

Synthèse 1 : Espaces vectoriels

Sandrine CHARLES : scharles@biomserv.univ-lyon1.fr

1	Espaces vectoriels.....	2
2	Sous-espaces vectoriels	2
3	Combinaisons linéaires, générateurs	3
4	Dépendance et indépendance linéaire.....	4
4.1	Famille libre et famille liée.....	4
4.2	Combinaisons linéaires et dépendance linéaire	4
5	Somme et somme directe.....	4
6	Base et dimension d'un espace vectoriel.....	4
6.1	Définitions	4
6.2	Dimension et sous-espace.....	6

1 Espaces vectoriels

Définition

On appelle **espace vectoriel** un ensemble E d'éléments, appelés vecteurs, sur lesquels on peut définir deux lois de composition.

(a) **Une loi de composition interne** : l'addition notée $+$ qui vérifie :

$$a1. \forall \vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in E : (\vec{x} + \vec{y}) + \vec{z} = \vec{x} + (\vec{y} + \vec{z}) \quad (\text{associativité})$$

$$a2. \forall \vec{x}, \vec{y} \in E : \vec{x} + \vec{y} = \vec{y} + \vec{x} \quad (\text{commutativité})$$

$$a3. \exists \vec{0} \in E \text{ tel que } \forall \vec{x} \in E, \vec{x} + \vec{0} = \vec{x} : \vec{0} \text{ est } \mathbf{\acute{e}l\acute{e}ment neutre} \text{ de } E.$$

$$a4. \forall \vec{x} \in E, \exists \vec{x}' \in E \text{ tel que } \vec{x} + \vec{x}' = \vec{0} : \vec{x}' \text{ est l' } \mathbf{\acute{e}l\acute{e}ment oppos\acute{e}} \text{ de } \vec{x}.$$

(b) **Une loi de composition externe** : la multiplication par un scalaire, notée \times , qui vérifie :

$$b1. \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall \vec{x} \in E : \lambda \times (\mu \times \vec{x}) = (\lambda \times \mu) \times \vec{x}$$

$$b2. \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall \vec{x} \in E : (\lambda + \mu) \times \vec{x} = \lambda \times \vec{x} + \mu \times \vec{x}$$

$$b3. \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall \vec{x}, \vec{y} \in E : \lambda \times (\vec{x} + \vec{y}) = \lambda \times \vec{x} + \lambda \times \vec{y}$$

$$b4. \forall \vec{x} \in E : 1 \times \vec{x} = \vec{x}$$

Proposition

Pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$ et pour tout $\vec{x} \in E$, on a :

$$(i) \quad \lambda \vec{0} = \vec{0} \text{ et } 0 \vec{x} = \vec{0}$$

$$(ii) \quad \lambda \vec{x} = \vec{0} \Rightarrow \{ \lambda = 0 \text{ ou } \vec{x} = \vec{0} \}$$

$$(iii) \quad (-\lambda) \vec{x} = \lambda (-\vec{x}) = -(\lambda \vec{x}) : \text{on peut donc \acute{e}crire } -\lambda \vec{x}.$$

2 Sous-espaces vectoriels

Définition

Soit E un espace vectoriel et F un sous-ensemble de E ($F \subset E$). F est un **sous-espace vectoriel** de E si F est lui-même un espace vectoriel pour les lois d'addition et de multiplication par un scalaire définies sur E .

Théorème

Soit E un espace vectoriel et F un sous-ensemble de E ($F \subset E$). On dit que F est un **sous-espace vectoriel** de E si et seulement si :

- (i) F est non vide : $F \neq \emptyset$
- (ii) $\forall (\vec{x}, \vec{y}) \in F \times F$, alors $\vec{x} + \vec{y} \in F$: F est *stable* pour l'addition
- (iii) $\forall \vec{x} \in F$, $\forall \lambda \in \mathbb{R}$, alors $\lambda \vec{x} \in F$: F est *stable* pour la multiplication par un scalaire

Corollaire

Soit E un espace vectoriel et F un sous-ensemble de E ($F \subset E$). Si F vérifie les propriétés (i) et (ii) suivantes, alors F est un sous-espace vectoriel de E :

