

Ch I. Espaces Vectoriels. Dimension.

I.1. Espaces vectoriels.

$\mathbb{K}$  désigne un corps commutatif.

On appelle  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel (e.v. sur  $\mathbb{K}$ ) un triplet  $(E, +, \cdot)$  formé d'un ensemble  $E \neq \emptyset$  muni d'une loi interne  $+$  et une loi externe  $\cdot$ , vérifiant

- 1)  $(E, +)$  est un groupe abélien.
- 2)  $\forall x, y \in E \quad \forall \lambda, \mu \in \mathbb{K}$  :
  - $\lambda(x+y) = \lambda x + \lambda y$
  - $(\lambda+\mu)x = \lambda x + \mu y$
  - $\lambda(\mu \cdot x) = (\lambda \cdot \mu)x$
  - $1x = x$

Rq. Par conséquence  $\lambda \cdot 0 = 0 \quad \forall \lambda \in \mathbb{K}$ ,  $0$  l'élément neutre de  $(E, +)$

Les éléments de  $E$  s'appellent les vecteurs, ceux de  $\mathbb{K}$  des scalaires

Exemples: 1)  $E = \mathbb{K}^n \ni (x_1, \dots, x_n) = x$ .

$$(x_1, \dots, x_n) + (y_1, \dots, y_n) = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

$$\lambda(x_1, \dots, x_n) = (\lambda x_1, \dots, \lambda x_n)$$

2)  $E = \mathbb{K}[X]$ :  $P = \sum_{i=0}^{\infty} a_i X^i$  presque tous  $a_i = 0$

$$Q = \sum_{i=0}^{\infty} b_i X^i \quad P+Q = \sum_{i=0}^{\infty} (a_i + b_i) X^i, \quad \lambda P = \sum_{i=0}^{\infty} (\lambda a_i) X^i$$

Def Soit  $F \subset E$ . On dit que  $F$  est un sous-espace vectoriel (s.e.v.) de  $E$  si  $(F, +, \cdot)$  est un  $\mathbb{K}$ e.v.

Critère  $F \subset E$  est un s.e.v de  $E$  ssi

- (i)  $F \neq \emptyset$
- (ii)  $F$  stable par addition
- (iii)  $F$  stable par multiplication externe

Proposition Si  $(E_i)_{i \in I}$  est une famille de s.e.v de  $E$  alors

$$\bigcap_{i \in I} E_i \text{ est un s.e.v de } E.$$

Rq. Faux pour la réunion.

## I.2. Sommes, sommes directes

Déf. Soit  $(E_i)_{i \in I}$  une famille de s.e.v de  $E$ . Alors

$$\sum_{i \in I} E_i = \left\{ \sum_{i \in I} \alpha_i, \alpha_i \text{ presque tous nuls} \right\} \text{ est un s.e.v. de } E$$

appelé somme des s.e.v  $E_i, i \in I$ .

Notation pour un nombre fini de s.e.v :  $E_1 + E_2 + \dots + E_n$

Déf. On dit que  $E_1, \dots, E_n$  sont en somme directe si tout vecteur  $x \in E$  s'écrit de manière unique sous la forme  $x = x_1 + \dots + x_n$ , où  $x_i \in E_i$

On note  $E = E_1 \oplus \dots \oplus E_n$

Rq.  $E = E_1 \oplus E_2$  ssi  $E = E_1 + E_2$  et  $E_1 \cap E_2 = \{0\}$

## Produit et somme directe externe

Soit  $(E_i)_{i \in I}$  une famille de e.v. On définit une structure de e.v sur le produit cartésien.

$$\prod_{i \in I} E_i \ni (x_i)_{i \in I} \quad \text{par}$$

$$(x_i)_{i \in I} + (y_i)_{i \in I} = (x_i + y_i)_{i \in I} ; \quad \lambda (x_i)_{i \in I} = (\lambda x_i)_{i \in I}$$

Alors  $\bigoplus_{i \in I} E_i$  est un s.e.v. de  $\prod_{i \in I} E_i$  tq.  $(x_i)_{i \in I} \in \bigoplus_{i \in I} E_i$  si presque tous  $x_i$  sont nuls.

Exercice Pour  $I$  fini.  $\prod_{i=1}^n E_i = \bigoplus_{i=1}^n E_i$ .

