X et Y .

E2 • Montrons que $V = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ n'est pas combinaison linéaire de X et Y .

E3 • L'ensemble des combinaisons linéaires de X et Y est :

$$\left\{ \begin{pmatrix} a+b \\ b \\ b \end{pmatrix}, (a,b) \in \mathbb{R}^2 \right\}.$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Théorème 3 :

L'ensemble de toutes les combinaisons linéaires des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ est un sous-espace vectoriel de E .



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

À retenir

C'est le plus petit espace vectoriel, au sens de l'inclusion, contenant les vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$

Théorème 3 :

L'ensemble de toutes les combinaisons linéaires des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ est un sous-espace vectoriel de E .

Définition 4 – Sous-espace vectoriel engendré par une famille de vecteurs :

L'espace vectoriel des combinaisons linéaires des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ est appelé sous-espace vectoriel engendré par la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$, et noté

$$\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n).$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

À retenir

C'est le plus petit espace vectoriel, au sens de l'inclusion, contenant les vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$

Théorème 3 :

L'ensemble de toutes les combinaisons linéaires des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ est un sous-espace vectoriel de E .

Définition 4 – Sous-espace vectoriel engendré par une famille de vecteurs :

L'espace vectoriel des combinaisons linéaires des vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ est appelé sous-espace vectoriel engendré par la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$, et noté

$$\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n).$$

Cas particulier : Le sous-espace vectoriel engendré par un unique vecteur est l'ensemble de ses multiples :

$$\text{Vect}(e) = \{\lambda \cdot e, \lambda \in \mathbb{R}\}.$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 18 :

- E1** • On convient que $\text{Vect}(\emptyset) = \{0\}$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 18 :

E1

- On convient que $\text{Vect}(\emptyset) = \{0\}$.

E2

- Si $\vec{u} \neq \vec{0}$ alors $\text{Vect}(\vec{u})$ est une droite vectorielle.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 18 :

- E1** • On convient que $\text{Vect}(\emptyset) = \{0\}$.
- E2** • Si $\vec{u} \neq \vec{0}$ alors $\text{Vect}(\vec{u})$ est une droite vectorielle.
- E3** • Si $\vec{u}$ et $\vec{v}$ sont deux vecteurs non colinéaires de l'espace, alors $\text{Vect}(\vec{u}; \vec{v})$ est un plan vectoriel.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemples 18 :

- E1** • On convient que $\text{Vect}(\emptyset) = \{0\}$.
- E2** • Si $\vec{u} \neq \vec{0}$ alors $\text{Vect}(\vec{u})$ est une droite vectorielle.
- E3** • Si $\vec{u}$ et $\vec{v}$ sont deux vecteurs non colinéaires de l'espace, alors $\text{Vect}(\vec{u}; \vec{v})$ est un plan vectoriel.
- E4** • Dans $\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$, le sous-espace vectoriel engendré par $X = \{e_n : x \mapsto x^n / n \in \mathbb{N}\}$ est l'espace des fonctions polynomiales.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Méthode 2 :

Pour démontrer que F est un sous-espace vectoriel de E , on pourra tenter de l'écrire comme le sous-espace vectoriel engendré par une famille de vecteurs de E .



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés



Méthode

Écrire un ensemble comme un sev engendré équivaut à expliciter cet ensemble. S'il est déjà donné de façon explicite, il n'y a plus grand chose à faire...

Méthode 2 :

Pour démontrer que F est un sous-espace vectoriel de E , on pourra tenter de l'écrire comme le sous-espace vectoriel engendré par une famille de vecteurs de E .

Exemple 19 :

Considérons $F = \left\{ \begin{pmatrix} a & a+b \\ a & a-b \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) / (a, b) \in \mathbb{R}^2 \right\}$.

Montrons que F est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

§ 1.1.2

L'intérêt de ces propriétés est de pouvoir « réduire » la famille de vecteurs qui engendre $\text{Vect}(\dots)$.

Proposition 4 :

Soient $e_1, e_2, \dots, e_{n+1}$ des vecteurs de E .

