PSI* 2025-2026 : Plan du cours et questions de cours possibles

PLAN DU COURS

- Chapitre 1. Révisions et compléments d'analyse
- Chapitre 2. Séries numériques
- Chapitre 3. Espaces vectoriels et applications linéaires
- Chapitre 4. Calculs matriciels, algèbre linéaire et matrices
- Chapitre 5. Compléments sur les espaces vectoriels, les endomorphismes et les matrices
- Chapitre 6. Intégrales généralisées sur un intervalle
- Chapitre 7. Espaces préhilbertiens et espaces euclidiens
- Chapitre 8. Espaces vectoriels normés
- Chapitre 9. Topologie d'un espace vectoriel normé : application

QUESTIONS DE COURS, Chapitre 1 : Révisions et compléments d'analyse

- 1. Définition d'un point adhérent dans \mathbb{R}
- 2. Continuité en un point et continuité globale pour une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} .
- 3. Dérivabilité en un point et dérivabilité globale pour une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} .
- 4. Dérivée d'une fonction réciproque.
- 5. Théorème de la limite de la dérivée.
- 6. Comparaison locale de fonctions : équivalent, négligeable, dominée.
- 7. Tous les DL en 0 usuels.
- 8. Formule de Taylor-Young.
- 9. Théorème des valeurs intermédiaires.
- 10. Théorème des bornes atteintes.
- 11. Théorème des accroissements finis.
- 12. Définition de la monotonie (et lien avec la dérivée).
- 13. Définition d'une fonction paire ou impaire. Interprétation graphique.
- 14. Tangente en un point pour la représentation graphique d'une fonction.
- 15. Définition d'une fonction convexe sur un intervalle. Propriétés.
- 16. Définition d'une primitive. Propriétés.
- 17. Primitives usuelles.
- 18. Changement de variable.
- 19. Intégration par parties.
- 20. Somme de Riemann.
- 21. Définition d'une fonction continue par morceaux sur un segment ou sur un intervalle.
- 22. Intégrale sur un segment d'une fonction continue par morceaux.
- 23. Linéarité, positivité, croissante, inégalité de la moyenne, relation de Chasles pour les fonctions continues par morceaux.
- 24. Théorème de l'intégrale nulle.

QUESTIONS DE COURS, Chapitre 2 : Séries numériques

- 25. Définition d'une série, d'une série convergente, d'une série divergente, d'une série grossièrement divergente, de la somme et du reste.
- 26. Théorème suite-série : $\sum (u_{n+1} u_n)$ convergente $\Leftrightarrow (u_n)$ convergente.
- 27. Combinaison linéaire de séries.
- 28. Séries géométriques : définition, convergence et somme.
- 29. Séries de Riemann.
- 30. Règle de comparaison pour les séries.
- 31. Règle de l'équivalent pour les séries.
- 32. Absolue convergence : définition et théorème.
- 33. Règle de D'Alembert pour les séries numériques.
- 34. Comparaison avec négligeable ou dominée.
- 35. Série alternée : définition et théorème spécial.
- 36. Produit de Cauchy: définition et théorème.
- 37. Formule de Stirling.

QUESTIONS DE COURS, Chapitre 3 : Espaces vectoriels et applications linéaires

- 38. Définition d'une loi interne, d'une loi externe.
- 39. Définition d'un espace vectoriel.
- 40. Caractérisation d'un sous-espace vectoriel.
- 41. Définition d'un application linéaire et vocabulaire associé (endomorphisme, isomorphisme, automorphisme)
- 42. Définition du noyau, lien avec l'injectivité.
- 43. Définition du l'image, lien avec la surjectivité.
- 44. Famille finie de vecteurs libre, liée, génératrice. Base.
- 45. Définition d'un espace vectoriel de dimension finie.
- 46. Théorème de la base incomplète.
- 47. Formule de Grasmann.
- 48. Rang d'une famille de vecteurs.
- 49. Théorème du rang. Cas particulier avec les endomorphismes.
- 50. Définition d'une forme linéaire.
- 51. Hyperplan: définition, caractérisations, équation dans une base.

QUESTIONS DE COURS, Chapitre 4 : Espaces vectoriels et applications linéaires

- 52. Définition du produit matriciel.
- 53. Définition de la transposée d'une matrice. Propriétés.
- 54. Définition d'une matrice symétrique, d'une matrice antisymétrique.
- 55. Définition du rang d'une matrice.
- 56. Définition du déterminant d'une matrice.
- 57. Propriétés du déterminant.
- 58. Développement du déterminant par rapport à une ligne ou une colonne.
- 59. Déterminant de Vandermonde : définition et expression.
- 60. Matrice d'un vecteur relativement à une base.
- 61. Matrice d'une application linéaire relativement à deux bases, d'un endomorphisme relativement à une base.
- 62. Matrice d'une composée.
- 63. Formule de changement de bases pour un vecteur.
- 64. Formule de changement de bases pour une application linéaire.
- 65. Formule de changement de bases pour un endomorphisme.
- 66. Déterminant d'une famille de dim(E) vecteurs relativement à une base B de E (dimension finie). Propriétés.
- 67. Déterminant d'un endomorphisme (dimension finie). Propriétés.

