

Jeudi et vendredi Td-Tp

Venir avec son ordinateur.

{ Python ≥ 3.8
SymPy
Numpy
Matplotlib
Jupyter (ou Jupyterlab).

Exercice: $(E=) E_1 \oplus F = E_2 \oplus F$ alors E_1 est isomorphe à E_2

① En dimension finie

$$\dim(E_1 \oplus F) = \dim E_1 + \dim F$$

$$\overset{''}{\dim(E_2 \oplus F)} = \dim E_2 + \dim F$$

$$\text{donc } \dim(E_1) = \dim(E_2).$$

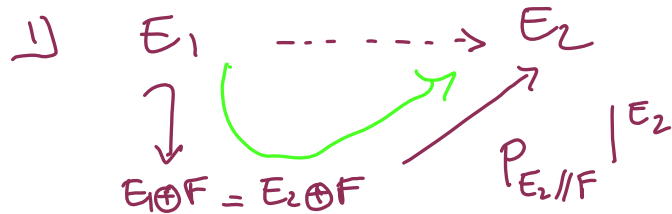
donc E_1 et E_2 sont isomorphes

② En dimension infinie

Une seule solution: donner une application linéaire et
montrer que c'est un isomorphisme

1) Chercher une application linéaire « naturelle ».

2) Vérifier que c'est un isomorphisme.



Rappel: Si $u \in \mathcal{L}(E, E')$, si F' sous-espace de E' ,

qui vérifie $\boxed{\text{Im}(u) \subset F'}$ 

alors $u|_{F'}: E \rightarrow F'$
 $x \mapsto u(x)$

Si F sous-espace de E .

$$u|_F : F \rightarrow E' \\ x \mapsto u(x).$$

et si $u(F) \subset F'$, $u|_F \stackrel{\text{Nor}}{=} (u|_F)|_{F'}$

Théorème de factorisation des applications linéaires

(À savoir absolument).

Soit E et E' deux K -espaces vectoriels, soit $u \in \mathcal{L}(E, E')$.

Si $E_1 \oplus \text{Ker}(u) = E$,

alors E_1 est isomorphe à $\text{Im}(u)$.

$$(x_i \in E_1 \mapsto u(x_i))$$

$$\begin{array}{ccc} E_1 & \cdots \rightarrow & \text{Im} u \\ \downarrow & \nearrow & \\ E = E_1 \oplus \text{Ker}(u) & & u|_{\text{Im} u} \end{array}$$

(Raphaël)

(Eigens)

$$\phi = \left| \begin{array}{ccc} E_1 & \longrightarrow & E_2 \\ x_1 & \longmapsto & P_{E_2/F} |_{E_1}(x_1) \end{array} \right|$$

* ϕ linéaire, car c'est la restriction d'une application linéaire

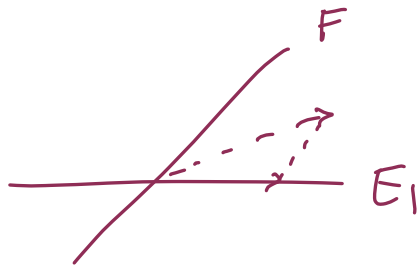
$$* x_1 \in \text{Ker}(\phi) \subset E_1, \quad P_{E_2/F}(x_1) = 0$$

$$\text{donc } x_1 \in F$$

$$\text{donc } x_1 \in E_1 \cap F = \{0_E\}.$$

$$\text{Ker}(\phi) = \{0_E\}, \text{ donc}$$

ϕ est injective



* Soit $x_2 \in E_2 \subset E_2 \oplus F = \underline{E_1 \oplus F}$

Il existe $(x_1, x_F) \in E_1 \times F$, $x_2 = \underbrace{x_1}_{\in E_2} + x_F$

Victor : et on a unicité, car la somme est directe

$$\text{or } \phi(x_1) = P_{E_2/F}(\underbrace{x_2}_{\in E_2} - \underbrace{x_F}_{\in F}) = x_2$$

donc ϕ est surjective

Conclusion: ϕ est un isomorphisme de E_1 sur E_2 .

Une mauvaise idée (en dualité): utiliser les bases (parties libres et génératrices). (Dennis)

Définition 1.2 – Famille duale

Si $(e_i)_{i \in I}$ est une base de E , on peut définir la *famille duale* associée $(e_i^*)_{i \in I} \in (E^*)^I$ par

$$\forall j \in I, e_i^*(e_j) = \delta_{i,j} \leftarrow \text{symbole de Kronecker.}$$

e_i^*

Remarque importante 1.1 – Notation impropre

Cette notation est très dangereuse ! En effet, si l'on change *un des vecteurs* e_i , alors on change *tous les vecteurs* e_i^* .

$$\delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{si } i=j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

Propriété 1.3

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et soit $(e_i)_{i \in I}$ une base de E . La famille duale associée est une partie libre de E^* .

