Pour montrer une implication $P \Rightarrow Q$, on peut rédiger : "Supposons P. Alors .. donc .. donc Q".
Pour montrer une équivalence $P \Leftrightarrow Q$, on peut rédiger : "$P \Leftrightarrow .. \Leftrightarrow .. \Leftrightarrow Q$".
Attention, il est incorrect de mélanger ces deux modes de rédaction :
"On suppose P.. $\Leftrightarrow$ ..‘ $\Leftrightarrow$ .. $\Leftrightarrow$ Q" est incorrect.

Pour justifier qu'une famille de trois vecteurs (x_1, x_2, x_3) est libre il est insuffisant d'affirmer que x_1,x_2 et x_3 ne sont pas coplanaires car le fait que x_1,x_2 et x_3 ne sont pas coplanaires n'est pas évident. Pour montrer qu'une famille de trois vecteurs (x_1, x_2, x_3) est libre on utilisera donc la définition avec la méthode de rédaction habituelle : on fixe $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{K}^3$, on suppose que $\lambda_1 \cdot x_1 + \lambda_2 \cdot x_2 + \lambda_3 \cdot x_3 = 0_E$ puis on montre que $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$.

Pour montrer que F est un sev, si F est égal à un ensemble de combinaisons linéaires $Vect(.., .., ..)$, il vaut mieux montrer que $F = Vect(.., .., ..)$ puis en déduire que F est un sev, plutôt que d'utiliser le raccourci de la définition pour montrer que F est un sev, car la première méthode est plus rapide.