

XII. Espaces vectoriels

1 Espaces vectoriels

On note $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} .

Définition 1. On appelle **\mathbb{K} -espace vectoriel** un ensemble E muni d'une **addition** $+$ et d'une **multiplication par un scalaire** \cdot telles que :

- l'addition est associative :

$$\text{pour tous } \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in E, \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w}) = (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w}$$

- l'addition est commutative :

$$\text{pour tous } \vec{u}, \vec{v} \in E, \vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$$

- il existe un vecteur nul $\vec{0}$:

$$\text{pour tout } \vec{u} \in E, \vec{u} + \vec{0} = \vec{u}$$

- tout vecteur de E admet un opposé :

$$\text{pour tout } \vec{u} \in E \text{ il existe } -\vec{u} \in E \text{ tel que } \vec{u} + (-\vec{u}) = \vec{0}$$

- 1 est un élément neutre pour la multiplication par un scalaire :

$$\text{pour tout } \vec{u} \in E, 1 \cdot \vec{u} = \vec{u}$$

- la multiplication par un scalaire est pseudo-associative :

$$\text{pour tous } \lambda, \mu \in \mathbb{K} \text{ et pour tout } \vec{u} \in E, (\lambda\mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot (\mu \cdot \vec{u})$$

- la multiplication par un scalaire est distributive à droite par rapport à l'addition :

$$\text{pour tout } \lambda \in \mathbb{K} \text{ et pour tous } \vec{u}, \vec{v} \in E, \lambda \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \lambda \cdot \vec{u} + \lambda \cdot \vec{v}$$

- la multiplication par un scalaire est distributive à gauche par rapport à l'addition :

$$\text{pour tous } \lambda, \mu \in \mathbb{K} \text{ et pour tout } \vec{u} \in E, (\lambda + \mu) \cdot \vec{u} = \lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{u}$$

Exemple 1. Exemples de \mathbb{R} -espaces vectoriels.

- ensemble \mathbb{R}^2 des vecteurs du plan
- ensemble \mathbb{R}^3 des vecteurs de l'espace
- ensemble \mathbb{R}^n des vecteurs à n coordonnées réelles
- ensemble $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- ensemble $\mathbb{R}[X]$ des polynômes à coefficients réels
- ensemble $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$ des suites réelles
- ensemble $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ des matrices à coefficients réels à n lignes et p colonnes

Exemple 2. Exemples de \mathbb{C} -espaces vectoriels.

- ensemble \mathbb{C}^n des vecteurs à n coordonnées complexes
- ensemble $\mathbb{C}[X]$ des polynômes à coefficients complexes
- ensemble $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{C})$ des matrices à coefficients complexes à n lignes et p colonnes

Propriété 1. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E , alors pour tout $\vec{u} \in E$ on a :

- $0 \cdot \vec{u} = \vec{0}$
- $(-1) \cdot \vec{u} = -\vec{u}$

Démonstration. Exigible - On calcule $\vec{u} + 0 \cdot \vec{u}$ et $\vec{u} + (-1) \cdot \vec{u}$. □

Définition 2. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel $(E, +, \cdot)$, on dit que $(F, +, \cdot)$ est un **sous-espace vectoriel** de $(E, +, \cdot)$ si $(F, +, \cdot)$ est un \mathbb{K} -espace vectoriel et $F \subset E$.

Remarque 1. $\{\vec{0}\}$ et E sont des sous-espaces vectoriels de E .

Propriété 2. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel $(E, +, \cdot)$ alors $(F, +, \cdot)$ est un sous-espace vectoriel de $(E, +, \cdot)$ si :

- $F \subset E$
- $\vec{0} \in F$
- F est **stable par combinaisons linéaires** : pour tous $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$ et pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in F$ on a $\lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v} \in F$

Démonstration. Exigible. □

Exercice 1. Montrer que l'ensemble $\mathcal{D}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ des fonctions dérivables est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

Exercice 2. Montrer que l'ensemble des matrices carrées diagonales de taille n à coefficients réels est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Exercice 3. Montrer que $\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 / x + y = 0 \right\}$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^2 , le représenter graphiquement.

Propriété 3. L'ensemble des solutions d'un système linéaire homogène à p inconnues et à coefficients dans \mathbb{K} est un sous-espace vectoriel de \mathbb{K}^p .

Démonstration. Exigible - On utilise l'écriture matricielle. □

Exercice 4. Montrer que l'ensemble des solutions à valeurs réelles de l'équation différentielle $y'' + y = 0$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

Exercice 5. L'ensemble des polynômes à coefficients réels de degré 3 est-il un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}[X]$?

Propriété 4. L'intersection de deux sous-espaces vectoriels de E est un sous-espace vectoriel de E .

Démonstration. Exigible. □

Exercice 6. Montrer que $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / x + y = 0 \right\}$ et $G = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / x - y = 0 \right\}$ sont des sous-espaces vectoriels de \mathbb{R}^3 , représenter graphiquement F , G et $F \cap G$.

Exercice 7. L'union de deux sous-espaces vectoriels de E est-il un sous-espace vectoriel de E ?

Définition 3. Somme de sous-espaces vectoriels

Si F et G sont deux sous-espaces vectoriels de E , on définit $F + G = \{ \vec{u} + \vec{v} / \vec{u} \in F \text{ et } \vec{v} \in G \}$.