Démonstration

Soit (i_1, \dots, i_p) une sous-famille quelconque finie de I d'éléments distincts deux-à-deux et soit $(\lambda_1, \dots, \lambda_p) \in \mathbb{K}^p$ tel que

$$\sum_{k=1}^p \lambda_k \cdot e_{i_k}^* = 0_{E^*}$$

Soit $j \in \llbracket 1, p \rrbracket$. Par définition de la famille duale, on a

$$\underbrace{\sum_{k=1}^p \lambda_k \cdot e_{i_k}^*(e_{i_j})}_{=\lambda_j} = 0_{E^*}(e_j) = 0$$

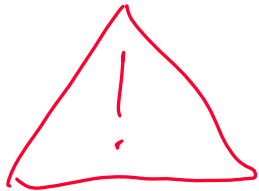
donc $\lambda_1 = \dots = \lambda_p = 0$, ce qui montre que la famille duale $(e_i^*)_{i \in I}$ est libre.

La famille $(e_i^*)_{i \in I}$ est bien définie car on connaît ses valeurs sur tous les vecteurs de la base $(e_i)_{i \in I}$

(E un espace vectoriel de base $(e_i)_{i \in I}$
 F un espace vectoriel

$\mathcal{L}(E, F)$ est isomorphe à F^I

$$u \longmapsto (u(e_i))_{i \in I}$$



Cette notation est TRÈS mauvaise !!

Si on change $(e_i)_{i \in I}$ en $(e'_i)_{i \in I}$ où $(i_0 \in I)$

$$\forall i \neq i_0, e_i = e'_i, e_{i_0} \neq e'_{i_0}$$

alors $\forall i \in I, e_i^* \neq e'^*_i$ (en général).

Proposition: $(e_i^*)_{i \in I}$ est une famille libre de E^*

(Soit $n \in \mathbb{N}$, $(i_0 \dots i_n) \in I^{n+1}$ différents 2 à 2

$$(\alpha_0 \dots \alpha_n) \in K^{n+1},$$

$$\sum_{k=0}^n \alpha_k \cdot e_{i_k}^* = 0_{E^*}$$

soit $p \in \llbracket 0, n \rrbracket$. on va l'appliquer à e_{i_p}

$$\text{on obtient } \sum_{k=0}^n \alpha_k \underbrace{e_{i_k}^*(e_{i_p})}_{\delta_{i_k, i_p} = \begin{cases} 0 & \text{si } k \neq p \\ 1 & \text{si } k = p \end{cases}} = \alpha_p = 0_p \quad \square$$

C'est beaucoup plus facile de montrer l'indépendance de formes linéaires, que l'indépendance de vecteurs.

Propriété 1.4 – Base duale

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel. Si E est de dimension finie et si (e_1, \dots, e_n) est une base de E , alors la famille duale associée est une base de E^* (dite *base duale*).

简称为 E^* 的对偶基底。

$$\dim(E) = \dim(E^*)$$

$(e_i^*)_{i \in I}$ est de cardinal $\text{card } I = \dim(E)$

c'est bien une base

Démonstration

D'après la propriété précédente, c'est une famille libre à n éléments. Or $\dim E^* = \dim E = n$ (propriété 1.2, page 5) donc c'est bien une base de E^* .

Propriété 1.5

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et soit $(e_i)_{i \in I}$ une base de E . Si E est de dimension infinie, alors la famille duale associée *n'est jamais* génératrice.

Démonstration

Considérons la forme linéaire $f \in E^*$ définie par $f(e_i) = 1$ pour tout $i \in I$. Si la famille duale associée à $(e_i)_{i \in I}$ était génératrice, il existerait une sous-famille (i_1, \dots, i_p) finie de I tel que $f \in \text{Vect}(\{f_{i_1}, \dots, f_{i_p}\})$. En considérant $j \in I$ tel que $j \notin \{i_1, \dots, i_p\}$ (possible car E est de dimension infinie donc I est infini), on a $f(e_j) = 1$ mais $f_{i_1}(e_j) = \dots = f_{i_p}(e_j) = 0$, contradiction.

Utilité de la Propriété 1.4

Polynômes d'interpolation de Lagrange.

Soit I un intervalle non vide de \mathbb{R} .

Soit $(y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$, $(a_1, \dots, a_n) \in I^n$, $a_1 < \dots < a_n$

alors il existe une fonction polynomiale P , de degré $\leq n-1$

↓
telle que $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, $P(a_i) = y_i$

(On remarque que

$$x \mapsto \psi_k = \frac{\prod_{j \neq k} (x - a_j)}{\prod_{j \neq k} (a_k - a_j)}.$$

vérifie

$$\psi_k(a_j) = \delta_{k,j}$$

$$P = \sum_{k=1}^n y_k \cdot \psi_k \quad \underline{\underline{\text{conviert}}}$$

{ * Comment faire cette remarque ?
 { * Quel lien avec la dualité ?

$\psi_k \in \text{Vect}(\{x \mapsto x^j, j \in [0, n-1]\})^*$ ← de dimension n.

$\psi_k: P \mapsto P(x_k)$ (est bien une forme linéaire).