- P1** • Si e_{n+1} est une combinaison linéaire de $e_1, e_2, \dots, e_n$, alors
 $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_{n+1}) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.
En particulier : $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n, 0_E) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

§ 1.1.1

L'intérêt de ces propriétés est de pouvoir « réduire » la famille de vecteurs qui engendre $\text{Vect}(\dots)$.

Proposition 4 :

Soient $e_1, e_2, \dots, e_{n+1}$ des vecteurs de E .

P1 • Si e_{n+1} est une combinaison linéaire de $e_1, e_2, \dots, e_n$, alors $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_{n+1}) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

En particulier : $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n, 0_E) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

P2 • $\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}^*, \text{Vect}(\alpha_1 e_1, \alpha_2 e_2, \dots, \alpha_n e_n) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

§ 1.1.1

L'intérêt de ces propriétés est de pouvoir « réduire » la famille de vecteurs qui engendre $\text{Vect}(\dots)$.

Proposition 4 :

Soient $e_1, e_2, \dots, e_{n+1}$ des vecteurs de E .

P1 • Si e_{n+1} est une combinaison linéaire de $e_1, e_2, \dots, e_n$, alors $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_{n+1}) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

En particulier : $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n, 0_E) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

P2 • $\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}^*, \text{Vect}(\alpha_1 e_1, \alpha_2 e_2, \dots, \alpha_n e_n) = \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

P3 • $\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{n-1} \in \mathbb{R}, \text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n) = \text{Vect}\left(e_1, e_2, \dots, e_n + \sum_{i=1}^{n-1} \alpha_i e_i\right)$.



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 20 :

$$\left\{ \begin{pmatrix} 3x + 2y \\ x + 2y + z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} = \left\{ x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\}$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 20 :

$$\left\{ \begin{pmatrix} 3x + 2y \\ x + 2y + z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} = \left\{ x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\}$$
$$= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

Exemple 20 :

$$\begin{aligned}\left\{ \begin{pmatrix} 3x + 2y \\ x + 2y + z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} &= \left\{ x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)\end{aligned}$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

 Remarque

$$\begin{aligned} & \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ & \quad \parallel \\ & \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right). \end{aligned}$$

Exemple 20 :

$$\begin{aligned} \left\{ \begin{pmatrix} 3x + 2y \\ x + 2y + z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} &= \left\{ x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right). \end{aligned}$$



III. Sous-espaces vectoriels

2. Sous-espaces vectoriels engendrés

 Remarque

$$\begin{aligned} & \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ & \quad \parallel \\ & \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right). \end{aligned}$$

Exemple 20 :

$$\begin{aligned} \left\{ \begin{pmatrix} 3x+2y \\ x+2y+z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) / (x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \right\} &= \left\{ x \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} / (x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right). \end{aligned}$$

Il semble maintenant que l'on ne puisse plus simplifier la famille obtenue... C'est un sous espace vectoriel de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1 Rappels de première années

2 Sous-espaces vectoriels

3 Bases et dimension

- Familles libres, génératrices, bases
- Dimension d'un espace vectoriel
- Coordonnées des vecteurs dans une base

4 Rang d'une famille de vecteurs

5 Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Définition 5 :

D1 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$\forall x \in E, \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n / x = \sum_{k=1}^n \lambda_k e_k.$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$E = \text{Vect} (e_1, e_2, \dots, e_n).$$



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Définition 5 :

D1 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$\forall x \in E, \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n / x = \sum_{k=1}^n \lambda_k e_k.$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$E = \text{Vect} (e_1, e_2, \dots, e_n).$$

D2 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille libre de E lorsque :

$$\forall (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n,$$

$$\lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_n e_n = 0_E \quad \implies \quad (\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, \lambda_i = 0).$$



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Définition 5 :

D1 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$\forall x \in E, \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n / x = \sum_{k=1}^n \lambda_k e_k.$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$E = \text{Vect} (e_1, e_2, \dots, e_n).$$

