

Module 32 : Mathématiques

Introduction aux espaces vectoriels

Le but est d'obtenir des théorèmes généraux. En revanche, la notion d'espace vectoriel est difficile à appréhender.

Definition: Un espace vectoriel est un ensemble formé de vecteurs de sorte que l'on puisse additionner (et soustraire) deux vecteurs u, v pour en former un troisième $u+v$ (ou $u-v$) et aussi afin que l'on puisse multiplier chaque vecteur u d'un facteur λ pour obtenir un vecteur λu .

Un \mathbb{K} -espace vectoriel est un ensemble non-vide E muni :

- d'une loi de composition interne, c'est-à-dire d'une application de $E \times E$ dans E :

$$E \times E \rightarrow E$$

$$(u, v) \rightarrow u+v$$

- d'une loi de composition externe, c'est-à-dire d'une application de $\mathbb{K} \times E$ dans E :

$$\mathbb{K} \times E \rightarrow E$$

$$(\lambda, u) \rightarrow \lambda u$$

\mathbb{K} est un corps (souvent $\mathbb{K} = \mathbb{R}$)

Le \mathbb{R} -espace vectoriel \mathbb{R}^2

- Posons $K = \mathbb{R}$ et $\mathbb{R}^2 = E$
- Un élément $v \in E$ est donc un couple (x, y) avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$
- $\mathbb{R}^2 = \{(x, y) \mid x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R}\}$
- Définition de la loi interne
Si (x, y) et (x', y') sont deux éléments de \mathbb{R}^2 , alors :
$$(x, y) + (x', y') = (x + x', y + y')$$
- Définition de la loi externe
Si λ est un réel et (x, y) est un élément de \mathbb{R}^2 , alors :
$$\lambda \cdot (x, y) = (\lambda x, \lambda y)$$
- L'élément neutre de la loi interne est le vecteur nul $(0, 0)$
- Le symétrique de (x, y) est $(-x, -y)$, que l'on note aussi $-(x, y)$

Le \mathbb{R} -espace vectoriel \mathbb{R}^n

- $K = \mathbb{R}$, $E = \mathbb{R}^n$ ($n \geq 1$)
- $v \in E$ est donc un n -uplet $(x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)$
- Définition de la loi interne
Si (x_1, \dots, x_n) et (x'_1, \dots, x'_n) sont deux éléments de \mathbb{R}^n , alors :
$$(x_1, \dots, x_n) + (x'_1, \dots, x'_n) = (x_1 + x'_1, \dots, x_n + x'_n)$$
- Définition de la loi externe :
Si λ est un réel et (x_1, \dots, x_n) est un élément de \mathbb{R}^n , alors :
$$\lambda \cdot (x_1, \dots, x_n) = (\lambda x_1, \dots, \lambda x_n)$$
- L'élément neutre de la loi interne est le vecteur nul $(0, \dots, 0)$
- Le symétrique de (x_1, \dots, x_n) est $(-x_1, \dots, -x_n)$ que l'on note $-(x_1, \dots, x_n)$

Tout plan passant par l'origine dans \mathbb{R}^3 est un espace vectoriel

- Soit $K = \mathbb{R}$ et E un plan passant par l'origine
- Equation $ax + by + cz = 0$
- Un élément u de E est un triplet $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ tel que $ax + by + cz = 0$
 - ▷ Soient $u = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ et $v = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$ deux éléments de E
 - ▷ $ax + by + cz = 0$ et $ax' + by' + cz' = 0$
 - ▷ Donc $a(x+x') + b(y+y') + c(z+z') = 0$
 - ▷ Ainsi $u+v = \begin{pmatrix} x+x' \\ y+y' \\ z+z' \end{pmatrix} \in E$
- L'élément neutre est $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in E$
- Le symétrique est $-\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E$

Les éléments E sont des vecteurs

Les éléments de K sont des scalaires

L'élément neutre 0_E s'appelle aussi le vecteur nul

Le symétrique $-u$ d'un vecteur $u \in E$ s'appelle aussi l'opposé

La loi de composition interne sur E , notée $+$ est l'addition.

Somme de n vecteurs

- Somme de 2 vecteurs : $v_1 + v_2$
- Somme de n vecteurs : v_1, v_2, \dots, v_n
 - $v_1 + v_2 + \dots + v_n = (v_1 + v_2 + \dots + v_{n-2}) + v_{n-1}$
- $v_1 + v_2 + \dots + v_n = \sum_{k=1}^n v_k$

Exercices types :

Montrer que les ensembles ci-dessous sont des espaces vectoriels (sur \mathbb{R}):

- $E_1 = \{f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}\}$: l'ensemble des fonctions à valeurs réelles définies sur l'intervalle $[0, 1]$, muni de l'addition $f+g$ des fonctions et de la multiplication par un nombre réel $\lambda \cdot f$

- $E_2 = \{(U_n) : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}\}$: l'ensemble des suites réelles muni de l'addition des suites définies par $(U_n) + (V_n) = (U_n + V_n)$ et de la multiplication par un réel $\lambda \cdot (U_n) = (\lambda U_n)$

- $E_3 = \{P \in \mathbb{R}[x] \mid \deg P \leq n\}$: l'ensemble des polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à n muni de l'addition $P+Q$ des polynômes et de la multiplication par un nombre réel $\lambda \cdot P$

$$\textcircled{1} E_1 = \{f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}\} \quad \begin{array}{l} f+g \\ \lambda \in \mathbb{R}, f \rightarrow \lambda \cdot f \end{array}$$

