

CHAPITRE 15

E,

Hugo SALOU MP2I

Dernière mise à jour le 5 février 2022

Table des matières

I	Définition et premières propriétés	2
II	Sous-espaces vectoriels	4
III	Familles de vecteurs	8

Première partie

Définition et premières
propriétés

Definition

Soit E un ensemble muni d'une loi interne $+$ et d'une loi \cdot définie sur $\mathbb{K} \times E$ à valeurs dans E où \mathbb{K} est un corps.

On dit que $(E, +, \cdot)$ est un \mathbb{K} -espace vectoriel (ou un espace vectoriel sur \mathbb{K}) si

1. $(E, +)$ est un groupe abélien
2. (a)

$$\forall u \in E, \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{K}^2, \\ \mu \cdot (\lambda \cdot u) = (\underbrace{\mu \times \lambda}_{\times \text{ de } \mathbb{K}}) \cdot u$$

- (b) $\forall u \in E, 1_{\mathbb{K}} \cdot u = u$
3. (a)

$$\forall u \in E, \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{K}^2 \\ (\underbrace{\lambda \cdot u}_{+ \text{ de } E} + \underbrace{\mu \cdot u}_{+ \text{ de } E}) = (\underbrace{\lambda + \mu}_{+ \text{ de } \mathbb{K}}) \cdot u$$

- (b)

$$\forall \lambda \in \mathbb{K}, \forall (u, v) \in E^2, \\ \lambda \cdot (u + v) = (\lambda \cdot u) + (\lambda \cdot v)$$

Les éléments de E sont alors appelés vecteurs et les éléments de \mathbb{K} sont dits scalaires.

Par convention, \cdot est prioritaire sur $+$.

Proposition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel.

1. $\forall u \in E, 0_{\mathbb{K}} \cdot u = 0_E$
2. $\forall \lambda \in \mathbb{K}, \lambda \cdot 0_E = 0_E$
3. $\forall \lambda \in \mathbb{K}, \forall u \in E, \lambda \cdot u = 0_E \implies \lambda = 0_{\mathbb{K}} \text{ ou } u = 0_E$

Proposition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $u \in E$. Alors, $-u = (-1_{\mathbb{K}}) \cdot u$

Deuxième partie

Sous-espaces vectoriels

Definition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel. Soit $F \subset E$.

On dit que F est un sous- \mathbb{K} -espace vectoriel de E si

1. $F \neq \emptyset$
2. $\forall (u, v) \in F^2, u + v \in F$
3. $\forall \lambda \in \mathbb{K}, \forall u \in F, \lambda u \in F$

Proposition

Avec les notations précédentes, $(F, +, \cdot)$ est un \mathbb{K} -espace vectoriel

Proposition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $F \subset E$.

F est un sous-espace vectoriel de $(E, +, \cdot)$ si et seulement si

1. $F \neq \emptyset$
2. $\forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{K}^2, \forall (u, v) \in F^2, \lambda \cdot u + \mu \cdot v \in F$

Definition

Soient $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $(u_1, \dots, u_n) \in E^n$. Une combinaison linéaire de (u_1, \dots, u_n) est un vecteur de E de la forme $\sum_{i=1}^n \lambda_i u_i$ où $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$

Remarque

On peut aussi démontrer que F est un sous-espace vectoriel de E si et seulement si

$$F \neq \emptyset \text{ et } \forall u, v \in F, \forall \lambda \in \mathbb{K}, \lambda u + v \in F$$

Proposition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et \mathcal{F} une famille non vide de sous-espaces vectoriels de E . Alors $\bigcap_{F \in \mathcal{F}} F$ est un sous-espace vectoriel de E .

Remarque

Attention $\triangle!$

Une réunion de sous-espaces vectoriels n'est pas un sous-espace vectoriel en général.

Definition

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels de E . On définit leur somme $F + G$ par

$$F + G = \{x + y \mid x \in F, y \in G\}$$

Proposition

Avec les notations précédentes, $F + G$ est le plus petit sous-espace vectoriel de E contenant $F \cup G$.

Definition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $(F_i)_{i \in I}$ une famille quelconque non vide de sous-espaces vectoriels de E . On définit $\sum_{i \in I} F_i$ par

$$\begin{aligned} \sum_{i \in I} F_i &= \left\{ \sum_{i \in I} x_i \mid (x_i)_{i \in I} \in \prod_{i \in I} F_i; (x_i) \text{ presque nulle} \right\} \\ &= \left\{ \sum_{i \in I} x_i \mid (x_i) \in \prod_{i \in I} F_i; \{i \in I \mid x_i \neq 0_E\} \text{ est fini} \right\} \end{aligned}$$

$\sum_{i \in I} F_i$ est l'ensemble de sommes finies obtenues à partir d'éléments de $\prod_{i \in I} F_i$

Proposition

Une somme quelconque de sous-espaces vectoriels est le plus petit sous-espace vectoriel contenant leur réunion. \square

Definition

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels de E . On dit qu'ils sont en somme directe si

$$\forall u \in F + G, \exists!(x, y) \in F \times G, u = x + y$$

Dans ce cas, l'espace $F + G$ est noté $F \oplus G$

Proposition

Soient $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel, F et G deux sous-espaces vectoriels de E . F et G sont en somme directe si et seulement si $F \cap G = \{0_E\}$

Remarque

Ce résultat est inutile pour l'instant (en l'absence d'arguments dimensionnels) pour prouver un résultat de la forme $E = F \oplus G$