D2 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille libre de E lorsque :
 $\forall (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n,$

$$\lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_n e_n = 0_E \quad \implies \quad (\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, \lambda_i = 0).$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est **libre** lorsque la seule combinaison linéaire donnant 0_E est la combinaison linéaire triviale.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Définition 5 :

D1 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$\forall x \in E, \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n / x = \sum_{k=1}^n \lambda_k e_k.$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille génératrice de E lorsque

$$E = \text{Vect} (e_1, e_2, \dots, e_n).$$

D2 • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une famille libre de E lorsque :
 $\forall (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n,$

$$\lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_n e_n = 0_E \quad \implies \quad (\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, \lambda_i = 0).$$

Autrement dit, $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est **libre** lorsque la seule combinaison linéaire donnant 0_E est la combinaison linéaire triviale.

Si la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est libre, on dit que les vecteurs $e_1, e_2, \dots, e_n$ sont **linéairement indépendants**.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

§ 1.1.1

Une famille de vecteurs est liée s'il existe une combinaison linéaire nulle avec des scalaires non tous nuls.

Définition 5 :

D3

- On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est **liée** lorsque elle n'est pas libre.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

§ 1.1.1

Une famille de vecteurs est liée s'il existe une combinaison linéaire nulle avec des scalaires non tous nuls.

Définition 5 :

- D3** • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est **liée** lorsque elle n'est pas libre.
- D4** • On dit que la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ est une **base** de E lorsque

$$\forall x \in E, \exists ! (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n / x = \sum_{k=1}^n \lambda_k e_k.$$



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

Toutes les bases données sont les **bases canoniques** des EV mentionnés. Ce sont les bases naturelles dans lesquelles on travaille.

Commençons par donner (sans justifier) quelques bases usuelles :

Exemples 21 – Fondamental :

E1

- La famille $((1,0), (0,1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

Toutes les bases données sont les **bases canoniques** des EV mentionnés. Ce sont les bases naturelles dans lesquelles on travaille.

Commençons par donner (sans justifier) quelques bases usuelles :

Exemples 21 – Fondamental :

E1

- La famille $((1, 0), (0, 1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.

E2

- La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases



À retenir

Toutes les bases données sont les **bases canoniques** des EV mentionnés. Ce sont les bases naturelles dans lesquelles on travaille.

Commençons par donner (sans justifier) quelques bases usuelles :

Exemples 21 – Fondamental :

E1

- La famille $((1,0), (0,1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.

E2

- La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.

E3

- La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases



On dit UNE base et non La base.

Commençons par donner (sans justifier) quelques bases usuelles :

Exemples 21 – Fondamental :

E1 • La famille $((1, 0), (0, 1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.

E2 • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.

E3 • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

E4 • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

§ 1.1.1

Plus généralement, la famille des matrices $E_{i,j}$ dont le seul coefficient non nul égal à 1 est situé sur la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $j^{\text{ème}}$ colonne, forme une base de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$.

Exemples 21 – Fondamental :

E5 • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Exemples 21 – Fondamental :

- E5** • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.
- E6** • La famille $(x \mapsto 1, x \mapsto x, x \mapsto x^2)$ est une base de $\mathbb{R}_2[x]$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Exemples 21 – Fondamental :

- E5** • La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.
- E6** • La famille $(x \mapsto 1, x \mapsto x, x \mapsto x^2)$ est une base de $\mathbb{R}_2[x]$.
- E7** • La famille $(x \mapsto 1, x \mapsto x, \dots, x \mapsto x^n)$ est une base de $\mathbb{R}_n[x]$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

Deux vecteurs sont libres ou linéairement indépendants lorsqu'ils sont non **colinéaires**.

Exemple 22 :

Montrons que la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille libre de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

Pour montrer qu'une famille est liée, il suffit d'écrire un de ses vecteur en fonction des autres.

Exemple 22 :

Montrons que la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille libre de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$.

Exemple 23 :

La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est-elle une famille libre de $\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$?



