

Produit d'espaces vectoriels

1 Produit d'espaces vectoriels

1.1 Définition

Définition (produit d'espaces vectoriels). Soit I un ensemble non vide. Pour chaque $i \in I$, on se donne un \mathbb{K} -espace vectoriel E_i .

On munit alors l'ensemble produit $E = \prod_{i \in I} E_i$ d'une structure de \mathbb{K} -espace vectoriel en prenant pour vecteur nul

$$0_E = (0_{E_i})_{i \in I},$$

en définissant l'addition par

$$(x_i)_{i \in I} + (y_i)_{i \in I} = (x_i + y_i)_{i \in I}$$

et l'opération externe par

$$\lambda \cdot (x_i)_{i \in I} = (\lambda \cdot x_i)_{i \in I}.$$

Exemple. L'ensemble $\mathbb{K}^{\mathbb{N}}$ des suites d'éléments de \mathbb{K} s'écrit

$$\prod_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{K}$$

et sa structure de \mathbb{K} -espace vectoriel est conforme à celle décrite ci-dessus, en ce sens qu'elle est caractérisée par les combinaisons linéaires coefficient par coefficient.

1.2 Cas de la dimension finie

Propriété (base d'un espace produit). Soit un entier $p \geq 2$. Soient E_1, \dots, E_p des \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie.

Pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$, posons $n_i = \dim(E_i)$ et considérons une base $\mathcal{B}_i = (e_{i,1}, \dots, e_{i,n_i})$ de E_i .

Notons I l'ensemble

$$\{(i, j) \in \mathbb{N}^2 ; 1 \leq i \leq p, 1 \leq j \leq n_i\}.$$

Pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$ et tout $j \in \llbracket 1, n_i \rrbracket$, posons

$$b_{i,j} = (0_{E_1}, \dots, 0_{E_{i-1}}, e_{i,j}, 0_{E_{i+1}}, \dots, 0_{E_p}).$$

La famille $(b_{i,j})_{(i,j) \in I}$, notée \mathcal{B} , est alors une base de $E_1 \times \dots \times E_p$.

En particulier, l'espace vectoriel $E_1 \times \dots \times E_p$ est de dimension finie et sa dimension est donnée par

$$\dim(E_1 \times \dots \times E_p) = \sum_{i=1}^p \dim(E_i).$$

Démonstration de la propriété. Soit (x_1, \dots, x_p) un élément de $E_1 \times \dots \times E_p$. Pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$, introduisons la décomposition de x_i dans la base \mathcal{B}_i de E_i

$$x_i = \sum_{j=1}^{n_i} \underbrace{x_{i,j}}_{\in \mathbb{K}} e_{i,j}.$$

On en déduit alors la décomposition

$$(x_1, \dots, x_p) = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^{n_i} x_{i,j} b_{i,j}.$$

On en déduit que \mathcal{B} est une famille génératrice de $E_1 \times \dots \times E_p$.

Prenons maintenant une famille $(x_{i,j})_{(i,j) \in I}$ d'éléments de \mathbb{K} telle que

$$\sum_{(i,j) \in I} x_{i,j} b_{i,j} = 0.$$

On en déduit que le p -uplet

$$\left(\sum_{j=1}^{n_1} x_{1,j} e_{1,j}, \dots, \sum_{j=1}^{n_p} x_{p,j} e_{p,j} \right)$$

est le vecteur nul de $E_1 \times \dots \times E_p$, c'est-à-dire

$$\forall i \in [1, p], \quad \sum_{j=1}^{n_i} x_{i,j} e_{i,j} = 0_{E_i}.$$

Les familles $\mathcal{B}_1, \dots, \mathcal{B}_p$ sont libres donc

$$\forall i \in [1, p], \quad \forall j \in [1, n_i], \quad x_{i,j} = 0.$$

On en déduit que la famille \mathcal{B} est libre.

On a alors prouvé que la famille \mathcal{B} est une base de $E_1 \times \dots \times E_p$. ♡

1.3 Norme sur un produit fini d'espaces vectoriels

Propriété (norme sur un espace produit). Soit un entier $p \geq 2$. Soient $(E_1, N_1), \dots, (E_p, N_p)$ des espaces vectoriels normés.

La fonction

$$N : E_1 \times \dots \times E_p \rightarrow \mathbb{R} \\ (x_1, \dots, x_p) \mapsto N_1(x_1) + \dots + N_p(x_p).$$

Démonstration de la propriété. • Déjà, la fonction N est à valeurs réelles positives.

• Soit $(x_1, \dots, x_p) \in E_1 \times \dots \times E_p$ tel que $N(x_1, \dots, x_p) = 0$. On a alors

$$N_1(x_1) + \dots + N_p(x_p) = 0.$$

C'est une somme de termes positifs donc

$$N_1(x_1) = 0, \quad \dots, \quad N_p(x_p) = 0.$$

La propriété de séparation des normes N_1, \dots, N_p donne alors

$$x_1 = 0_{E_1}, \quad \dots, \quad x_p = 0_{E_p}.$$

Le p -uplet (x_1, \dots, x_p) est donc nul.

• Soit $(x_1, \dots, x_p) \in E_1 \times \dots \times E_p$. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. L'homogénéité des diverses normes donne

$$\forall i \in [1, p], \quad N_i(\lambda x_i) = |\lambda| \times N_i(x_i).$$

Par somme, il vient $N(\lambda(x_1, \dots, x_p)) = |\lambda| \times N(x_1, \dots, x_p)$.

$$N(\lambda(x_1, \dots, x_p)) = M(N_1(\lambda x_1), \dots, N_p(\lambda x_p)) = M(|\lambda| N_1(x_1), \dots, |\lambda| N_p(x_p)) = |\lambda| M(N_1(x_1), \dots, N_p(x_p))$$

puis $N(\lambda(x_1, \dots, x_p)) = |\lambda| N(x_1, \dots, x_p)$.

- Soient (x_1, \dots, x_p) et (y_1, \dots, y_p) dans $E_1 \times \dots \times E_p$. L'inégalité triangulaire des normes N_1, \dots, N_p donne

$$\forall i \in \llbracket 1, p \rrbracket \quad N_i(x_i + y_i) \leq N_i(x_i) + N_i(y_i).$$

Par somme, on en déduit l'inégalité

$$N((x_1, \dots, x_p) + (y_1, \dots, y_p)) \leq N(x_1, \dots, x_p) + N(y_1, \dots, y_p).$$

On a alors prouvé que N est une norme sur $E_1 \times \dots \times E_p$. ♡

Exercice 1. Montrer que la fonction La fonction

$$\begin{aligned} N &: E_1 \times \dots \times E_p &\rightarrow & \mathbb{R} \\ &(x_1, \dots, x_p) &\mapsto & \max(N_1(x_1), \dots, N_p(x_p)) \end{aligned}$$

est une norme.