Il y a 8 propriétés à vérifier

$$1) f + (g+h) = (f+g) + h$$

$$f(t) + (g(t) + h(t)) = (f(t) + g(t)) + h(t)$$

\rightarrow Il n'y a que des réels, or dans \mathbb{R} , l'addition est associative

2) Vecteur nul : \emptyset

$$(f + \emptyset)(t) = f(t) \Leftrightarrow f + \emptyset = f$$

$$3) \text{Opposé } (-f)(t) = -f(t)$$

$$(-f) + f = \emptyset$$

$$4) f + g = g + f$$

$E_3 = \{P \in \mathbb{R}[x] \mid \deg P \leq n\}$ est un espace vectoriel

$$P+Q \in E_3$$

$$\lambda P \in E_3 \text{ où } \lambda \in \mathbb{R}$$

Définition d'un espace vectoriel

$E, +, \cdot$ $(x, y) \in E^2, \lambda \in \mathbb{K}, (\lambda x) \in E, \lambda \cdot x \in E$

- ① $x + (y + z) = (x + y) + z$
- ② vecteur nul \emptyset
- ③ opposé $-x$
- ④ $x + y = y + x$
- ⑤ $1 \cdot x = x$
- ⑥ $\lambda(x + y) = \lambda x + \lambda y$
- ⑦ $(\lambda * \mu) \cdot x = \lambda(\mu * x)$

Module 33 : Mathématiques Propriétés d'un espace vectoriel

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel

- Les éléments de E seront appelés des vecteurs
- Les éléments du corps \mathbb{K} seront appelés des scalaires

Loi interne

La loi de composition interne, c'est une application ^{de} $E \times E$ dans E :

$$E \times E \rightarrow E$$

$$(u, v) \rightarrow u + v$$

Loi externe

La loi de composition externe, c'est une application de $\mathbb{K} \times E$ dans E :

$$\mathbb{K} \times E \rightarrow E$$

$$(\lambda, v) \rightarrow \lambda v$$

Axiomes relatifs à la loi externe

⑤ Soit 1 l'élément neutre de la multiplication de K . $\forall u \in E$, on a

$$1 \cdot u = u$$

⑥ $\forall (\lambda, \mu) \in K$ et $\forall u \in E$, on a

$$\lambda(\mu \cdot u) = (\lambda \cdot \mu) \cdot u$$

Axiomes liant les deux lois

⑦ Distributivité par rapport à l'addition des vecteurs. $\forall k \in K$,

$\forall (u, v) \in E$ on a.

$$\lambda(u+v) = \lambda u + \lambda v$$

⑧ Distributivité par rapport à l'addition des scalaires

$\forall (\lambda, \mu) \in K$, $\forall u \in E$ on a :

$$(\lambda + \mu)u = \lambda u + \mu u$$

L'espace vectoriel des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

$\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$: l'ensemble des fonctions $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

• Loi interne

Pour $f, g \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, $f+g$ définie par

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad (f+g)(x) = f(x) + g(x)$$

• Loi externe

Pour $\lambda \in \mathbb{R}$ et $f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, la fonction λf est définie par

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad (\lambda f)(x) = \lambda f(x)$$

• Élément neutre

L'élément neutre pour l'addition est la fonction nulle, définie par

$$\forall x \in \mathbb{R}, f(x) = 0$$

• Symétrique

Le symétrique de $f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ est définie par

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad g(x) = -f(x)$$

Axiomes relatifs à la loi interne

① Commutativité

Pour tout $(u, v) \in E$, $u+v = v+u$

② Associativité

$\forall (u, v, w) \in E$, on a $v+(u+w) = (u+v)+w$

③ Existence d'un élément neutre

\exists un élément de E , noté 0_E , vérifiant :

$$\forall v \in E, v + 0_E = v.$$

Δ On a aussi $0_E + v = v$

\triangleright Cet élément s'appelle aussi le vecteur nul

④ Existence d'un symétrique

$\forall v \in E, \exists v' \in E$ tq $v+v' = 0_E$

Δ On a aussi $v'+v = 0_E$

Δ Cet élément v' est noté $-v$

Proposition :

• $\exists! 0_E$

• $\forall v \in E, \exists! v' \Rightarrow v' = -v$

Démonstration :

• Soient 0_E et $0_E'$ deux éléments neutres. Alors, $\forall v \in E$

(*) $v + 0_E = 0_E + v = v$ (**) $v + 0_E' = 0_E' + v = v.$

Δ Alors (*) avec $v = 0_E'$ donne $0_E' + 0_E = 0_E + 0_E' = 0_E'$

Δ Et (**) avec $v = 0_E$ donne $0_E + 0_E' = 0_E' + 0_E = 0_E$

Δ D'où $0_E = 0_E'$

• Si v' et v'' sont deux symétriques du même v , on a

$$v + v' = v' + v = 0_E \quad \text{et} \quad v'' + v = v + v'' = 0_E$$

$$\Delta v' + (v + v'') = v' + 0_E = v'$$

$$\Delta v' + (v + v'') = (v' + v) + v'' = 0_E + v'' = v''$$

Δ On en déduit que $v' = v''$

Le \mathbb{R} -espace vectoriel des suites réelles

$S = \mathcal{F}(\mathbb{N}, \mathbb{R})$: l'ensemble des suites réelles $(U_n)_{n \in \mathbb{N}}$

- Loi interne

Pour $u = (U_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $v = (V_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites, la suite $u+v$ est la suite dont le terme général est: $U_n + V_n$

- Loi externe

Si $\lambda \in \mathbb{R}$ et $u = (U_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite, alors $\lambda \cdot u$ est la suite dont le terme général est $\lambda \times U_n$

- Élément neutre

L'élément neutre est la suite dont tous les termes sont nuls

- Symétrique

Le symétrique de $u = (U_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est la suite dont le terme général est $-U_n$

Les matrices

L'ensemble $M_{n,p}(\mathbb{R})$ des matrices à n lignes et p colonnes à coefficients dans \mathbb{R} , est muni d'une structure de \mathbb{R} -espace vectoriel.