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases



Un famille de matrices colonnes dont les coefficients sont échelonés est toujours libre.

Exemple 24 :

Montrons que la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille libre de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases



À retenir

Une famille de fonctions polynomiales non nulles échelonnées en degré est libre.

Exemple 24 :

Montrons que la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille libre de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

Exemple 25 :

Notons $f_1 : x \mapsto 1$, $f_2 : x \mapsto 1 + x$ et $f_3 : x \mapsto 1 + x + x^2$.

Montrons que (f_1, f_2, f_3) est une famille libre de $\mathbb{R}_2[x]$.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.
- Une famille formée uniquement de deux vecteurs est libre si, et seulement si, ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.
- Une famille formée uniquement de deux vecteurs est libre si, et seulement si, ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires.
- Une famille de vecteurs de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ou de $\mathbb{R}^n$ dont les coefficients sont échelonnés est libre.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.
- Une famille formée uniquement de deux vecteurs est libre si, et seulement si, ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires.
- Une famille de vecteurs de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ou de $\mathbb{R}^n$ dont les coefficients sont échelonnés est libre.
- Une famille de fonctions polynomiales échelonnées en degré est libre.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.
- Une famille formée uniquement de deux vecteurs est libre si, et seulement si, ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires.
- Une famille de vecteurs de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ou de $\mathbb{R}^n$ dont les coefficients sont échelonnés est libre.
- Une famille de fonctions polynomiales échelonnées en degré est libre.
- Une sous-famille d'une famille libre est libre.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Des choses bien utiles :

À retenir :

- Une famille contenant le vecteur nul est liée.
- Une famille contenant deux fois le même vecteur est liée.
- Une famille dont l'un des vecteurs est une combinaison linéaire des autres est liée.
- Une famille formée d'un seul vecteur est libre si, et seulement si, ce vecteur est non nul.
- Une famille formée uniquement de deux vecteurs est libre si, et seulement si, ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires.
- Une famille de vecteurs de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ou de $\mathbb{R}^n$ dont les coefficients sont échelonnés est libre.
- Une famille de fonctions polynomiales échelonnées en degré est libre.
- Une sous-famille d'une famille libre est libre.
- Une sur-famille d'une famille génératrice est génératrice.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

- Le caractère « générateur » équivaut à l'existence d'une décomposition en combinaison linéaire.

Les définitions précédentes impliquent naturellement la propriété suivante, qui sera très utile en pratique :

Théorème 5 :

Une famille de vecteurs de E est une base si, et seulement si, elle est libre et génératrice.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

- Le caractère « générateur » équivaut à l'existence d'une décomposition en combinaison linéaire.
- Le caractère « libre » équivaut à l'unicité (si existence) d'une décomposition en combinaison linéaire.

Les définitions précédentes impliquent naturellement la propriété suivante, qui sera très utile en pratique :

Théorème 5 :

Une famille de vecteurs de E est une base si, et seulement si, elle est libre et génératrice.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

- Le caractère « générateur » équivaut à l'existence d'une décomposition en combinaison linéaire.
- Le caractère « libre » équivaut à l'unicité (si existence) d'une décomposition en combinaison linéaire.

Les définitions précédentes impliquent naturellement la propriété suivante, qui sera très utile en pratique :

Théorème 5 :

Une famille de vecteurs de E est une base si, et seulement si, elle est libre et génératrice.

En fait, il existe un théorème hors-programme qui affirme que :

- de toute famille génératrice, on peut extraire une sous-famille libre et génératrice.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

À retenir

- Le caractère « générateur » équivaut à l'existence d'une décomposition en combinaison linéaire.
- Le caractère « libre » équivaut à l'unicité (si existence) d'une décomposition en combinaison linéaire.

Les définitions précédentes impliquent naturellement la propriété suivante, qui sera très utile en pratique :

Théorème 5 :

Une famille de vecteurs de E est une base si, et seulement si, elle est libre et génératrice.