### I 3. Familles génératrices. Familles libres. Bases.

Soit  $(x_i)_{i \in I}$  une famille de vecteurs d'un  $\mathbb{K}$ -e.v.  $E$ . On appelle combinaison linéaire des  $(x_i)_{i \in I}$  toute somme  $\sum_{i \in I} \lambda_i x_i$  où  $\lambda_i \in \mathbb{K}$  pour tout  $i$  et  $\lambda_i = 0$  pour presque tous  $i \in I$ .

Déf Espace engendré. L'ensemble des combinaisons linéaires  $\sum \lambda_i x_i$  est un s.e.v de  $E$  noté  $\text{Vect}(x_i)_{i \in I}$ .

Soit  $A \subset E$  sous-ensemble. Alors le plus petit s.e.v de  $E$  contenant  $A$ , noté  $\text{Vect}(A)$ , c'est l'ensemble des combinaisons linéaires d'éléments de  $A$ .

Rq:  $\text{Vect}(\emptyset) = \{0\}$ .

Déf On dit que  $A \subset E$  est une partie génératrice de  $E$  si  $\text{Vect}(A) = E$ .  
On dit que  $(x_i)_{i \in I}$  est une famille génératrice de  $E$  si  $E = \text{Vect}(\{x_i; i \in I\})$ .

Déf On dit que  $(x_i)_{i \in I}$  est une famille libre si

(i) pour toute combinaison linéaire

$$\sum_{i \in I} \lambda_i x_i = 0 \Rightarrow \forall_{i \in I} \lambda_i = 0$$

ou de manière équivalente

(ii) Aucun vecteur de cette famille n'est combinaison linéaire des autres.

Dans le cas contraire on dit que la famille est liée.

Déf  $(x_i)_{i \in I}$  est une base si elle est libre et génératrice.

Prop  $(e_i)_{i \in I}$  est une base de  $E$  ssi  $\forall x \in E \exists ! \lambda_i x = \sum \lambda_i e_i$   
Les  $\lambda_i$  s'appellent les coordonnées de  $x$  dans la base  $(e_i)_{i \in I}$ .

Déf On dit que  $E$  est de dimension finie s'il admet une famille génératrice finie.

Théorème Soit  $E$  un e.v.,  $\mathcal{G}$  un système de générateurs de  $E$ ,  $\mathcal{L} \subset \mathcal{G}$  un système libre. Alors  $\exists$  base  $\mathcal{B}$  de  $E$  t.q.

$$\mathcal{L} \subset \mathcal{B} \subset \mathcal{G}$$

## Corollaire (théorème de la base incomplète)

Toute famille libre peut être complétée en une base.

### Preuve du thm

#### Cas facile: $\mathcal{S}$ fini:

Considérons toutes les sous-familles  $\mathcal{S}' \subset \mathcal{S}$  t.q.  $\mathcal{S}' \supseteq \mathcal{L}$ .

Soit  $m = \max \{k; \exists \mathcal{S}' \text{ libre}, |\mathcal{S}'| = k\}$

Soit  $B$  t.q.  $\mathcal{L} \subset B \subset \mathcal{S}$ ,  $|B| = m$ ,  $B$  libre. Alors  $B$  est une base.

En effet. Soit  $x \in \mathcal{S} \setminus B$ . Alors  $B \cup \{x\}$  est liée. Ça entraîne  $x \in \text{Vect}(B)$ . Ça montre que  $\mathcal{S} \subset \text{Vect}(B)$  et

$$E = \text{Vect}(\mathcal{S}) \subset \text{Vect} B \subset E$$

D'où  $E = \text{Vect}(B)$ .

#### Cas difficile $\mathcal{S}$ infini.

- On considère l'ensemble  $\mathcal{X}$  des parties libres de  $E$  contenant  $\mathcal{L}$  et contenu dans  $\mathcal{S}$
- On montre que cet ensemble est inductif pour l'inclusion. (On dit qu'un ensemble ordonné  $(X, <)$  est inductif si tout sous-ensemble totalement ordonné de  $X$  admet une borne supérieure)
- Par lemme de Kuratowski-Zorn  
Tout ensemble inductif admet un élément maximal.  
 $\exists B \in \mathcal{X}$  t. que  $\forall x \in \mathcal{S} \setminus B$   $B \cup \{x\} \notin \mathcal{X}$ .

Alors  $B$  est une base. □

