

1. **Applications linéaires** : projecteurs, symétries, théorème du rang (*révision*).

2. **Formes linéaires et hyperplans**

Toute forme linéaire non nulle est surjective.

Hyperplan : définition.

En dimension  $n$ , les hyperplans sont exactement les sous-espaces de dimension  $n - 1$ .

Si  $H$  est un hyperplan de  $E$ , alors pour toute droite  $D$  non contenue dans  $H$  :  $E = H \oplus D$ .

Réciproquement, tout supplémentaire d'une droite est un hyperplan.

Comparaison de deux équations d'un même hyperplan.

Si  $E$  est un espace de dimension  $n$ , l'intersection de  $p$  hyperplans est de dimension au moins  $n - p$ .

Réciproquement, tout sous-espace de  $E$  de dimension  $n - p$  est l'intersection de  $p$  hyperplans.

3. **Sous-espaces affines d'un espace vectoriel**

Points et vecteurs (présentation informelle).

Direction d'un sous-espace affine. Hyperplan affine.

Sous-espaces affines de  $\mathbb{R}^2$  et  $\mathbb{R}^3$  : équation d'un plan affine de  $\mathbb{R}^3$ , système d'équations d'une droite affine de  $\mathbb{R}^3$ .

Repère affine, coordonnées.

Parallélisme. Intersection de sous-espaces affines. Translation.

Si  $u \in \mathcal{L}(E, F)$ , alors l'ensemble des solutions de l'équation  $u(x) = b$  d'inconnue  $x$  est soit l'ensemble vide, soit un sous-espace affine dirigé par  $\text{Ker } u$ .