En fait, il existe un théorème hors-programme qui affirme que :

- de toute famille génératrice, on peut extraire une sous-famille libre et génératrice.
- toute famille libre peut être complétée en une famille libre et génératrice.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Exemple 26 :

Donnons une base de l'espace vectoriel F étudié dans l'exemple (19) .



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Exemple 26 :

Donnons une base de l'espace vectoriel F étudié dans l'exemple (19) .

Exemple 27 :

Considérons $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 3 & 1 & 4 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $F = \{X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) / AX = 0_{3,1}\}$.

Montrons que F est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et déterminons-en une base.



IV. Bases et dimension

1. Familles libres, génératrices, bases

Proposition 6 :

Si $\mathcal{F}_l$ est une famille libre de E et $\mathcal{F}_g$ est une famille génératrice de E , alors

$$\text{card}(\mathcal{F}_l) \leq \text{card}(\mathcal{F}_g).$$



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

Rappel

En ECG - Mathématiques appliquées, l'algèbre linéaire se limite au cas des EV de dimension finie.

La **proposition (6)** justifie la définition ci-dessous :

Définition 6 – EV de dimension finie :

On dit que E est de dimension finie lorsqu'il admet une famille génératrice constituée d'un nombre fini de vecteurs.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel



Attention

Tout EV de dimension finie possède une infinité de bases.

La **proposition (6)** justifie la définition ci-dessous :

Définition 6 – EV de dimension finie :

On dit que E est de dimension finie lorsqu'il admet une famille génératrice constituée d'un nombre fini de vecteurs.

Théorème 7 :

Si E admet une base de cardinal fini, alors toutes ses bases sont de cardinal fini et de même cardinal.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

À savoir parfaitement

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.

Exemples 28 :

E1 • $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

À savoir parfaitement

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.

Exemples 28 :

E1 • $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.

E2 • $\dim(\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})) = 2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})) = n$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

À savoir parfaitement

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.

Exemples 28 :

- E1** • $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.
- E2** • $\dim(\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})) = 2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})) = n$.
- E3** • $\dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})) = n \times p$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

À savoir parfaitement

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.

Exemples 28 :

- E1** • $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.
- E2** • $\dim(\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})) = 2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})) = n$.
- E3** • $\dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})) = n \times p$.
- E4** • $\dim(\mathbb{R}_2[x]) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}_n[x]) = n + 1$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

À savoir parfaitement

Le **théorème (7)** nous permet de donner la définition suivante :

Définition 7 :

Si E est de dimension finie, on appelle **dimension de E** , notée $\dim(E)$, le cardinal commun de toutes ses bases.

Exemples 28 :

- E1** • $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}^n) = n$.
- E2** • $\dim(\mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})) = 2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})) = n$.
- E3** • $\dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2$ et $\dim(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})) = n \times p$.
- E4** • $\dim(\mathbb{R}_2[x]) = 3$ et $\dim(\mathbb{R}_n[x]) = n + 1$.
- E5** • $\mathbb{R}[x]$, $\mathcal{C}^1(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$, ...sont des espaces vectoriels de dimension **infinie**.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

P1 • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

P1 • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.

P2 • Si $\mathcal{F}$ est une famille libre de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \leq \dim(E)$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

- P1** • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.
- P2** • Si $\mathcal{F}$ est une famille libre de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \leq \dim(E)$.
- P3** • Si $\mathcal{F}$ est une famille génératrice de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \geq \dim(E)$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

- P1** • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.
- P2** • Si $\mathcal{F}$ est une famille libre de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \leq \dim(E)$.
- P3** • Si $\mathcal{F}$ est une famille génératrice de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \geq \dim(E)$.

Exemple 29 :

La famille $((1, 0, 1), (0, 1, 0))$ de $\mathbb{R}^3$

■ est libre,



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

- P1** • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.
- P2** • Si $\mathcal{F}$ est une famille libre de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \leq \dim(E)$.
- P3** • Si $\mathcal{F}$ est une famille génératrice de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \geq \dim(E)$.

