

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

2. **Formes linéaires et hyperplans**

Toute forme linéaire non nulle est surjective.

Soient f et g deux formes linéaires non nulles sur E . On a : $\text{Ker}(f) = \text{Ker}(g) \iff$ il existe $\lambda \in \mathbb{K}^*$ tel que $g = \lambda f$.

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.

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 .

Parallélisme. Intersection de sous-espaces affines. Translation.

Repère affine, coordonnées.

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 $\text{Ker } u$.