Chapitre 20

Espace Vectoriels

| 20 | Espace Vectoriels | 1 |
|-----------|---|-----|
| | 20.2 Propriétés du 0, régularité | 2 |
| | 20.10Espace vectoriel de référence | 2 |
| | 20.11Transfert de structure | 2 |
| | 20.16 Caractérisation des sous-espaces vectoriels | 3 |
| | 20.22Propostion 20.22 | 3 |
| | 20.27Intersection de sous-espaces vectoriels | 4 |
| | 20.34 Description de $Vect(X)$ | 4 |
| | 20.36 Opérations sur les sous-espaces vectoriels engendrés | 4 |
| | 20.41Somme de sous-espaces vectoriels engendrés | 5 |
| | 20.43Description d'une somme d'un nombre fini de sous-espaces vectoriels | 5 |
| | 20.47Unicité de l'écriture de la somme directe | 6 |
| | $20.51 Famille \ libre \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ $ | 7 |
| | | 8 |
| | | |
| | 20.60 Caractérisation de la liberté pour les familles infinies indexées par $\mathbb N$ | 9 |
| | 20.61 Ajout d'un élément à une famille libre | 9 |
| | 20.63Généricité d'une famille libre maximale | 10 |
| | 20.64 Caractérisation des sommes directes par la liberté | |
| | | 1 Ո |

20.2 Propriétés du 0, régularité

Propostion 20.2

Soit E un $\mathbb{K} - ev$. Pour tout $x \in E$:

- 1. $0_{\mathbb{K}}.x = 0_E$
- 2. pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$, $\lambda . 0_E = 0_E$
- 3. (-1).x = -x
- 4. si $x \neq 0_E$,

$$\lambda . x = 0_E \Rightarrow \lambda = 0_K$$

5. si $x \neq 0_{\mathbb{K}}$,

$$\lambda.x = 0_E \Rightarrow x = 0_E$$

- 1. $0_{\mathbb{K}}.x = (0_{\mathbb{K}} + 0_{\mathbb{K}}).x = 0_{\mathbb{K}}.x + 0_{\mathbb{K}}.x$. Donc $0_E = 0_{\mathbb{K}}.x$.
- 2. RAS.
- 3. $x + (-1).x = (1-1).x = 0_{\mathbb{K}}.x = 0_E$.
- 4. Par l'absurde, si $\lambda \neq 0_K$, de $\lambda x = 0_E$ on tire $\lambda^{-1}\lambda x = \lambda^{-1}x0_E$, soit $x = 0_E$. Absurde.
- 5. Idem.

20.10 Espace vectoriel de référence

Propostion 20.10

- 1. \mathbb{K} est un espace vectoriel sur lui-même.
- 2. Plus généralement, soit E un espace vectoriel sur \mathbb{K} et F un ensemble quelconque. Alors l'ensemble des fonctions E^F est un espace vectoriel sur \mathbb{K} .
- 1. RAF.
- 2. Soit E un $\mathbb{K} ev$ et F un ensemble quelconque. E^F est un groupe abélien (cf. chap 10). Le produit externe est défini par :

$$\mathbb{K} \times E^F \longrightarrow E^F$$
$$(\lambda, f) \longmapsto (\lambda. f, x \mapsto \lambda. f(x))$$

Vérification facile.

20.11 Transfert de structure

Lemme 20.11

Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{K} , G un ensemble quelconque et $\varphi: E \to G$ une bijection. Alors en définissant sur G une loi interne et un loi externe par

$$\forall (x, y, \lambda) \in G \times G \times \mathbb{K}, x + y = \varphi(\varphi^{-1}(x) + \varphi^{-1}(y)) \text{ et } \lambda.x = \varphi(\lambda \varphi^{-1}(x)),$$

on munit G d'une structure d'espace vectoriel.

Vérifions les axiomes.