Exemple 29 :

La famille $((1, 0, 1), (0, 1, 0))$ de $\mathbb{R}^3$

- est libre,
- n'est pas génératrice de $\mathbb{R}^3$,



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

On a les propriétés suivantes souvent utiles :

Proposition 8 :

Soient E un espace vectoriel de dimension finie, F un sous-ensemble de E et $\mathcal{F}$ une famille de E .

- P1** • Si F est un sous-espace vectoriel de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$, avec égalité si, et seulement si, $F = E$.
- P2** • Si $\mathcal{F}$ est une famille libre de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \leq \dim(E)$.
- P3** • Si $\mathcal{F}$ est une famille génératrice de E , alors $\text{card}(\mathcal{F}) \geq \dim(E)$.

Exemple 29 :

La famille $((1, 0, 1), (0, 1, 0))$ de $\mathbb{R}^3$

- est libre,
- n'est pas génératrice de $\mathbb{R}^3$,
- n'est pas une base de $\mathbb{R}^3$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

Une base est une famille libre maximale ou une famille génératrice minimale.

Et une dernière propriété, très utile en pratique :

Corollaire 1 :

Soit E un espace vectoriel de dimension finie $n \in \mathbb{N}^*$.

- C1** • Toute famille génératrice de n vecteurs est une base de E .



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

À retenir

Une base est une famille libre maximale ou une famille génératrice minimale.

Et une dernière propriété, très utile en pratique :

Corollaire 1 :

Soit E un espace vectoriel de dimension finie $n \in \mathbb{N}^*$.

- C1** • Toute famille génératrice de n vecteurs est une base de E .
- C2** • Toute famille libre de n vecteurs est une base de E .



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

9/10/20

Quand on connaît la dimension de l'espace vectoriel étudié, on met presque toujours en place la seconde méthode !

Méthode 3 :

Pour montrer qu'une famille est une base d'un espace vectoriel, trois méthodes sont possibles :

- M1** • Montrer qu'elle est libre et génératrice.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

Préface

Quand on connaît la dimension de l'espace vectoriel étudié, on met presque toujours en place la seconde méthode !

Méthode 3 :

Pour montrer qu'une famille est une base d'un espace vectoriel, trois méthodes sont possibles :

- M1** • Montrer qu'elle est libre et génératrice.
- M2** • Montrer qu'elle est libre et de cardinal égal à la dimension de l'espace vectoriel en question.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

© PUCI

Quand on connaît la dimension de l'espace vectoriel étudié, on met presque toujours en place la seconde méthode !

Méthode 3 :

Pour montrer qu'une famille est une base d'un espace vectoriel, trois méthodes sont possibles :

- M1** • Montrer qu'elle est libre et génératrice.
- M2** • Montrer qu'elle est libre et de cardinal égal à la dimension de l'espace vectoriel en question.
- M3** • Montrer qu'elle est génératrice et de cardinal égal à la dimension de l'espace vectoriel en question.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

Exemple 30 :

Montrons que la famille $((1, 2), (-1, 1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.



IV. Bases et dimension

2. Dimension d'un espace vectoriel

Exemple 30 :

Montrons que la famille $((1, 2), (-1, 1))$ est une base de $\mathbb{R}^2$.

Exemple 31 :

Montrons que la famille $(x \mapsto 1, x \mapsto 1 + x, x \mapsto 1 + x + x^2)$ est une base de $\mathbb{R}_2[x]$.



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base



La matrice dépend de la base choisie !

Définition 8 – Coordonnées d'un vecteur dans une base, matrice de coordonnées :

Soient E un espace vectoriel de dimension n , $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E et $x \in E$. Il existe alors un unique n -uplet $(u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n$ tel que $x = \sum_{k=1}^n u_k e_k$.

D1 • Le n -uplet $(u_1, \dots, u_n)$ est appelé n -uplet de coordonnées de x dans la base $(e_1, \dots, e_n)$.



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base



La matrice dépend de la base choisie !