- La loi interne est l'addition de deux matrices.

- La loi externe est la multiplication d'une matrice par un scalaire

- L'élément neutre pour la loi interne est la matrice nulle

- Le symétrique de la matrice $A = (a_{ij})$ est la matrice $(-a_{ij})$

① L'espace vectoriel $\mathbb{R}[X]$ des polynômes

$$\Delta P(X) = a_n X^n + \dots + a_2 X^2 + a_1 X + a_0$$

\triangleright L'addition est l'addition de deux polynômes $P(X) + Q(X)$

Δ La multiplication par un scalaire $\lambda \in \mathbb{R}$ est $\lambda \cdot P(X)$

Δ L'élément neutre est le polynôme nul

Δ L'opposé de $P(X)$ est $-P(X)$

- ② L'ensemble des fonctions continues de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
L'ensemble des fonctions dérivables de \mathbb{R} dans \mathbb{R} , ...
- ③

Soit E un espace vectoriel sur un corps K
Soient $u \in E$ et $\lambda \in K$

Proposition

- ① $0 \cdot u = \mathcal{O}_E$
- ② $\lambda \cdot \mathcal{O}_E = \mathcal{O}_E$
- ③ $(-1) \cdot u = -u$
- ④ $\lambda \cdot u = \mathcal{O}_E \Leftrightarrow \lambda = 0$ ou $u = \mathcal{O}_E$

- (à soustraction $u - v = u + (-v)$)
- $\lambda(u - v) = \lambda u - \lambda v$ et $(\lambda - \mu)u = \lambda u - \mu u$

Module 24 : Mathématiques Définition d'un sous-espace vectoriel

I - Définition d'un sous-espace vectoriel.

Soit E un K -espace vectoriel

Définition : Une partie F de E est appelée un sous-espace vectoriel si :

- $0_E \in F$
- $\forall (u, v) \in E, u+v \in F$
- $\forall \lambda \in K, \forall u \in F \Rightarrow \lambda u \in F$

Exemple :

$F = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x+y=0\}$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^2

① $(0, 0) \in F$

② Δ Si $u = (x_1, y_1) \in F$ et $v = (x_2, y_2) \in F$

Δ Alors $x_1 + y_1 = 0$ et $x_2 + y_2 = 0$

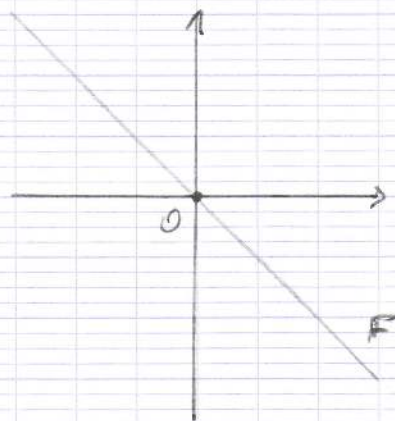
Δ Donc $(x_1 + x_2) + (y_1 + y_2) = 0$

Δ Et ainsi $u+v = (x_1+x_2, y_1+y_2) \in F$

③ Δ Si $u = (x, y) \in F$ et $\lambda \in \mathbb{R}$

Δ Alors $x+y=0$ donc $\lambda x + \lambda y = 0$

Δ D'où $\lambda u \in F$



Exemple 2 :

• L'ensemble des fonctions continues de \mathbb{R} est un sous-espace vectoriel de l'espace vectoriel des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Δ La fonction nulle est continue.

Δ La somme de deux fonctions continues est continue.

Δ Le produit d'une fonction continue par une constante est une fonction continue.

• L'ensemble des suites réelles convergentes est un sous-espace vectoriel de l'espace vectoriel des suites réelles.

Voici des des sous-ensembles qui ne sont pas des sous-espaces vectoriels

① $F_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x+y=2\}$ n'est pas un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^2

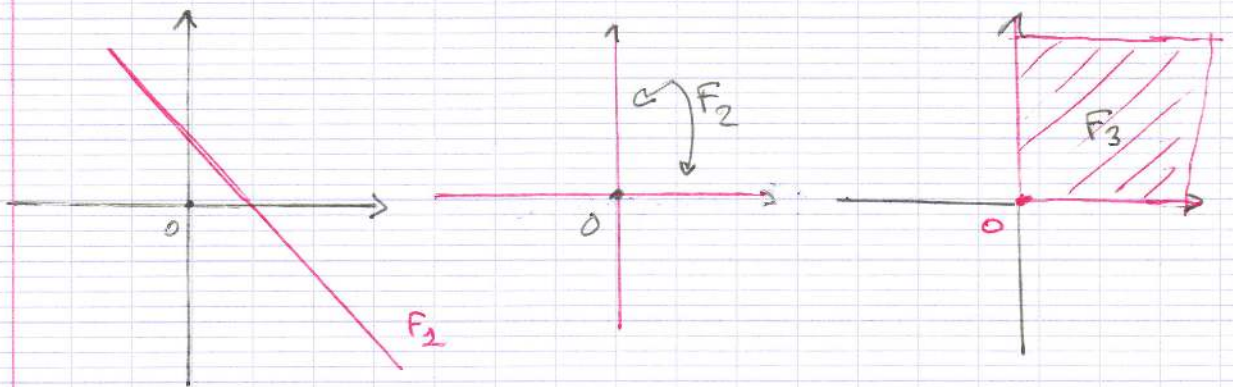
En effet, le vecteur nul $(0, 0)$ n'appartient pas à F_1