$(\psi_1 - \psi_n)$ de cardinal n, c'est une base de

$\text{Vect}(\{x \mapsto x^j, j \in [0, n-1]\})^*$.

fabricuée à partir de.

{ Imaginer que $(\psi_1 - \psi_n)$ soit la base duale $\vee (e_1 - e_n)$

alors $\forall k \in [1, n], \psi_k = e_k^*$

$$\forall j \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad \underbrace{\psi_k(e_j)}_{= e_j(a_k)} = \delta_{j,k}$$

donc $(e_j = \psi_j)$

alors on cherche. $P = \sum_{j=1}^n \alpha_j \cdot \psi_j$

$$P(a_k) = y_k = \sum_{j=1}^n \alpha_j \cdot \psi_j(a_k) = \alpha_k$$

Remarque: pour trouver e_j il faut résoudre

$$\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad \begin{array}{c} e_k^* (e_j) = \delta_{k,j} \\ \parallel \\ \psi_k(e_j) \\ \parallel \\ e_j(a_k) \end{array}$$

→ construit naturellement le ψ_j donné.

Proposition 1.1 – Base ante-duale

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie n , $(\varphi_1, \dots, \varphi_n)$ une base de E^* , alors il existe une unique base (e_1, \dots, e_n) de E , telle que

$$\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, e_i^* = \varphi_i$$

Cette base est appelée base ante-duale de la base $(\varphi_1, \dots, \varphi_n)$.

Démonstration

Soit l'application définie par

$$\phi : \begin{cases} E \rightarrow \mathbb{K}^n \\ x \mapsto (\varphi_1(x), \dots, \varphi_n(x)) \end{cases}$$

Cette application a les propriétés suivantes

- ϕ est linéaire.
- ϕ est injective. Donc, comme E et \mathbb{K}^n ont même dimension n , ϕ est un isomorphisme.
- Considérons (b_1, \dots, b_n) la base canonique de \mathbb{K}^n . Comme un isomorphisme envoie une base sur une base, si l'on pose

$$\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, e_i = \phi^{-1}(b_i)$$

la famille obtenue convient, et c'est clairement la seule.

Remarque 1.2

Comment démontrer qu'une famille de formes linéaires est une base ? En utilisant la base ante-duale (si l'on est capable de la trouver). On veut étudier $(\varphi_1, \dots, \varphi_n)$ une famille de formes linéaires de E^* . Si on considère la base ante-duale (e_1, \dots, e_n) ,

(ou la famille que l'on imagine être la base ante-duale), c'est alors facile. Soit $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$ des scalaires tels que

$$\sum_{k=1}^n \lambda_k \cdot \varphi_k = 0_{E^*}$$

alors

$$\forall j \in \llbracket 1, n \rrbracket, \sum_{k=1}^n \lambda_k \cdot \underbrace{\varphi_k(e_j)}_{\delta_{k,j}} = \lambda_j = 0$$

注释 1.2

设 (e_1, \dots, e_n) 是 E 的基底, (e_1^*, \dots, e_n^*) 是 E^* 的对偶基底, 我们有如下性质:

1. 当 $f = k_1 \cdot e_1^* + \dots + k_n \cdot e_n^* \in E^*$, $x = l_1 \cdot e_1 + \dots + l_n \cdot e_n \in E$ 时,

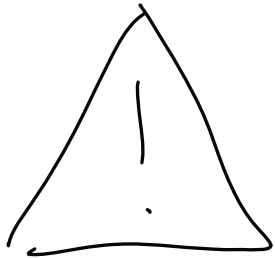
$$f(x) = k_1 l_1 + \dots + k_n l_n$$

2. $x \in E$ 可以表示成,

$$x = e_1^*(x) \cdot e_1 + \dots + e_n^*(x) \cdot e_n$$

3. $f \in E^*$ 可以表示成,

$$f = f(e_1) \cdot e_1^* + \dots + f(e_n) \cdot e_n^*$$



en dimension infinie, $(e_i^*)_{i \in I}$ n'est jamais
génératrice

(Soit $(e_i)_{i \in I}$ la base de E où I est infini

soit $\varphi \in E^*$, $\forall i \in I$, $\varphi(e_i) = 1$. (bien définie)

Alors $\boxed{\varphi \notin \text{Vect}(\{e_i^*, i \in I\})}$.

(car si $\psi \in \text{Vect}(\{e_i^*, i \in I\})$, $J_\psi = \{i \in I, \psi(e_i) \neq 0\}$ est fini
car il existe $n \in \mathbb{N}$, $(i_1, \dots, i_n) \in I^n$, $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$

tel que $\psi = \sum_{k=1}^n d_k \cdot e_{i_k}^*$

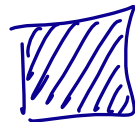


Une combinaison linéaire est une somme
finie

donc si $i \notin \{i_1 - i_n\}$, $\psi(e_i) = 0$.

(et $I \setminus \{i_1 - i_n\}$ est infini)

$\exists \psi \subset \{i_1 - i_n\}$
est fini



Pascal.