Définition 8 – Coordonnées d'un vecteur dans une base, matrice de coordonnées :

Soient E un espace vectoriel de dimension n , $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E et $x \in E$. Il existe alors un unique n -uplet $(u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n$ tel que $x = \sum_{k=1}^n u_k e_k$.

D1 • Le n -uplet $(u_1, \dots, u_n)$ est appelé n -uplet de coordonnées de x dans la base $(e_1, \dots, e_n)$.

D2 • On appelle matrice représentative de x dans la base $\mathcal{B}$ (ou matrice des coordonnées de x dans la base $\mathcal{B}$) la matrice de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, notée $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$, définie par :

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}.$$



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Remarque

Après avoir vu le chapitre sur les applications linéaires, nous pourrions dire que l'application

$$\Phi: E \longrightarrow \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$$

$$x \longmapsto \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$$

est un isomorphisme de E dans $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Théorème 9 – Isomorphisme de représentation :

Soient E un espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B}$ une base de E .

T1 • $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall x, y \in E, \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\lambda x + \mu y) = \lambda \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) + \mu \text{Mat}_{\mathcal{B}}(y)$



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Remarque

Après avoir vu le chapitre sur les applications linéaires, nous pourrions dire que l'application

$$\Phi: E \longrightarrow \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$$

$$x \longmapsto \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$$

est un isomorphisme de E dans $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Théorème 9 – Isomorphisme de représentation :

Soient E un espace vectoriel de dimension n et $\mathcal{B}$ une base de E .

T1 • $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall x, y \in E, \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\lambda x + \mu y) = \lambda \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) + \mu \text{Mat}_{\mathcal{B}}(y)$

T2 • $\forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), \exists ! x \in E / X = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Exemples 32 :

E1

- Notons $x = (1, 2) \in \mathbb{R}^2$.



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Exemples 32 :

E1 • Notons $x = (1, 2) \in \mathbb{R}^2$.

Autrement dit $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Exemples 32 :

E1 • Notons $x = (1, 2) \in \mathbb{R}^2$.

Autrement dit $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

E2 • Notons $\mathcal{B} = (x \mapsto 1, x \mapsto 1 + x, x \mapsto 1 + x + x^2)$.



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Exemples 32 :

E1 • Notons $x = (1, 2) \in \mathbb{R}^2$.

Autrement dit $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

E2 • Notons $\mathcal{B} = (x \mapsto 1, x \mapsto 1 + x, x \mapsto 1 + x + x^2)$.

L'unique fonction polynomiale $P \in \mathbb{R}_2[x]$ telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(P) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ est donc

$$P : x \mapsto 2 + x + x^2.$$



IV. Bases et dimension

3. Coordonnées des vecteurs dans une base

Remarque

Cette même fonction admet comme matrice de coordonnées dans la base canonique de $\mathbb{R}_2[x]$

la matrice $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Exemples 32 :

E1 • Notons $x = (1, 2) \in \mathbb{R}^2$.

Autrement dit $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

E2 • Notons $\mathcal{B} = (x \mapsto 1, x \mapsto 1 + x, x \mapsto 1 + x + x^2)$.

L'unique fonction polynomiale $P \in \mathbb{R}_2[x]$ telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(P) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ est donc

$$P : x \mapsto 2 + x + x^2.$$



V. Rang d'une famille de vecteurs

- 1 Rappels de première années
- 2 Sous-espaces vectoriels
- 3 Bases et dimension
- 4 Rang d'une famille de vecteurs**
- 5 Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices



V. Rang d'une famille de vecteurs

Définition 9 – Rang d'une famille de vecteurs :

On appelle **rang** de la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$, noté $\text{rg}(e_1, e_2, \dots, e_n)$, la dimension de $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.



V. Rang d'une famille de vecteurs

Définition 9 – Rang d'une famille de vecteurs :

On appelle **rang** de la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$, noté $\text{rg}(e_1, e_2, \dots, e_n)$, la dimension de $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

Proposition 10 :

- P1** • Si E est de dimension finie p , alors $\text{rg}(e_1, e_2, \dots, e_n) \leq \min(n, p)$.