② $F_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x=0 \text{ ou } y=0\}$ n'est pas un sev de \mathbb{R}^2

En effet, $u = (1, 0)$ et $v = (0, 1) \in F_2$ mais $u+v = (1, 1) \notin F_2$

③ $F_3 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \geq 0 \text{ et } y \geq 0\}$ n'est pas un sev de \mathbb{R}^2

En effet, $v = (1, 1) \in F_3$ mais pour $\lambda = -1$, $-\lambda v = (-1, -1) \notin F_3$



II Propriété fondamentale d'un sous-espace vectoriel.

Théorème : Soient E un K -espace vectoriel et F un sous-espace vectoriel de E .
Alors F est lui-même un K -espace vectoriel pour les lois induites par E .

Méthodologie : "L'ensemble F est-il un espace vectoriel ?"

- Trouver un espace vectoriel E qui contiendrait F
- Prouver que F est un sous-espace vectoriel de E

Exemple :

① Est-ce que l'ensemble \mathcal{P} des fonctions paires forment un sous-espace vectoriel ?

▷ \mathcal{P} sous-ensemble de l'espace vectoriel $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

▷ $\mathcal{P} = \{f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \mid \forall x \in \mathbb{R}, f(-x) = f(x)\}$

\mathcal{P} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

① la fonction nulle est une fonction paire

② si $f, g \in \mathcal{P}$ alors $f+g \in \mathcal{P}$

③ si $f \in \mathcal{P}$ et si $\lambda \in \mathbb{R}$ alors $\lambda f \in \mathcal{P}$

Par le théorème \mathcal{P} est un espace vectoriel

② L'ensemble des fonctions impaires

$\mathcal{I} = \{f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R}) \mid \forall x \in \mathbb{R}, f(-x) = -f(x)\}$ est un espace vectoriel

③ L'ensemble S_n des matrices symétriques est un espace vectoriel.

• $A \in M_{n,p}(\mathbb{R})$

• $AX = 0$ un système de n équations à p inconnues

$$\begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,p} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n,1} & \dots & a_{n,p} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Théorème : L'ensemble des vecteurs X solutions de $AX = 0$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^p

Démonstration : soit F l'ensemble des vecteurs $X \in \mathbb{R}^p$ solutions de l'équation

$$AX = 0$$

• $0 \in F$

• F est stable par addition : si $AX = 0$ et $AX' = 0$ alors $A(X+X') = AX + AX' = 0$

• F est stable par multiplication par un scalaire : si $AX = 0$ alors $A(\lambda X) = 0$

Rappel : pre espace vectoriel

E un ensemble
a un ensemble de E
On note $a \in E$
↑
appartient à

A sous ensemble de E
On note $A \subset E$
↑
inclus dans.

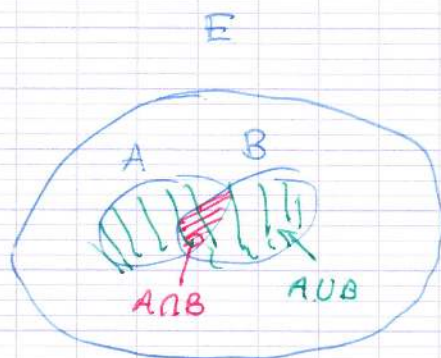
Soient A et B deux sous ensembles de E

$A \cap B$: Intersection

$x \in A \cap B$ ssi $x \in A$ ET $x \in B$

$A \cup B$: Réunion

$x \in A \cup B$ ssi $x \in A$ OU $x \in B$



$A \cap B \subset A \cup B$

$$A \cap B = \left\{ x \in E \text{ tq } x \in A \text{ et } x \in B \right\}$$

$$\mathbb{R}^2 = \left\{ (x, y); x \in \mathbb{R}; y \in \mathbb{R} \right\}$$

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

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

$u = (1, 2, -3) \in F$ $0_{\mathbb{R}^3} = (0, 0, 0) \in F$

$v = (1, 2, 3) \notin F$

$$G = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, xy = 0 \right\}$$

$u = (12, 0, 32) \in G$

$v = (0, 1, 2) \in G$

$u + v = (12, 1, 34) \notin G$

E

$$+ \quad E \times E \rightarrow E \\ (u, v) \mapsto u+v$$

$$\bullet \quad \mathbb{R} \times E \rightarrow E \\ (\lambda, u) \mapsto \lambda \cdot u$$

$$\text{Ex: } E = \mathbb{R}^2 \quad u = (x, y) \\ v = (x', y') \\ u+v = (x+x', y+y') \\ \lambda u = (\lambda x, \lambda y)$$

$$* \quad \forall (u, v, w) \in E^3 \quad u+v = v+u \\ (u+v)+w = u+(v+w)$$

* $\exists!$ element $\in E$, noté 0_E tq

$$\forall u \in E \quad u + 0_E = u$$

* $\forall u \in E$, $\exists!$ element de E noté $-u$
 $u + (-u) = 0_E$

$$* \quad \forall (u, v) \in E^2, \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2 \\ \lambda \cdot (u+v) = \lambda u + \lambda v \\ (\lambda + \mu) \cdot u = \lambda u + \mu u \\ \lambda(\mu \cdot u) = (\lambda\mu) \cdot u \\ 1 \cdot u = u$$