— LCI :

$$(x+y)+=\varphi(\varphi^{-1}(x+y)+\varphi(z))$$

$$=\varphi(\underbrace{\varphi^{-1}(x)+\varphi^{-1}(y)+\varphi^{-1}(z)}_{\text{associativit\'e dans }E})$$

$$=x+(y+z)$$

$$x+\varphi(0)=\varphi(\varphi^{-1}(x)+0)=x\;(\varphi\;\text{neutre})$$

$$x+\varphi(-\varphi^{-1}(x))=\varphi(\varphi^{-1}(x)-\varphi^{-1}(x))=\varphi(0)$$

$$x+y=y+x$$

 $\lambda.(\mu.x) = \varphi(\lambda\varphi^{-1}(\mu x))$ $= \varphi(\lambda\mu\varphi^{-1}(x))$ $= (\lambda\mu).x$ $1.x = \varphi(1.\varphi^{-1}(x))$ $= \varphi \circ \varphi^{-1}(x)$ = x $(\mu + \lambda).x = \varphi((\mu + \lambda).\varphi^{-1}(x))$ $= \varphi(\mu\varphi^{-1}(x) + \lambda\varphi^{-1}(x))$ $= \varphi(\mu\varphi^{-1}(x)) + \varphi(\lambda\varphi^{-1}(x))$ $= \mu.x + \lambda.x$

De même pour la dernière.

20.16 Caractérisation des sous-espaces vectoriels

Théorème 20.16

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel. Un ensemble F est un sous-espace vectoriel de E si et seulement si

- 1. $F \subset E$;
- 2. $0 \in F$;
- 3.~F est stable par combinaisons linéaire, ce qui équivaut à

$$\forall (x,y) \in F^2, \forall \lambda \in \mathbb{K}, \lambda x + y \in F.$$

 \Rightarrow

- 1. Oui.
- 2. F est un sous-groupe de E donc $0_E \in F$.
- 3. Pour tout $(x,y) \in F^2$, $\lambda \in \mathbb{K}$, $\lambda . x \in F$ et $y \in F$. Donc $\lambda x + y \in F$.

 \Leftarrow

D'après (3) avec :

- $--y = 0 : \times \text{ est LCE}.$
- $\lambda = 1 : + \text{ est LCI}.$

 $0 \in F$ et $\lambda = -1$, F est un sous-groupe, donc un groupe abélien. RAF pour les 4 dernières propriétés.

20.22 Propostion 20.22

Propostion 20.22

Soit E un K-espace vectoriel, D_1 et D_2 deux droites vectorielles. Alors soit $D_1 \cap D_2 = \{0_E\}$, soit $D_1 = D_2$.

Par définition, $0_E \in D_1 \cap D_2$.

Supposons $D_1 \cap D_2 \neq \{0_E\}$ et fixons $x \in D_1 \cap D_2$ avec $x \neq 0_E$.

Soit $v \in D_1$. Par définition, on écrit $D_1 = \mathbb{K}x_1$ et $D_2 = \mathbb{K}x_2$. On a donc $v = \alpha x_1$, $x = \lambda_1 x_1 = \lambda_2 x_2$ avec $\lambda_1 \neq 0, \lambda_2 \neq 0$. Ainsi:

$$v = \alpha \lambda_1^{-1} \lambda_1 x_1 = \alpha \lambda_1^{-1} x = \alpha \lambda_1^{-1} \lambda_2 x_2 \in D_2$$

Donc $D_1 \subset D_2$ et par symétrie, $D_1 = D_2$

20.27Intersection de sous-espaces vectoriels

Soit E une espace vectoriel et $(E_i)_{i\in I}$ une famille de sous-espaces vectoriels de E. Alors $\bigcap_{i\in I} E_i$ est un sous-espace vectoriel de E.

- $$\begin{split} & \bigcap_{i \in I} E_i \subset E. \\ & \forall i \in I, 0 \in E_i \text{ donc } 0 \in \bigcap_{i \in I} E_i. \end{split}$$

— Soit
$$(x,y) \in \left[\bigcap_{i \in I} E_i\right]^2, \lambda \in \mathbb{K}$$
:

$$\forall x \in I, \lambda x + y \in E_i$$

Donc
$$\lambda x + y \in \bigcap_{i \in I} E_i$$
.

Description de Vect(X)20.34

Soit E un \mathbb{K} -ev et X un sous-ensemble de E. Alors Vect(X) est l'ensemble des combinaisons linéaires d'éléments de X.