V. Rang d'une famille de vecteurs

Définition 9 – Rang d'une famille de vecteurs :

On appelle **rang** de la famille $(e_1, e_2, \dots, e_n)$, noté $\text{rg}(e_1, e_2, \dots, e_n)$, la dimension de $\text{Vect}(e_1, e_2, \dots, e_n)$.

Proposition 10 :

- P1** • Si E est de dimension finie p , alors $\text{rg}(e_1, e_2, \dots, e_n) \leq \min(n, p)$.
- P2** • $\text{rg}(e_1, \dots, e_n) = n$ si, et seulement si, la famille $(e_1, \dots, e_n)$ est libre.



V. Rang d'une famille de vecteurs

Méthode 4 :

Pour déterminer le rang d'une famille de vecteurs, on cherche à la réduire jusqu'à la rendre libre.

La proposition (10) 2 nous assure alors que son cardinal est la valeur cherchée.



V. Rang d'une famille de vecteurs

Méthode 4 :

Pour déterminer le rang d'une famille de vecteurs, on cherche à la réduire jusqu'à la rendre libre.

La **proposition (10) 2** nous assure alors que son cardinal est la valeur cherchée.

Exemple 33 :

Déterminons le rang de la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

- 1 Rappels de première années
- 2 Sous-espaces vectoriels
- 3 Bases et dimension
- 4 Rang d'une famille de vecteurs
- 5 Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices**



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Définition 10 – Matrice inversible :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

On dit que la matrice A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ et $BA = I_n$.

Une telle matrice B est appelée inverse de A .



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Définition 10 – Matrice inversible :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

On dit que la matrice A est inversible lorsqu'il existe une matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $AB = I_n$ et $BA = I_n$.

Une telle matrice B est appelée inverse de A .

Proposition 11 – Unicité de l'inverse :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Si A est inversible, alors elle admet une unique matrice inverse que l'on note A^{-1} .



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

L'inverse de la transposée est la transposée de l'inverse.

Proposition 12 – Inversibilité de la transposée :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

La matrice A est inversible si, et seulement si, la matrice tA est inversible.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

L'inverse de la transposée est la transposée de l'inverse.

Proposition 12 – Inversibilité de la transposée :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

La matrice A est inversible si, et seulement si, la matrice tA est inversible.

Le cas échéant :

$$({}^tA)^{-1} = {}^t(A^{-1}) \iff A^{-1} = {}^t({}^tA)^{-1}.$$



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.
- T4** • la famille des colonnes de A est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.
- T4** • la famille des colonnes de A est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
- T5** • la famille des lignes de A est une base de $\mathbb{R}^n$.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.
- T4** • la famille des colonnes de A est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
- T5** • la famille des lignes de A est une base de $\mathbb{R}^n$.
- T6** • pour tout $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, le système linéaire $AX = Y$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, possède une unique solution.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.
- T4** • la famille des colonnes de A est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
- T5** • la famille des lignes de A est une base de $\mathbb{R}^n$.
- T6** • pour tout $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, le système linéaire $AX = Y$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, possède une unique solution.
- T7** • pour tout $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, le système linéaire $AX = Y$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, possède au moins une solution.



VI. Rappels et compléments sur l'inversibilité de matrices

Théorème 13 – Caractérisations de l'inversibilité d'une matrice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Les assertions suivantes sont équivalentes :

- T1** • A est inversible.
- T2** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / AB = I_n$.
- T3** • $\exists B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / BA = I_n$.
- T4** • la famille des colonnes de A est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
- T5** • la famille des lignes de A est une base de $\mathbb{R}^n$.
- T6** • pour tout $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, le système linéaire $AX = Y$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, possède une unique solution.
- T7** • pour tout $Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, le système linéaire $AX = Y$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, possède au moins une solution.
- T8** • Le système linéaire $AX = 0_{n,1}$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, admet $0_{n,1}$ comme unique solution.