Prop Soit $(U, V, W) \in E^3$

$$v+u = u+w \Rightarrow v=w$$

Preuve: On a

$$u+v = u+w$$

$$\Rightarrow -u + (u+v) = -u + (u+w)$$

$$\Rightarrow (-u+u)+v = (-u+u)+w$$

$$\Rightarrow 0_E + v = 0_E + w$$

$$\Rightarrow v=w.$$

Les \mathbb{R} -espaces vectoriels de références sont

$$* \mathbb{R}^n = \left\{ (x_1, \dots, x_n) \mid \forall i \in [1, n] x_i \in \mathbb{R} \right\}$$

$$0_{\mathbb{R}^n} = (0, \dots, 0)$$

$$* \mathbb{R}^I = \left\{ f: I \rightarrow \mathbb{R} \right\}$$

$$0_{\mathbb{R}^I}: \left. \begin{array}{l} I \rightarrow \mathbb{R} \\ x \rightarrow 0 \end{array} \right\} \text{ fct nulle}$$

$$* \mathbb{R}^{\mathbb{N}}, 0_{\mathbb{R}^{\mathbb{N}}} = \text{suite nulle}$$

$$* \mathbb{R}[X], 0_{\mathbb{R}[X]} \text{ polynôme nul}$$

Exemple:

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 2 & -4 & 6 \\ 3 & -6 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

• Solution de ce système :

$$F = \{(x = 2s - 3t, y = s, z = t) \mid s, t \in \mathbb{R}\}$$

• F est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3

• F est un espace vectoriel

• Autre vision: F d'équation $(x - 2y - 3z)$, c'est un plan passant par l'origine.

Module 35: Mathématiques

Combinaisons linéaires, caractérisation et intersections d'espaces vectoriels

I.1 - Combinaison linéaire

Soient v_1, v_2, \dots, v_n , n vecteurs d'un espace vectoriel E

Définition: • Tout vecteur de la forme :

$$u = \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n$$

est appelé combinaison linéaire des vecteurs v_1, v_2, \dots, v_n

• les scalaires $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in K$ sont les coefficients de la combinaison linéaire

Remarque: Si $n = 2$, alors $u = \lambda_1 v_1$ et on dit que u est colinéaire à v_1

Exemple:

① Dans le \mathbb{R} -espace vectoriel \mathbb{R}^3 , $(3, 3, 1)$ est combinaison linéaire des vecteurs $(1, 1, 0)$ et $(1, 1, 1)$ car on a

$$(3, 3, 1) = 2(1, 1, 0) + (1, 1, 1)$$

② Dans le \mathbb{R} -ou \mathbb{R}^2 , le vecteur $v = (2, 1)$ n'est pas colinéaire au vecteur $v_1 = (1, 1)$

③ Soit $E = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ et f_0, f_1, f_2 et f_3 les fonctions définies par:
 $f_0(x) = 1$; $f_1(x) = x$; $f_2(x) = x^2$; $f_3(x) = x^3$

Alors la fonction f définie par $f(x) = x^3 - 2x^2 - 7x - 4$, est combinaison linéaire des fonctions f_0, f_1, f_2, f_3 puisque l'on a:

$$f = f_3 - 2f_2 - 7f_1 - 4f_0$$

Exemple:

- Soient $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $v = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$ deux vecteurs de \mathbb{R}^3
- Montrons que $w = \begin{pmatrix} 9 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix}$ est combinaison linéaire de u et v
- On cherche donc λ et μ tels que $w = \lambda u + \mu v$

$$\bullet \begin{pmatrix} 9 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \\ 2\lambda \\ -\lambda \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 6\mu \\ 4\mu \\ 2\mu \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda + 6\mu \\ 2\lambda + 4\mu \\ -\lambda + 2\mu \end{pmatrix}$$

$$\bullet \text{Équivalant à } \begin{cases} 9 = \lambda + 6\mu \\ 2 = 2\lambda + 4\mu \\ 7 = -\lambda + 2\mu \end{cases}$$

- Une solution de ce système est $(\lambda = -3 \text{ et } \mu = 2)$
- Ce qui implique que w est la combinaison linéaire de u et v

$$\begin{pmatrix} 9 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = -3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Exemple:

• Soient $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $v = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$

• Montrons que $w = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 8 \end{pmatrix}$ n'est pas combinaison linéaire de u et v .

• $\begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 8 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 4 = \lambda + 6\mu \\ -2 = 2\lambda + 4\mu \\ 8 = -\lambda + 2\mu \end{cases}$

• Or ce système n'a aucune solution. Donc il n'existe pas $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ tels que $w = \lambda u + \mu v$.

II 1 - Caractérisation et intersection d'espaces vectoriels

Théorème : Caractérisation par la notion de combinaison linéaire

Soient E un \mathbb{K} -espace vectoriel et F une partie non-vide de E .