On note F l'ensemble des combinaisons linéaires de vecteurs de X.

F est un sous-espace vectoriel de E qui contient X.

Par définition, $Vect(X) \subset F$.

Or Vect(X) est un sous-espace vectoriel qui contient X. Il doit donc contenir les combinaisons linéaiers de X soit F

Donc F = Vect(X)

20.36Opérations sur les sous-espaces vectoriels engendrés

Soit A et B deux ensembles. On a

- 1. $A \subset Vect(A)$
- 2. Si $A \subset B$ alors $Vect(A) \subset Vect(B)$.
- 3. A = Vect(A) si et seulement si A est un espace vectoriel.
- 4. Vect(Vect(A)) = Vect(A).
- 5. $Vect(A \cup \{x\}) = Vect(A)$ si et seulement si $x \in Vect(A)$.
- 1. RAF
- 2. RAF (20.24)
- 3. Si A =, alors A est un sous-espace vectoriel.

Si A est un espace vectoriel, par minimalité, A = Vect(A).

- 4. RAF (20.36.3)
- 5. On a toujours $Vect(A \cup \{x\}) \supset Vect(A)(2\ 0.36.2)$ si $Vect(A \cup \{x\}) \subset Vect(A)$. Or $x \in Vect(A \cup \{x\})$.

Donc $x \in Vect(A)$.

Réciproquement, si $x \in Vect(A)$, d'après (20.34) :

$$Vect(A \cup \{x\}) \subset Vect(A)$$

Si $u \in Vect(A \cup \{x\})$, alors :

$$u = \lambda_1 a_1 + \dots + \lambda_n a_n + \lambda_{n+1} x$$

= $\lambda_1 a_1 + \dots + \lambda_n a_n + \lambda_{n+1} (\mu_1 a'_1 + \dots + \mu_p a'_p)$
 $\in Vect(A)$

20.41 Somme de sous-espaces vectoriels engendrés

Propostion 20.41

Soit X et Y deux sous-ensembles de E. Alors

$$Vect(X \cup Y) = Vect(X) + Vect(Y)$$

On a:

$$Vect(X) \subset Vect(X \cup Y)$$

$$Vect(Y) \subset Vect(X \cup Y)$$

$$donc \ Vect(X) + Vect(Y) \subset Vect(X \cup Y)$$

Par minimalité:

$$Vect(X \cup Y) = Vect(X) + Vect(Y)$$

20.43 Description d'une somme d'un nombre fini de sous-espaces vectoriels

Propostion 20.43

Soit E_1, \ldots, E_n et F des sous-espaces vectoriels de E. Sont équivalentes :

- 1. $F = E_1 + \ldots + E_n$;
- 2. $F = (\dots((E_1 + E_2) + E_3) + \dots + E_{n-1}) + E_n;$
- 3. $F = \{x_1 + x_2 + \ldots + x_n | (x_1, \ldots, x_n) \in E_1 \times \ldots \times E_n \}.$
- 2. Associativité fournie par la définition.
- 3. (20.39) + (20.43.2)

Exemple

Dans
$$\mathbb{R}^3$$
, $E = Vect((1,0,0))$ et $F = Vect((0,1,0),(0,0,1))$.
Soit $u \in E \cap F$.
 $u = \alpha(1,0,0) = \beta(0,1,0) + \gamma(0,0,1)$.
Donc $(-\alpha,\beta,\gamma) = (0,0,0)$.
Donc $\alpha = \beta = \gamma = 0$.

Dans
$$\mathbb{R}^4$$
 avec $e_1 = (1, 0, 0, 0)$, $e_2 = (0, 1, 0, 0)$, $e_3 = (0, 0, 1, 0)$ et $e_4 = (0, 0, 0, 1)$. $E = Vect(e_1 + e_2 + e_3, e_1 + e_2 + e_3 + e_4)$

 $F = Vect(e_1 + e_3, 2e_2 + e_1 - e_4)$ Soit $u \in E \cap F$.

$$u = \alpha(e_1 + e_2 + e_3) + \beta(e_1 + e_2 + e_3 + e_4) = (\alpha + \beta, \alpha + \beta, \beta)$$