QUESTION DE COURS : Chapitre 5 : Compléments sur les espaces vectoriels, les endomorphismes et les matrices

- 68. Définition de l'espace vectoriel produit d'un nombre fini d'espace vectoriel.
- 69. Dimension de $E_1 \times E_2 \cdots \times E_n$ quand les E_i sont de dimensions finies.
- 70. Somme de p sous-espaces vectoriels.
- 71. Somme directe de p sous-espaces vectoriels : définition et caractérisation.
- 72. Cas particulier de la somme de 2 sous espaces vectoriels en somme directe. Caractérisations.
- 73. Base adaptée à une somme directe, partition d'une base.
- 74. Théorème sur la dimension d'une somme de sous espace vectoriels de dimensions finies.
- 75. Définition des matrices par blocs : opérations élémentaires ...
- 76. Définition d'un projecteur et théorème associé.
- 77. Définition d'une symétrie et théorème associé.
- 78. Définition d'un sous espace vectoriel stable et interprétation matricielle.
- 79. Définition de la trace d'une matrice. Propriétés.
- 80. Trace d'un endomorphisme. Propriétés.
- 81. Polynômes d'endomorphisme et de matrice. Définition et propriétés.
- 82. Polynômes annulateurs d'une matrice ou d'un endomorphisme : définitions.
- 83. Polynômes interpolateur de Lagrange : définition, propriétés et lien avec Vandermonde

QUESTIONS DE COURS, Chapitre 6 : Intégrales généralisées sur un intervalle

- 84. Définition d'une intégrale convergente sur un intervalle.
- 85. Propriétés : linéarité, positivité, croissance, Chasles, partie réelle et imaginaire
- 86. Intégrales de références : $\int\limits_0^1 ln(t)dt$, $\int\limits_0^{+\infty} e^{-\alpha t}dt$ et intégrales de Riemann
- 87. Règle de comparaison pour les intégrales généralisées de fonctions positives.
- 88. Théorème de comparaison série-intégrale
- 89. Définition d'une fonction intégrable sur un intervalle.
- 90. Théorème de l'absolue convergence.
- 91. Inégalité de la moyenne
- 92. Théorème de l'intégrable généralisée nulle.
- 93. Inégalité triangulaire.
- 94. Espace $L^1(I,K)$
- 95. Intégrabilité et équivalent.
- 96. Intégrabilité et négligeable ou dominée.
- 97. Théorème de comparaison série-intégrale.
- 98. Changement de variable dans les intégrales généralisées.
- 99. Intégration par parties dans les intégrales généralisées.

QUESTIONS DE COURS,

Chapitre 7 : Espaces préhilbertiens réels ; espaces euclidiens

- 100. Définition d'un produit scalaire, d'un espace préhilbertien, d'un espace euclidien
- 101. Les produits scalaires usuels : produit scalaire canonique sur \mathbb{R}^n , sur $M_n(\mathbb{R})$ (expression avec la trace), sur $C^0([a;b])$
- 102. Norme euclidienne. Propriétés.
- 103. Inégalité de Cauchy-Schwarz, cas d'égalité.
- 104. Inégalité triangulaire, cas d'égalité.
- 105. Identité du parallélogramme
- 106. Identités de polarisation.
- 107. Vecteurs unitaires, vecteurs orthogonaux. Famille orthogonale, orthonormale.
- 108. Théorème sur la liberté d'une famille orthogonale de vecteurs non nuls.
- 109. Théorème de Pythagore.
- 110. Orthogonal d'une partie. Propriétés.
- 111. Algorithme d'orthonormalisation de Schmidt.
- 112. Existence de bases orthonormées pour des sous-espaces vectoriels de dimensions finies.
- 113. Calcul du produit scalaire dans une base orthonormée d'un espace euclidien.
- 114. Théorème de projection orthogonale.
- 115. Représentation d'une forme linéaire à l'aide du produit scalaire.
- 116. Caractérisation d'un hyperplan par un vecteur normal.
- 117. Projection sur une droite et distance à un hyperplan.

Chapitre 8 : QUESTIONS DE COURS, Espaces vectoriels normés

- 118. Définition d'une norme. Propriétés de la norme (dont la deuxième inégalité triangulaire).
- 119. Normes usuelles sur K^n : norme 1, norme 2, norme infinie. Application à $M_n(K)$
- 120. Extensions des normes usuelles de K^n à un K espace vectoriel de dimension finie.
- 121. Norme infinie sur B(I,K) sur l'espace vectoriel des fonctions bornées de I dans K.
- 122. Définition et propriétés de la distance associée à une norme.
- 123. Définitions des boules ouvertes, fermées, et des sphères (de centre a et de rayon r).
- 124. Définition de deux normes équivalentes.
- 125. Equivalence de normes en dimension finie.

QUESTIONS DE COURS chapitre 9 : Topologie d'un espace vectoriel normé : applications

- 126. Définition d'un point intérieur.
- 127. Définition d'un ouvert. Propriétés avec intersection et union.
- 128. Définition d'un fermé. Propriétés avec intersection et union.
- 129. Parties bornées, parties convexe.
- 130. Suite d'un espace vectoriel normé, convergence, divergence, suites bornées.
- 131. Propriétés et opérations sur les suites convergentes.
- 132. Suites extraites.
- 133. Définition d'un point adhérent, de l'adhérence d'une partie.
- 134. Caractérisation séquentielle d'un point adhérent, lien avec les fermés.
- 135. Définition d'une partie dense.
- 136. Convergence par coordonnées en dimension finie.
- 137. Définition de la limite d'une fonction en un point adhérent.
- 138. Caractérisation séquentielle de la limite.
- 139. Opérations sur les limites.
- 140. Continuité en un point, continuité global, prolongement par continuité.
- 141. Caractérisation séquentielle de la continuité en un point.
- 142. Opérations sur les fonctions continues.
- 143. Image réciproque d'un ouvert ou d'un fermé par une application continue.
- 144. Fonction Lipschitzienne : définition et propriétés.
- 145. Continuité par coordonnées dans le cas ou l'espace d'arrivée est de dimension finie.
- 146. Théorèmes des bornes atteintes.
- 147. Continuité des applications linéaires, multilinéaires, polynomiales.