Definition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel. On dit que F et G sont supplémentaires dans E si

$$E = F \oplus G$$

en d'autres termes,

$$\forall x \in E, \exists!(y, z) \in F \times G, x = y + z$$

Definition

Soit $(F_i)_{i \in I}$ une famille non vide de sous-espaces vectoriels de $(E, +, \cdot)$. On dit qu'ils sont en somme directe si

$$\forall x \in \sum_{i \in I} F_i, \exists!(x_i)_{i \in I} \in \prod_{i \in I} F_i \text{ presque nulle telle que } x = \sum_{i \in I} x_i$$

Dans ce cas, on écrit $\bigoplus_{i \in I} F_i$ à la place de $\sum_{i \in I} F_i$

Troisième partie

Familles de vecteurs

Definition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $A \in \mathcal{P}(E)$. Le sous-espace vectoriel engendré par A est le plus petit sous espace vectoriel V de E tel que $A \subset V$.
On le note $\text{Vect}(A)$

Definition

Soit $(E, +, \cdot)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel et $u \in E \setminus \{0_E\}$. La droite (vectorielle) engendrée par u est $\mathbb{K}u = \text{Vect}(u) = \text{Vect}(\{u\})$. Soit $v \in E$. On dit que u et v sont colinéaires si $v \in \mathbb{K}u$. Si v n'est pas colinéaire à u alors, $\text{Vect}(u, v) = \mathbb{K}u + \mathbb{K}v$ est appelé plan (vectoriel) engendré par u et v .

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille non vide de vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel $(E, +, \cdot)$. Alors,

$$\begin{aligned} \text{Vect}((e_i)_{i \in I}) &= \left\{ \sum_{i \in I} \lambda_i e_i \mid (\lambda_i)_{i \in I} \in \mathbb{K}^I \text{ et } (\lambda_i) \text{ presque nulle} \right\} \\ &= \sum_{i \in I} \mathbb{K}e_i \end{aligned}$$

Definition

On dit que $(e_i)_{i \in I}$ est une famille génératrice de E si

$$E = \text{Vect}((e_i)_{i \in I})$$

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille génératrice de E et $(u_j)_{j \in J}$ une surfamille de $(e_i)_{i \in I}$ constituée de vecteurs de E :

$$\forall i \in I, \exists j \in J, e_i = u_j$$

Alors, $(u_j)_{j \in J}$ engendrent E . □

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille génératrice de E et $i_0 \in I$

$$\begin{aligned} (e_i)_{i \in I \setminus \{i_0\}} \text{ engendrent } E &\iff e_{i_0} \in \text{Vect}((e_i)_{i \in I \setminus \{i_0\}}) \\ &\iff e_{i_0} \text{ est une combinaison linéaire des } e_i \text{ (} i \in I, i \neq i_0 \text{)} \end{aligned}$$

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille génératrice de E , $i_0 \in I$.

1. On pose $u_i = \begin{cases} e_i & \text{si } i \neq i_0 \\ \lambda e_{i_0} & \text{sinon} \end{cases}$ où $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0_{\mathbb{K}}\}$

Alors, $(u_i)_{i \in I}$ engendre E

2. Soit $v \in \text{Vect}((e_i)_{i \in I \setminus \{i_0\}})$.

$$\text{On pose } u_i = \begin{cases} e_i & \text{si } i \neq i_0 \\ e_{i_0} + v & \text{sinon} \end{cases} \text{ où } \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0_{\mathbb{K}}\}$$

Alors, $(u_i)_{i \in I}$ engendre E

Definition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille de vecteurs. On dit que $(e_i)_{i \in I}$ est libre si aucun vecteur de cette famille n'est une combinaison linéaire des autres vecteurs de cette famille :

$$\forall i \in I, e_i \notin \text{Vect}((e_j)_{j \in I \setminus \{i\}})$$

On dit aussi que les e_i sont linéairement indépendants

Proposition

$$(e_i)_{i \in I} \text{ est libre} \iff \forall (\lambda_i) \in \mathbb{K}^I \text{ presque nulle, } \left(\sum_{i \in I} \lambda_i e_i = 0_E \implies \forall i \in I, \lambda_i = 0_{\mathbb{K}} \right)$$

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille libre de E . Alors

$$\sum_{i \in I} \mathbb{K}e_i = \bigoplus_{i \in I} \mathbb{K}e_i$$

i.e.

$$\forall u \in \sum_{i \in I} \mathbb{K}e_i, \exists! (\lambda_i) \in \mathbb{K}^I \text{ presque nulle telle que } u = \sum_{i \in I} \lambda_i e_i$$

En d'autres termes, tout vecteur de E a au plus une décomposition en combinaisons linéaires des $e_i, i \in I$

Proposition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille libre de E .

1. Toute sous famille de (e_i) est encore libre
2. Soit $u \in E$, $\mathcal{F} = (e_i \mid i \in I) \cup \{u\}$.

$$\mathcal{F} \text{ est libre} \iff u \notin \text{Vect}(e_i \mid i \in I)$$

3. (a) Quand on remplace un vecteur e_i par λe_i avec $\lambda \neq 0_{\mathbb{K}}$, la famille obtenue est libre.
- (b) Quand on remplace un vecteur e_i par $v + e_i$ avec $v \in \text{Vect}(e_j \mid j \neq i)$, la famille obtenue est libre.

Definition

Soit $(e_i)_{i \in I}$ une famille de vecteurs de E . On dit que (e_i) est une base de E si c'est à la fois une famille libre et génératrice de E ; i.e. si

$$E = \bigoplus_{i \in I} \mathbb{K}e_i$$

i.e. si

$$\forall u \in E, \exists! (\lambda_i) \in \mathbb{K}^I \text{ presque nulle telle que } u = \sum_{i \in I} \lambda_i e_i$$

Dans ce cas, on dit que les λ_i sont les coordonnées de u dans la base $(e_i)_{i \in I}$