

① Comment montrer que  $E$  est un Espace Vectoriel

1)  $\left\{ \begin{array}{l} (E, \oplus) \text{ grp commutatif} \\ \text{Tous les critères pour la loi externe} \end{array} \right.$

2)  $\left\{ \begin{array}{l} \mathcal{L} \text{ est un SEV d'un EV connu} \end{array} \right.$

## Espaces Connus :

$$L) (\mathbb{R}^m; +; \cdot) \quad \mathcal{B} = (\mathcal{B}_1; \mathcal{B}_2; \dots; \mathcal{B}_m) \\ \text{et } 0_E = (0; 0; \dots; 0)$$

$$L) E = \prod_m \left( \begin{array}{c} \cdot \\ \cdot \\ \cdot \end{array} \right) \quad x = \underbrace{\begin{pmatrix} a & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & a \end{pmatrix}}_{\text{vecteur} = \text{matrice}}$$
$$0_E = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$L) E = \{ \text{fonction de } \mathbb{R} \text{ dans } \mathbb{R} \}$$

vecteur = fonction

$$0_E(\mathcal{B}) = 0$$

② Comment montrer que  $F$  est un SEV de  $E$  ?

1)  $0_E \in F$

On montre que  $F$  est stable par combinaison linéaire

2) Dans  $\mathbb{R}^2$  on reconnaît directement 1 droite vectorielle

3) Dans  $\mathbb{R}^3$  on peut reconnaître directement un plan vectoriel

Exemple 1: Ferk il un SEY?

$$1) F = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{M}_2(\mathbb{R}) \mid ad - bc = 0 \right\}$$

$$\cdot O_E = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in F \quad \text{car } 0 \times 0 - 0 \times 0 = 0$$

$\cdot A \in F$

$$A \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mid ad - bc = 0$$

$B \in F$

$$B \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} \mid a'd' - b'c' = 0$$

$\alpha \in \mathbb{R}$

$$\alpha A + B = \begin{pmatrix} \alpha a + a' & \alpha b + b' \\ \alpha c + c' & \alpha d + d' \end{pmatrix}$$

$$(\alpha a + a')(\alpha d + d') - (\alpha c + c')(\alpha b + b')$$

$$= \alpha^2 ad + \alpha ad' + \alpha a'd + a'd' - \alpha^2 bc - \alpha b'c - \alpha bc' - b'c'$$

=

pas tj nul

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad 1 \times 1 - 1 \times 1 = 0 \quad A \in F$$

$$B = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} \quad 2 \times 6 - 3 \times 4 = 0 \quad B \in F$$

$$A + B = \begin{pmatrix} 3 & 5 \\ 4 & 7 \end{pmatrix} \quad \text{car } 3 \times 7 - 4 \times 5 \neq 0 \quad A + B \notin F$$

③ Que dire de  $F \cap G$  si  $F$  et  $G$  SEY ?

L>  $F \cap G$  est 1 SEY

④ Que dire de  $F \cup G$  si  $F$  et  $G$  SEY ?

L> En général ce n'est pas un SEY, sauf si  $F \subset G$  ou  $G \subset F$

⑤ Comment travailler avec  $F + G$  si  $F$  et  $G$  sont des SEY

L> Si  $x \in F + G$

$\exists f \in F, \exists g \in G /$

$$x = f + g$$

⑥ Comment montrer que  $F$  et  $G$  sont en somme directe ?

$$L, F \cap G = \{0_E\}$$

montrer que  $F \cap G \subset \{0_E\}$  et  $\{0_E\} \subset F \cap G$

$\rightarrow$  inclusion  $\subset$  vraie car  $F \cap G$  est  $\{0_E\}$

$L, \mathcal{L}_1 (b_1; \dots; b_p)$  est base de  $F$

$\mathcal{L}_2 (g_1; \dots; g_p)$  est base de  $G$

$F$  et  $G$  sont en somme directe  $\Leftrightarrow (b_1; \dots; b_p; g_1; \dots; g_p)$   
sont libres dans  $E$

Exemple :



⑦ Comment montrer qu'une famille de vecteurs est libre dans  $E$

L> Si il n'y a qu'un seul vecteur il suffit de montrer que ce vecteur n'est pas nul

L> S'il n'y a que deux vecteurs, il suffit de montrer qu'ils ne sont pas colinéaires

L> Sinon on passe par le système

L> En dimension  $n$  une famille avec un nombre de vecteurs  $> n$  sera liée !