F est un sous-espace vectoriel de E ssi

$$\lambda u + \mu v \in F \quad \forall (u, v) \in F \quad \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{K}$$

Autrement dit ssi toute combinaison linéaire de deux éléments de $F \in F$

Soient F, G , deux sous-espaces vectoriels d'un \mathbb{K} -ev E

Proposition: L'intersection $F \cap G$ est un sev de E

$F_1 \cap F_2 \cap F_3 \cap \dots \cap F_n$ est un sev

Démonstration:

• $0_E \in F, 0_E \in G$ donc $0_E \in F \cap G$

• Soient $(u, v) \in (F \cap G)^2$

▷ F est un sev, alors $(u, v) \in F \Rightarrow u+v \in F$

▷ De même $(u, v) \in G \Rightarrow u+v \in G$

▷ Donc $u+v \in F \cap G$

- Soient $u \in F \cap G$ et $k \in K$
- F est sev alors $u \in F \Rightarrow Lu \in F$
- De même $u \in G \Rightarrow Lu \in G$
- Donc $Lu \in F \cap G$
- CCL: $F \cap G$ est un sev de E

Exemple:

$$D = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + 3y + z = 0 \text{ et } x - y + 2z = 0 \}$$

- $F = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + 3y + z = 0 \}$
- $G = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y + 2z = 0 \}$
- F et G sont des plans vectoriels
- $D = F \cap G$ est un sev.

La réunion de 2 sev n'est pas en général un sev.

- $F = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x = 0 \}$ et $G = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = 0 \}$
- $(0, 1) \in F, (1, 0) \in G$
- $(0, 1) + (1, 0) = (1, 1) \notin F \cup G$
- $F \cup G$ n'est pas un sev

Module 36: Mathématiques

Somme, sous-espace vectoriel engendré

I - Somme de deux sous-espaces vectoriels.

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels d'un K -espace vectoriel E

Définition: L'ensemble de tous les éléments $u+v$, où u est un élément de F et v un élément de G , est appelé somme des sev F et G .

$$F+G = \{u+v \mid u \in F, v \in G\}$$

$$= \{u \in E, \exists (u_1, u_2) \in F \times G, u = u_1 + u_2\}$$

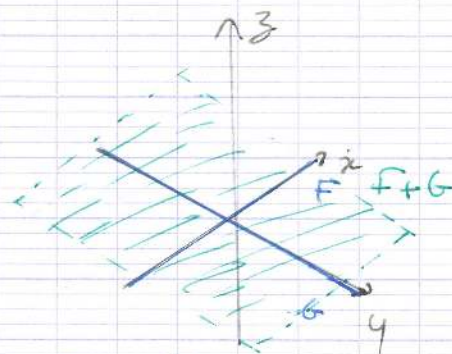
Proposition

- ① $F+G$ est un sev de E
- ② $F+G$ est le plus petit sev contenant F et G

Exemple:

$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = z = 0\} \text{ et } G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = z = 0\}$$

- Un élément w de $F+G$ s'écrit $w = u+v$ où $u \in F$ et $v \in G$
- Comme $u \in F$, $u = (x, 0, 0)$
- Comme $v \in G$, $v = (0, y, 0)$
- Donc $w = (x, y, 0)$
- $F+G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = 0\}$



Exemple:

$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = 0\} \text{ et } G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = 0\}$$

- Montrons que $F+G = \mathbb{R}^3$
- Soit $w = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$
- $w = (x, y, z) = (0, y, z) + (x, 0, 0)$, avec $(0, y, z) \in F$ et $(x, 0, 0) \in G$
- Donc $w \in F+G$
- Pas amitié, $(1, 2, 3) = (0, 2, 3) + (1, 0, 0) = (0, 2, 0) + (1, 0, 3)$

II - Somme directe et sous-espaces vectoriels supplémentaires.

Soient F et G deux sev de E

Definition:

F et G sont en somme directe dans E si

- $F \cap G = \{0_E\}$
- $F + G = E$

On note alors $F \oplus G = E$

F et G sont des sev supplémentaires dans E .

Proposition:

F et G sont supplémentaires dans E si et seulement si tout élément de E s'écrit d'une manière unique comme la somme d'un élément de F et d'un élément de G

Écriture unique : si $\begin{cases} w = u + v \\ w = u' + v' \end{cases}$ avec $\begin{cases} u \in F, v \in G \\ u' \in F, v' \in G \end{cases}$ alors $\begin{cases} u = u' \\ v = v' \end{cases}$

Exemple:

① $F = \{(x, 0) \in \mathbb{R}^2 \mid x \in \mathbb{R}\}$ et $G = \{(0, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \in \mathbb{R}\}$

$$\Delta F \oplus G = \mathbb{R}^2 ?$$

$$\Delta F \cap G = \{(0, 0)\}$$

$$\Delta F + G = \mathbb{R}^2 \text{ car } (x, y) = (x, 0) + (0, y)$$

$$\Delta \text{CCL: } F \oplus G = \mathbb{R}^2$$

Δ Autre méthode : la décomposition $(x, y) = (x, 0) + (0, y)$ est unique

② Gardons F et notons $G' = \{(x, x) \in \mathbb{R}^2 \mid x \in \mathbb{R}\}$. Montrons que l'on a aussi $F \oplus G' = \mathbb{R}^2$

$$\Delta F \cap G' = \{(0, 0)\}$$

$$\Delta F + G' = \mathbb{R}^2 : (x, y) = (x - y, 0) + (y, y)$$

③ Deux droites distinctes du plan passant par l'origine forment des sev supplémentaires

Exemple:

$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y - z = 0\}$$

$$G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = z = 0\}$$

• $F \cap G = \{0\}$: si $u = (x, y, z) \in F \cap G$ alors $x - y - z = 0$ (car $u \in F$) et $y = z = 0$ (car $u \in G$) donc $u = (0, 0, 0)$

• Montrons que $F + G = \mathbb{R}^3$

$$\Delta \text{ Soit } u = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$$