= $\gamma(e_1 + e_3) + \delta(2e_2 + e_1 - e_4) = (\gamma + \delta, 2\delta, \gamma, -\delta)$

Donc:

$$\begin{cases} \alpha + \beta - \gamma - \delta = 0 \\ \alpha + \beta - 2\delta = 0 \\ \alpha + \beta - \gamma = 0 \\ \beta + \delta = 0 \end{cases}$$

$$donc \begin{cases} \delta = 0 \ (L_1 - L_3) \\ \beta = 0 \ (L_4) \\ \alpha = 0 \ (L_2) \\ \gamma = 0 \ (L_2) \end{cases}$$

Donc:

$$\boxed{E \cap F = \{0\}}$$

20.47 Unicité de l'écriture de la somme directe

Remarque 20.47

En d'autres termes, la somme est directe si et seulement si tout élément x de $E_1 \oplus \ldots \oplus E_n$ s'écrit de façon unique sous la forme $x = x_1 + \ldots + x_n$.

 \Rightarrow

On suppose que la somme est directe.

Soit $x \in E_1 \oplus \ldots \oplus E_n$.

On écrit :

$$x = x_1 + \ldots + x_n$$

$$= x'_1 + \ldots + x'_n$$

$$\text{donc } \underbrace{x'_n - x_n}_{\in E_n} = \underbrace{(x_1 - x'_1)}_{\in E_1} + \ldots + \underbrace{(x_{n-1} - x'_{n-1})}_{\in E_{n-1}} \in E_n \cap (E_1 + \ldots + E_{n-1}) = \{0\}$$

$$\text{donc } x'_n = x_n$$

On poursuit par récurrence.

 \Leftarrow On remarque que $0 = 0 + \dots 0$. Soit $u \in E_n \cap (E_1 + \dots + E_{n-1})$. Donc :

$$u=e_n=e_1+\ldots+e_{n-1}$$
 donc $e_1+\ldots+e_{n-1}=0$

Par unicité:

$$\forall i \in [1, n-1], e_i = 0$$
$$donc \ u = 0$$

On termine le travail par récurrence.

20.51 Famille libre

Propostion 20.51

Une famille $(x_i)_{i\in I}$ de vecteurs de E est **libre** si une des propriétés équivalentes suivantes est vérifiée :

- 1. Pour toute famille $(\lambda_i)_{i\in I}$ de scalaires de \mathbb{K} , à support fini, $\sum_{i\in I}\lambda_ix_i=0 \Rightarrow \forall i\in I, \lambda_i=0$.
- 2. Pour tout $x \in Vect((x_i)_{i \in I})$ il existe une **unique** famille $(\lambda_i)_{i \in I}$ de scalaires de \mathbb{K} , à support fini, telle que $x = \sum_{i \in I} \lambda_i x_i$.

Si de plus, I = [1, n], les points précédents sont équivalents aux points suivants :

- 3. Les x_i sont non nuls et la somme $\mathbb{K}x_1 \oplus \ldots \oplus \mathbb{K}x_n$ est directe.
- 4. La fonction $\varphi : \mathbb{K}^n \to E; (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \mapsto \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_n x_n$ est injective.

$$1 \Rightarrow 2$$

On écrit, pour tout $x \in Vect((x_i)_{i \in I})$:

$$x = \sum_{i \in I} \lambda_i x_i = \sum_{i \in I} \mu_i x_i$$
$$\operatorname{donc} \sum_{i \in I} (\lambda_i - \mu_i) x_i = 0$$

Comme (λ_i) et (μ_i) sont des familles de sclaires à support fini, $(\lambda_i - \mu_i)$ aussi et d'après (20.51.1):

$$\forall i \in I, \lambda_i - \mu_i = 0$$

Soit $\sum_{i \in I} = 0$ avec (λ_i) une famille de scalaires à support fini.

Comme:

$$0 = \sum_{i \in I} 0x_i$$

Par unicité :

$$\forall i \in I, \lambda_i = 0$$

$$1,2 \Rightarrow 3$$

Nécessairement, les x_i sont tous non nuls (sinon, on écrit $1 \times x_1 = 0$).

Soit $x \in (\mathbb{K} + \ldots + \mathbb{K}x_{n-1}) \cap \mathbb{K}x_n$.

