

Sous-espaces affines : le retour

Dédou

Décembre 2012

La notion de sous-espace affine

est une variante facile de celle de sous-espace vectoriel.

On en refait le tour.

Une définition (ou plusieurs équivalentes ?)

Définition

Dans un espace vectoriel (\mathbb{R}^n), un sous-espace affine est une partie stable par combinaison linéaire barycentrique.

Exo corrigé

Mais qu'est-ce que ça veut dire, au juste ?

Constructions de sous-espaces affines

Comme la notion de sous-espace vectoriel

la notion de sous-espace affine fédère deux constructions apparemment très différentes.

Qu'on va revisiter. Mais d'abord on parle de dimension.

Dimension des sous-espaces affines

La dimension d'un sous-espace affine non-vide de \mathbb{R}^n
c'est la dimension de sa **direction**.

La direction c'est le sous-espace vectoriel parallèle.

La construction Aff

Le sous-espace affine engendré par m points

L'ensemble $\langle\langle e_1, \dots, e_m \rangle\rangle$ des combinaisons linéaires barycentriques d'un système de points de l'espace vectoriel \mathbb{R}^n est un sous-espace affine de \mathbb{R}^n .

On l'appelle sous-espace affine engendré par (e_1, \dots, e_m) et on l'écrit parfois $Aff(e_1, \dots, e_m)$.

Et on a la réciproque :

Théorème

Tout sous-espace affine de \mathbb{R}^n est l'ensemble $\langle\langle e_1, \dots, e_m \rangle\rangle$ des combinaisons linéaires barycentriques d'un système de points.

Et on peut même imposer au système d'être minimal. Pour ça, on introduit la notion d'indépendance affine.

Dépendance et repère affine

Définition

Un système de points de \mathbb{R}^n est dit affinement dépendant si l'un de ces points est dans le sous-espace affine engendré par les autres.

Dans le cas contraire, le système de points est dit affinement indépendant (ou affinement libre).

Définition

Le système de points (e_1, \dots, e_m) est un repère affine du sous-espace affine A de \mathbb{R}^n s'il est affinement indépendant et engendre A .

Dans ce cas on a $A = \langle\langle e_1, \dots, e_m \rangle\rangle$ et A est de dimension $m - 1$.

Théorème

Tout sous-espace affine non-vide de dimension d de \mathbb{R}^n admet un repère affine constitué de $d + 1$ points.

Un repère affine d'une droite est constitué de deux points distincts.

Un repère affine d'un plan est constitué de trois points non alignés.

Définition

Un repère cartésien d'un sous-espace affine A est constitué d'un point de A et d'une base de la direction de A .

Repère affine et repère cartésien

Un repère affine et un repère cartésien, c'est presque pareil, on passe facilement de l'un à l'autre :

Si (e_0, \dots, e_m) est un repère affine du sous-espace affine A de \mathbb{R}^n , alors

$$(e_0; e_0\vec{e}_1, \dots, e_0\vec{e}_m)$$

en est un repère cartésien.

Et ça se dessine.

On passe au deuxième mode de construction de sous-espaces affines :

Proposition

L'ensemble des solutions d'un système d'équations linéaires à n inconnues est un sous-espace affine de \mathbb{R}^n .

On s'occupera plus loin de la réciproque.

D'un Sol à un Aff

On a dit que tout sous-espace affine admet un repère :
et dans le cas d'un Sol, la méthode de Gauss permet de trouver un tel repère.

On se rafraîchit un peu la mémoire...

Exemple : le cas résolu

Considérons d'abord un système résolu des deux équations e_1, e_2 à quatre inconnues :

$$\begin{cases} y = 2x + 3t + 4 \\ z = 5x + 7t + 6 \end{cases} .$$

Les solutions s'écrivent

$(x, 2x+3t+4, 5x+7t+6, t)$ ou encore $x(1, 2, 5, 0)+t(0, 3, 7, 1)+(0, 4, 6, 0)$

Notre ensemble de solutions admet donc le repère cartésien $((0, 4, 6, 0); (1, 2, 5, 0), (0, 3, 7, 1))$.

Exo corrigé

Donnez un repère cartésien du sous-espace affine des solutions du système aux quatre inconnues x, y, z, t

$$\begin{cases} x + y + z + t = 4 \\ x + 2y + 3z - t = 5 \end{cases}$$

La réciproque

Maintenant on revient à la réciproque de notre énoncé :

Proposition

L'ensemble des solutions d'un système d'équations linéaires à n inconnues est un sous-espace affine de \mathbb{R}^n .

Voici la réciproque :

Théorème

Tout sous-espace affine de \mathbb{R}^n est l'ensemble des solutions d'un système d'équations linéaires à n inconnues.

Et concrètement, on fait comment ?

Exemple résolu

Exo résolu

Trouver un système d'équations homogènes pour la droite $\ll (0, 1, 2), (1, 1, 1) \gg$ de \mathbb{R}^3 .

Exo final

Trouver un système d'équations linéaires pour la droite $\ll (1, 2, 3), (0, 1, 1) \gg$ de \mathbb{R}^3 .