Δ On cherche $v \in F$ et $w \in G$ tels que $u = v + w$

$$\Delta v = (y_2 + z_2, y_2, z_2) \text{ et } w = (x_2, 0, 0)$$

$$\Delta \text{ Donc } (x, y, z) = (y_2 + z_2 + x_2, y_2, z_2)$$

$$\Delta \text{ Ainsi } y_2 = y, z_2 = z, x_2 = x - y - z.$$

$$\Delta (x, y, z) = (y + z, y, z) + (x - y - z, 0, 0) \in (F + G)$$

$$\text{CC: } F \oplus G = \mathbb{R}^3$$

Exemple:

$E = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, \mathcal{P} fonction paires, \mathcal{I} fonction impaires

Montrons $\mathcal{P} \oplus \mathcal{I} = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

① Montrons $\mathcal{P} \cap \mathcal{I} = \{0_{\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})}\}$

$$\Delta \text{ soit } f \in \mathcal{P} \cap \mathcal{I}$$

$$\Delta \text{ soit } x \in \mathbb{R}. f(-x) = f(x) \text{ et } f(-x) = -f(x), \text{ alors } f(x) = -f(x)$$

ce qui implique $f(x) = 0$

$$\Delta f \text{ est la f. nulle}$$

② Montrons $\mathcal{P} + \mathcal{I} = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

$$\Delta \text{ soit } f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$$

$$\Delta g(x) = \frac{f(x) + f(-x)}{2}, g \text{ est paire}$$

$$\Delta h(x) = \frac{f(x) - f(-x)}{2}, h \text{ est impaire}$$

$$\Delta f(x) = g(x) + h(x)$$

Trad cours:

On appelle sev engendré par A l'intersection de tous les sev de E qui contiennent A. On le note Vect(A)

III' Sous-espace vectoriel engendré

Soit $\{v_1, \dots, v_n\}$ des vecteurs d'un K -espace vectoriel E

Théorème:

- L'ensemble des combinaisons linéaires des vecteurs $\{v_1, \dots, v_n\}$ est un sev de E.
- C'est le + petit sev de E contenant les vecteurs v_1, \dots, v_n .

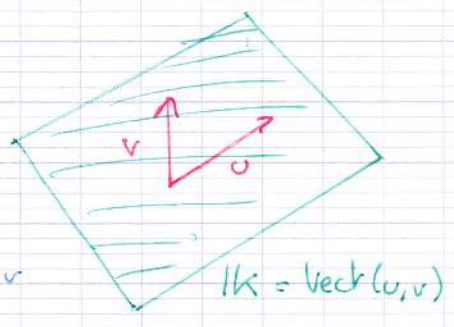
$$\text{Vect}(A) = \bigcap_{F \text{ sev de } E} F$$

Vect(A) est sev de E car A de E
AC Vect(A)

C'est le sous espace engendré par $\underbrace{v_1, \dots, v_n}_A$ noté $\text{Vect}(\underbrace{v_1, \dots, v_n}_A)$

$$u \in \text{Vect}(\underbrace{v_1, \dots, v_n}_A) \iff \exists (\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in K^n, u = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$$

① Droite vectorielle $\text{Vect}(u) = \{\lambda u \mid \lambda \in K\} = Ku \quad (u \neq 0_E)$



② $\text{Vect}(u, v) = \{\lambda u + \mu v \mid \lambda, \mu \in K\}$. Si u et v ne sont pas colinéaires, c'est un plan vectoriel

③ $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$. Déterminons $\mathcal{P} = \text{Vect}(u, v)$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \text{Vect}(u, v) \iff \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \lambda u + \mu v \text{ pour certains } \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

$$\iff \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \iff \begin{cases} x = \lambda + \mu \\ y = \lambda + \mu \\ z = \lambda + 3\mu \end{cases}$$

Equation cartésienne: $(x - y + z = 0)$

④ $E = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}), f_0(x) = 1, f_1(x) = x$ et $f_2(x) = x^2$
 $\text{Vect}(f_0, f_1, f_2) = \{f \mid f(x) = ax^2 + bx + c\} = \mathbb{R}_2[x]$

Module 37 : Mathématiques

Définition d'une application linéaire.

I/ - Définition et exemples d'applications linéaires

Soient E et F deux K -espace vectoriels

Définition:

Une application f de E dans F est une application linéaire si:

$$\rightarrow f(u+v) = f(u) + f(v) \quad \forall (u,v) \in E^2$$

$$\rightarrow f(\lambda u) = \lambda f(u), \quad \forall u \in E \text{ et } \forall \lambda \in K$$

L'ensemble de toutes les applications linéaire de E dans F est noté $\mathcal{L}(E,F)$.

Exemple:

$$\begin{cases} f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x,y,z) \mapsto (-2x, y+3z) \end{cases}$$

• f est une application linéaire

• Soient $u = (x,y,z)$ et $v = (x',y',z')$ de \mathbb{R}^3

$$\begin{aligned} f(u+v) &= f(x+x', y+y', z+z') \\ &= (-2(x+x'), y+y'+3(z+z')) \\ &= (-2x, y+3z) + (-2x', y'+3z') \\ &= f(u) + f(v) \end{aligned}$$

• Soient $u = (x,y,z) \in \mathbb{R}^3$ et $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} f(\lambda u) &= f(\lambda x, \lambda y, \lambda z) \\ &= (-2\lambda x, \lambda y + 3\lambda z) \\ &= \lambda(-2x, y+3z) \\ &= \lambda f(u) \end{aligned}$$

Exemple d'application non linéaire : Soit $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ l'application définie par $f(x) = x^2$

- On a $f(1) = 1$ et $f(2) = 4$. Donc $f(2) \neq 2 \cdot f(1)$
- On n'a pas toujours l'égalité $f(\lambda x) = \lambda f(x)$
- Donc f n'est pas linéaire
- On n'a pas non plus $f(x+x') = f(x) + f(x')$ (dès que $xx' \neq 0$)

Autres exemples:

① Pour une matrice fixée $A \in M_{n,p}(\mathbb{R})$, l'application $f: \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$ définie par : $f(x) = Ax$ est une application linéaire.

