

## Séries et Matrices et applications linéaires

### 1 Séries numériques

- Définitions : série, terme général d'une série, somme partielle, convergence, divergence, somme totale.
- Deux séries qui coïncident à partir d'un certain rang ont même nature.
- En cas de convergence, définition du reste d'ordre  $n$ .  $R_n = S - S_n$  et  $R_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$ .
- En cas de convergence, le terme général tend vers 0. Divergence grossière. Réciproque fausse.
- L'ensemble des séries convergentes est un espace vectoriel. Linéarité de la somme.
- Séries géométriques, séries télescopiques, série exponentielle.
- Théorème de comparaison série-intégrale. Séries de Riemann.
- Séries à termes positifs : théorème de comparaison.
- Deux séries à termes positifs dont les termes généraux sont équivalents ont même nature.
- Convergence absolue : définition,  $CVA \Rightarrow CV$ , inégalité triangulaire de la somme.
- Série dominée ou négligeable devant une série absolument convergente.

### 2 Applications linéaires

- Matrice d'une famille finie de vecteurs dans une base. Notation  $\text{mat } \mathcal{B}(\mathcal{F})$ . Matrice d'une application linéaire dans deux bases  $\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F$ .
- Notation  $\text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F}(f)$ ,  $\text{mat } \mathcal{B}_E(f)$
- À  $\mathcal{B}_E$  et  $\mathcal{B}_F$  fixées, isomorphisme entre  $\mathcal{L}(E, F)$  et  $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ .

- Conséquences : linéarité, unicité de la matrice associée, de l'application linéaire associée lorsque les bases sont données.
- Dimension de  $\mathcal{L}(E, F)$ .
- Cas d'un espace vectoriel avec une base canonique. Matrice/application linéaire canoniquement associée.
- Formule  $Y = AX$  i.e.  $\text{mat}_{\mathcal{B}_F}(y) = \text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F}(f) \text{mat}_{\mathcal{B}_E}(x)$  traduisant l'évaluation  $y = f(x)$ .
- Matrice de la composée de deux applications linéaires. Matrice de  $f^k$ .
- Matrice d'un isomorphisme. Matrice de l'inverse. Une famille est une base si, et seulement si sa matrice dans une base est inversible.
- Matrice de passage. Notation  $P_{\mathcal{B}, \mathcal{B}'} = \text{mat } \mathcal{B}(\mathcal{B}')$ . Inverse, composition.
- Formule  $X = PX'$  i.e.  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(x) = P_{\mathcal{B}, \mathcal{B}'} \text{mat}_{\mathcal{B}'}(x)$ .
- Formule de changement de bases  $D = P^{-1}AQ$  ou  $A = PDQ^{-1}$  i.e.
 
$$\begin{aligned} \text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F'}(f) &= P_{\mathcal{B}_F', \mathcal{B}_F} \text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F}(f) P_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_E'} \\ \text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F}(f) &= P_{\mathcal{B}_F, \mathcal{B}_E'} \text{mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F'}(f) P_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_E} \end{aligned}$$
- Noyau, image, rang d'une matrice (définition avec la dimension de l'image coïncidant avec la définition du nombre de pivots).
- Conservation du rang par des opérations élémentaires.
- Théorème du rang et caractérisation de l'inversibilité d'une matrice par le noyau ou l'image ou le rang.

Questions de cours possibles [1] :

- 1 Comparaison série-intégrale.
- 2 Convergence des séries de Riemann
- 3 Théorème de comparaison pour les séries positives.
- 4  $\mathcal{L}(\mathbb{E}, \mathbb{F})$  est isomorphe à  $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$
- 5 Si  $f \in \mathcal{L}(\mathbb{E}, \mathbb{F})$  et  $x \in \mathbb{E}$ ,  $\text{mat}_{\mathcal{B}_{\mathbb{F}}}(f(x)) = \text{mat}_{\mathcal{B}_{\mathbb{E}}, \mathcal{B}_{\mathbb{F}}}(f) \text{mat}_{\mathcal{B}_{\mathbb{E}}}(x)$
- 6  $\mathcal{F}$  est une base de  $\mathbb{E}$  si, et seulement si  $\text{mat}_{\mathcal{B}_{\mathbb{E}}}(\mathcal{F})$  est inversible.

[1]. La liste des questions de cours possibles n'est donnée qu'à titre indicatif. L'examinateur est libre de vous demander tout éclaircissement ou démonstration que réclamera votre prestation en accord avec le programme.