Exemple :

Les familles ci dessous sont-elles libre  
dans  $E$  ?

1)  $u \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad v \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad w \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  dans  $E = \mathbb{R}^3$

On passe par le système

Soient  $a, b, c$  scalaires /

$$a \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a + c = 0 \\ 2a + b + c = 0 \\ 3a = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} c = 0 \\ b = 0 \\ a = 0 \end{cases}$$

ici  $(u; v; w)$  libre

2)  $(f_1; f_2)$  dans  $E = \{ \text{fonctions de } \mathbb{R} \text{ dans } \mathbb{R} \}$

$$f_1(x) = \cos x \quad f_2(x) = \sin x$$

$\exists \alpha / \alpha \in \mathbb{R}^* \quad f_2 = \alpha f_1 \Rightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad \underbrace{\sin x = \alpha \cos x}_{\text{impossible avec tout } \alpha}$

## ⑧ À propos des familles génératrices

1) Comment montrer que  $(u_1; \dots; u_p)$  génère  $F$  :

↳ On montre que tout vecteur de  $F$  s'écrit comme  
1 combinaison linéaire de  $(u_1; \dots; u_p)$  :

$$\forall x \in F \exists (\alpha_1; \dots; \alpha_p) / x = \alpha_1 u_1 + \dots + \alpha_p u_p$$

2) Si  $F = \text{vect}(u_1; \dots; u_p)$  donc  $(u_1; \dots; u_p)$  génère  $F$

3) En dimension  $n$  une famille qui a  $< n$  vecteurs  
ne sera jamais génératrice de  $E$ .

4) Théorème 7

⑨ Comment montrer qu'une famille est une base ?

- 1) En dimension  $n$  si on a  $n$  vecteurs formant une famille libre c'est une base.
- 2) On montre que la famille est libre et génératrice.
- 3) En dim  $n$  si on a  $n$  vecteurs formant une famille génératrice alors c'est une base.

Exemple :

$$F = \left\{ (x; y; z) \in \mathbb{R}^3 / x + y + z = 0 \right\}$$

$$G = \text{vect} \left( \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) = \text{vect}(w)$$

$$F = \left\{ (x; y; z) \in \mathbb{R}^3 / z = -x - y \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ -x-y \end{pmatrix}, x, y \text{ réels} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ -x \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ -y \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \left\{ x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$F = \text{vect}(u; v) \text{ avec } u = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad v = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$(u; v)$  base de  $F$  et  $w$  base de  $G$

$$F \cap G = \{0_E\} \Leftrightarrow (u; v; w) \text{ libre}$$

Soient  $a, b, c$  réels /

$$a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a = 0 \\ b + c = 0 \\ -a - b + 2c = 0 \end{cases} \Leftrightarrow a = b = c = 0 \quad \text{donc } (u; v; w) \text{ libre}$$

10) Comment montrer que  $F = G$  si  $F$  et  $G$  sont 2 SEV ?

1) Par double inclusion  $F \subset G$  et  $G \subset F$

2)  $F \subset G$  et  $\dim F = \dim G$  (en dim finie)

(11) Comment montrer que 2 SEV  $F$  et  $G$  sont supplémentaires dans  $E$  ?

$$F \oplus G = E$$

1)  $F \cap G = \{0_E\}$

$$F + G = E$$

2) Si  $(f_1; \dots; f_p)$  base de  $F$   
 $(g_1; \dots; g_p)$  base de  $G$

$$F \oplus G = E \Leftrightarrow$$

$(f_1; \dots; f_p; g_1; \dots; g_p)$  base de  $E$

3) Si  $\dim F + \dim G = \dim E$

et  $F \cap G = \{0_E\}$

alors  $F \oplus G = E$

4) Si  $\dim F + \dim G = \dim E$

et  $F + G = E$

alors  $F \oplus G = E$

## 12) Comment trouver la dimension ?

- 1) Trouver une base et compter le nombre de vecteurs
- 2)  $\dim(\{0_E\}) = 0$
- 3) Formule de Grammer