② L'application nulle, notée $0_{\mathcal{L}(E,F)}$:

$$f: E \rightarrow F, f(u) = 0_F \quad \forall u \in E$$

③ L'application identité, notée id_E

$$f: E \rightarrow F, f(u) = u \quad \forall u \in E.$$

II - Propriété d'une application linéaire

Soient E et F deux \mathbb{K} -espaces vectoriels

Proposition:

Si $f: E \rightarrow F$ est une application linéaire, alors

- $f(0_E) = 0_F$
- $f(-u) = -f(u) \quad \forall u \in E$

Proposition:

$f: E \rightarrow F$ est une application linéaire ssi $\forall (u,v) \in E^2 \quad \forall (\lambda,\mu) \in \mathbb{K}^2$:

$$f(\lambda u + \mu v) = \lambda f(u) + \mu f(v)$$

Vocabulaire:

- Une application linéaire de E vers F est aussi appelé morphisme d'espaces vectoriels
- L'ensemble des applications linéaires de E dans F est notée $\mathcal{L}(E, F)$
- Une application linéaire de E dans E est appelée endomorphisme de E
- L'ensemble des endomorphisme de E est notée $\mathcal{L}(E)$

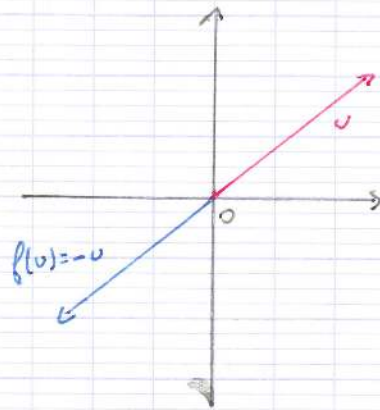
Module 38 : Mathématiques
Exemples d'application linéaires

Symétrie centrale

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel

$$f: E \rightarrow E$$

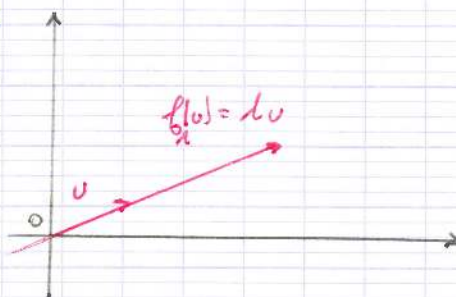
$$v \mapsto -v$$



Homothétie de rapport $\lambda \in \mathbb{K}$

$$f_\lambda: E \rightarrow E$$

$$v \mapsto \lambda v$$



$$f_\lambda(\alpha v + \beta v) = \lambda(\alpha v + \beta v) = \alpha(\lambda v) + \beta(\lambda v) = \alpha f_\lambda(v) + \beta f_\lambda(v)$$

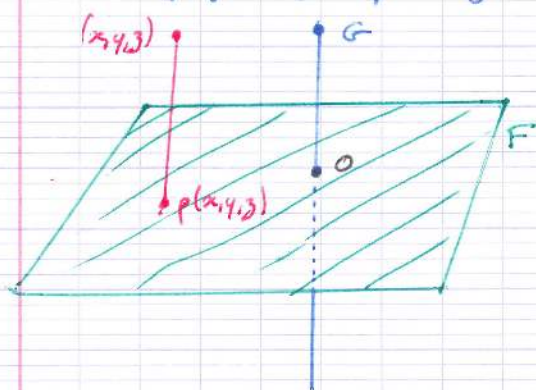
Projection:

• Soient F et G deux sous espaces vectoriels supplémentaires d'un espace vectoriel E : $F \oplus G = E$

• Tout vecteur u de E s'écrit de façon unique $u = v + w$ avec $v \in F$ et $w \in G$

• La projection sur F parallèlement à G est l'application $p: E \rightarrow E$ définie par $p(u) = v$.

- Une projection est une application linéaire
- Une projection p vérifie l'égalité $p^2 = p$.



Exemple:

- $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y - z = 0\}$
- $G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = z = 0\}$
- $F \oplus G = \mathbb{R}^3$
- $(x, y, z) = (y + z, y, z) + (x - y - z, 0, 0)$
- Projection p sur F parallèlement à G : $p(x, y, z) = (y + z, y, z)$

Exemple:

- \mathcal{P} l'ensemble des fonctions paires
- \mathcal{I} l'ensemble des fonctions impaires
- $\mathcal{P} \oplus \mathcal{I} = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$
- Notons p la projection sur \mathcal{P} parallèlement à \mathcal{I}
- si f est un élément de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, on a $p(f) = g$ où

$$g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto \frac{f(x) + f(-x)}{2}$$

• Dérivation

$$\Delta d: C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$$

$$f \mapsto f'$$

Δd est une application linéaire

$$\Delta \text{ car } (lf + \mu g)' = l f' + \mu g' \text{ et donc } d(lf + \mu g) = ld(f) + \mu d(g)$$