On écrit :

$$x = \alpha_1 x_1 + \ldots + \alpha_{n-1} x_{n-1} = \alpha_n x_n$$

donc $\alpha_1 x_1 + \ldots + \alpha_{n-1} x_{n-1} - \alpha_n x_n = 0$

Par hypothèse:

$$\forall i \in [1, n], \alpha_i = 0$$

On poursuit le travail par récurrence pour montrer que la somme est directe.

 $3 \Rightarrow 4$

RAF: (20.47) $\boxed{4 \Rightarrow 1, 2}$

RAF: définition de l'injectivité pour 2.

20.52 Exemple

Exemple 20.54

- 1. Montrer que la famille ((1,1),(0,1)) est libre.
- 2. Montrer que la famille ((1,2,1),(1,0,1),(0,1,-1)) est libre.
- 3. Montrer que la famille ((1,2,1),(1,0,1),(1,6,1)) est liée.
- 1. On suppose $\alpha(1,1) + \beta(0,1) = 0$. Donc:

$$\begin{cases} \alpha = 0 \\ \alpha + \beta = 0 \end{cases}$$

$$donc \ \alpha = \beta = 0$$

La famille est libre.

2. Par équivalence. Soit $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$. On a :

$$a(1,2,1) + b(1,0,1) + c(0,1,-1) = (0,0,0)$$

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

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

$$\Leftrightarrow a=b=c=0$$

La famille est libre.

3. Avec les mêmes notations :

$$a(1,2,1) + b(1,0,1) + c(1,6,1) = (0,0,0)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a+b+c &= 0\\ 2a+6c &= 0\\ a+b+c &= 0 \end{cases}$$

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

Le système admet des solutions non nulles (par exemple (-3,2,1)), donc la famille est liée.

20.58 Caractérisation de la liberté pour des familles infinies

${ m Propostion} \ 20.58$

Une famille $(x_i)_{i\in I}$ est libre si et seulement si toutes ses sous-familles finies sont libres.

$$\begin{array}{c} \boxed{\Rightarrow} \\ \text{RAF} : (20.57) \end{aligned}$$

Soit $(\lambda_i)_{i \in I}$ une famille à support fini telle que :

$$\sum_{i \in I} \lambda_i x_i = 0 \tag{20.1}$$

On choisit $J \subset I$, fini, tel que :

$$\forall i \in I \backslash J, \lambda_i = 0$$
 donc
$$\sum_{i \in J} \lambda_i x_i = 0$$

Or $(x_i)_{i \in J}$ est libre (finie), donc :

$$\forall i \in J, \lambda_i = 0$$
 donc $\forall i \in I, \lambda_i = 0$

Caractérisation de la liberté pour les familles infinies indexées 20.60 $\operatorname{par} \mathbb{N}$

Une famille $(x_i)_{i\in\mathbb{N}}$ est libre si et seulement si pour tout $n\in\mathbb{N}$, la famille (x_0,\ldots,x_n) est libre.

Si $(x_i)_{i\in\mathbb{N}}$ est libre, alors (20.58) ses sous-familles finies sont libres, en particulier celles sous la forme (x_0,\ldots,x_n) .

Soit $(x_i)_{i\in J}$ avec J un sous-ensemble fini de \mathbb{N} .

Or pose $n = \max J$, donc $J \subset [0, n]$.

Par hypothèse, (x_0, \ldots, x_n) est libre.

Donc (20.57), $(x_i)_{i\in J}$ est libre.

D'après (20.58), $(x_i)_{i\in\mathbb{N}}$ est libre.

20.61Ajout d'un élément à une famille libre

Soit $(x_i)_{i\in I}$ une famille libre de E et $x_j\in E$ avec $j\notin I$. La famille $(x_i)_{i\in I\cup\{j\}}$ est libre si et seulement si $x_j \notin Vect((x_i)_{i \in I})$.

Si $x_j \in Vect(x_i)_{i \in I}$, alors $(x_i)_{i \in I \cup \{j\}}$ est liée. En effet, $x_j = \sum_{i \in J} \lambda_i x_i$ avec J fini.