- (i) F est non vide
- (ii) $\forall (\vec{x}, \vec{y}) \in F \times F$, $\forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$, alors $\lambda \vec{x} + \mu \vec{y} \in F$

3 Combinaisons linéaires, générateurs**Définitions**

Soit $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ une famille de vecteurs d'un espace vectoriel E . Tout vecteur de E de la forme $a_1 \vec{u}_1 + \dots + a_p \vec{u}_p = \sum_{i=1}^p a_i \vec{u}_i$ où les $a_i \in \mathbb{R}$ est appelé **combinaison linéaire** des vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$.

L'ensemble de toutes ces combinaisons linéaires que l'on désigne par $\text{vect}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p)$ est appelé **sous-espace vectoriel engendré** par les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$.

Proposition

Soit E un espace vectoriel. On dit que les $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p$ **engendrent** E ou que les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$ forment une **famille génératrice** de E si :

$$E = \text{vect}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p)$$

4 Dépendance et indépendance linéaire

4.1 Famille libre et famille liée

Définition 1 :

Soit $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ une famille de vecteurs d'un espace vectoriel E . On dit que cette famille est **libre** si et seulement si : $\lambda_1 \vec{u}_1 + \dots + \lambda_p \vec{u}_p = \vec{0} \Rightarrow \lambda_1 = \dots = \lambda_p = 0$. On dit alors que les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$, sont **linéairement indépendants**.

Définition 2 :

Une famille qui n'est pas libre est dite **liée** ; les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$, sont alors **linéairement dépendants** ou liés.

4.2 Combinaisons linéaires et dépendance linéaire

Proposition

Une famille $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ est liée si et seulement si l'un au moins des vecteurs s'écrit comme une combinaison linéaire des autres vecteurs de la famille.

5 Somme et somme directe

Voir site web.

6 Base et dimension d'un espace vectoriel

6.1 Définitions

Définition 1

Une famille de vecteurs $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ d'un espace vectoriel E est une **base** de E si les deux conditions suivantes sont vérifiées :

- (1) Les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$, sont linéairement indépendants : La famille $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ est libre.
- (2) Les vecteurs \vec{u}_i , $i = 1, p$, engendrent E : La famille $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ est génératrice.

Définition 2

Une famille de vecteurs $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ est une **base** de l'espace vectoriel E si tout $\vec{x} \in E$ peut s'écrire de manière **unique** comme une combinaison linéaire des \vec{u}_i .

Théorème 1

Soit E un espace vectoriel de dimension finie. Alors toute base de E a le même nombre d'éléments.

Théorème 2

Dans un espace vectoriel E de dimension finie, il existe toujours des bases.

Proposition

Soit $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$ une base de E . Alors :

$$\exists! (a_1, \dots, a_p) \in \mathbb{R}^p \text{ tel que } \vec{x} = \sum_{i=1}^p a_i \vec{u}_i$$

Les réels (a_1, \dots, a_p) sont appelées les **coordonnées** (on dit aussi **composantes**) de \vec{x} **relativement à la base** $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p\}$.

Définition

$\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ forment une base de \mathbb{R}^3 . Cette base est dite **canonique**.

En généralisant à \mathbb{R}^p , l'ensemble des vecteurs $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_p\}$ tels que \vec{e}_i a toutes ses composantes nulles sauf en $i^{\text{ème}}$ position où elle est égale à 1 forme la **base canonique** de \mathbb{R}^p .

Corollaire (des théorèmes 1 et 2)

Dans un espace vectoriel de dimension p :

- Toute famille de plus de p éléments est liée.
- Toute famille de moins de p éléments ne peut être génératrice.
- Toute famille libre de p éléments forme une base.
- Toute famille génératrice de p éléments forme une base.

Définition

Dans le cas général, on a $\dim \mathbb{R}^p = p$.

6.2 Dimension et sous-espace

Théorème

Soit F un sous-espace vectoriel de l'espace vectoriel E de dimension n . Alors $\dim(F) \leq n$.

En particulier si $\dim(F) = n$, alors nécessairement $F = E$.