Donc $\sum_{i \in J \cup \{j\}} \lambda_i x_i = 0$ avec $\lambda_j = -1$.

La famille $(x_i)_{i \in J \cup \{j\}}$.

On suppose que $(x_i)_{i \in J \cup \{j\}}$ est liée.

On choisit une famille de scalaires à support fini $(\lambda_i)_{i\in I\cup\{j\}}$ telle que :

$$\sum_{i \in I \cup \{j\}} \lambda_i x_i = 0 \text{ et } (\lambda_i) \neq (0)$$

Donc:

$$\lambda_j + x_j + \sum_{i \in I} = 0$$

Comme $(x_i)_{i \in I}$ est libre, $\lambda_j \neq 0$ et $x_j = -\sum_{i \in I} \lambda_i \lambda_j^{-1} x_i \in Vect((x_i)_{i \in I})$.

20.63 Généricité d'une famille libre maximale

Propostion 20.63

Une famille libre maximale est génératrice dans le sens de la définition ci après : tout élément de E est combinaison linéaire de vecteurs de la famille.

Soit \mathcal{F} une famille libre maximale. Soit $x \in E$. Alors $\mathcal{F} \cup \{x\}$ est liée. Donc (20.61):

$$x \in Vect(\mathcal{F})$$

20.64 Caractérisation des sommes directes par la liberté

Propostion 20.64

Soit E_1, \ldots, E_n des espaces sous-espaces vectoriels non triviaux de E. Alors la somme $E_1 \oplus \ldots \oplus E_n$ est directe si et seulement si tout n-uplet (x_1, \ldots, x_n) d'éléments tous non nuls de $E_1 \times \ldots \times E_n$ est une famille libre dans E.

 \Rightarrow

On suppose $\bigoplus_{i=1}^n E_i$. Soit $(x_1, \ldots, x_n) \in E_1 \times \ldots \times E_n, x_i \neq 0$. Soit $(\lambda_1, \ldots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$ telle que:

$$\sum_{i=1}^{n} \lambda_i x_i = 0$$

En particulier, $\lambda_i x_n = -\sum_{i=1}^{n-1} \lambda_i x_i \in E_n \cap \sum_{i=1}^{n-1} E_i = \{0\}$. Donc $\lambda_n = 0$. On réitère le procédé pour trouver $\lambda_n = \ldots = \lambda_1 = 0$. Donc (x_1, \ldots, x_n) est libre.

 \Leftarrow

Soit $x \in E_n \cap \sum E_i$. On écrit $x = x_n = \sum_{i=1}^{n-1} x_i$. Donc :

$$x_1 + \ldots + x_{n-1} - x_n = 0$$

Par hypotèse, on doit avoir :

$$x_n = x_{n-1} = \ldots = x_1 = 0$$

Donc
$$x = 0$$
 et $E_n \cap \left(\sum_{i=1}^{n-1} E_i\right) = \{0\}.$

On réitère le procédé pour montrer que $\bigoplus_{i=1}^{n} E_i$.

20.65 Somme directes et caractérisation de familles libres

Propostion 20.65

- 1. Soit F et G deux sous-espaces vectoriels de E tel que F+G soit directe. Alors la concaténation d'une famille libre de F et d'une famille libre de E.
- 2. Réciproquement, si (b_1, \ldots, b_n) est une famille libre de E, alors $Vect(b_1, \ldots, b_k) \oplus Vect(b_{k+1}, \ldots, b_n)$ est directe.

1. (x_1, \ldots, x_k) famille libre de F. (x_{k+1}, \ldots, x_n) famille libre de G. Soit $(\lambda_i)_{i \in [\![1,n]\!]} \in \mathbb{K}^n$ telle que :

$$\begin{split} \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i &= 0\\ \text{donc } \sum_{i=1}^k \lambda_i x_i &= -\sum_{i=k+1}^n \lambda_i x_i \in F \cap G = \{0\}\\ \text{donc } \sum_{i=1}^k \lambda_i x_i &= 0 = \sum_{i=k+1}^n \lambda_i x_i\\ \text{donc } \lambda_i &= 0 \text{ pour } i \in [\![1,k]\!] \cup [\![k+1,n]\!] \end{split}$$

2. RAS