Propriété 5. $F + G$ est le plus petit sous-espace vectoriel de E contenant $F \cup G$.

Démonstration. Exigible. □

Exercice 8. On considère $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / y = z = 0 \right\}$ et $G = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / x = z = 0 \right\}$, déterminer $F + G$, représenter graphiquement F , G et $F + G$.

Définition 4. Somme directe de sous-espaces vectoriels

On considère deux sous-espaces vectoriels F et G de E , si pour tout $\vec{w} \in F + G$ il existe un unique couple $(\vec{u}, \vec{v}) \in F \times G$ tel que $\vec{w} = \vec{u} + \vec{v}$ alors la somme $F + G$ est dite directe et notée $F \oplus G$.

Exercice 9. Montrer que la somme de l'exercice 8 est directe.

Propriété 6. Deux sous-espaces vectoriels F et G de E sont en somme directe si et seulement si $F \cap G = \{ \vec{0} \}$.

Démonstration. Non exigible. □

Exercice 10. Montrer en utilisant la propriété précédente que la somme de l'exercice 8 est directe.

Définition 5. Sous-espaces vectoriels supplémentaires

Deux sous-espaces vectoriels F et G de E sont dits supplémentaires si $F \oplus G = E$.

Exercice 11. Déterminer deux sous-espaces vectoriels supplémentaires de \mathbb{R}^3 .

2 Familles finies de vecteurs

Propriété 7. Sous-espace vectoriel engendré par une famille de vecteurs

Si $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p)$ est une famille de p vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E alors l'ensemble des combinaisons linéaires de ces vecteurs $\text{Vect}(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p) = \{ \lambda_1 \vec{u}_1 + \lambda_2 \vec{u}_2 + \dots + \lambda_p \vec{u}_p / \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_p \in \mathbb{K} \}$ est le plus petit sous-espace vectoriel de E contenant les vecteurs $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p$.

Démonstration. Exigible. □

Remarque 2.

- Pour $p = 0$, on convient que $\text{Vect}(\emptyset) = \{ \vec{0} \}$.
- Pour $p = 1$ et $\vec{u} \neq \vec{0}$, $\text{Vect}(\vec{u}) = \{ \lambda \vec{u} / \lambda \in \mathbb{K} \}$ est appelé **droite vectorielle** engendrée par le vecteur \vec{u} .
- Pour $p = 2$ et \vec{u} et \vec{v} non colinéaires, $\text{Vect}(\vec{u}, \vec{v}) = \{ \lambda \vec{u} + \mu \vec{v} / \lambda, \mu \in \mathbb{K} \}$ est appelé **plan vectoriel** engendré par les vecteurs \vec{u} et \vec{v} .

Exercice 12. On considère les polynômes $P(X) = X^2 + X + 1$ et $Q(X) = 2X - 1$, déterminer une condition nécessaire et suffisante sous la forme d'une relation entre a, b et c pour que le polynôme $aX^2 + bX + c$ appartienne à $\text{Vect}(P, Q)$.

Définition 6. Si $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p)$ est une famille de p vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E telle que $\text{Vect}(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p) = E$ on dit qu'elle est **génératrice** de E .

Exercice 13. Montrer que $\left(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille génératrice de \mathbb{R}^3 .

Exercice 14. Déterminer une famille génératrice de l'espace vectoriel $\mathbb{R}_3[X]$ des polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à 3.

Exercice 15. L'espace vectoriel $\mathbb{R}[X]$ admet-il une famille génératrice ?

Définition 7. Une famille de vecteurs est dite **libre** si aucun de ses vecteurs ne peut s'écrire comme une combinaison linéaire des autres. Une famille de vecteurs qui n'est pas libre est dite **liée**.

Remarque 3. Comme $\text{Vect}(\emptyset) = \{ \vec{0} \}$, on convient que $(\vec{0})$ n'est pas une famille libre.

Remarque 4. Deux vecteurs non colinéaires forment une famille libre, trois vecteurs non coplanaires forment une famille libre.

Remarque 5. Une sous-famille d'une famille libre est libre.

Exercice 16. Montrer que (\sin, \cos) est une famille libre de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

Propriété 8. Une famille $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p)$ de p vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E est libre si et seulement si $\sum_{k=1}^p \lambda_k \vec{u}_k = \vec{0}$ avec $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_p \in \mathbb{K}$ implique $\lambda_k = 0$ pour tout $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$.

Démonstration. Non exigible. □

Exercice 17. Montrer que $\left(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille libre de \mathbb{R}^3 .

Exercice 18. Montrer que $(1, X, X^2, X^3, \dots, X^p)$ est une famille libre de $\mathbb{R}[X]$.

3 Espaces vectoriels de dimension finie

Définition 8. On appelle **base** d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E une famille libre et génératrice de E .

Exemple 3. $\left(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \vec{e}_n \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base dite **base canonique** de l'espace vectoriel \mathbb{R}^n .

Exemple 4. $(1, X, X^2, X^3, \dots, X^n)$ est une base dite **base canonique** de l'espace vectoriel $\mathbb{R}_n[X]$ des polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à n .

Exemple 5. $(E_{kl})_{\substack{1 \leq k \leq n \\ 1 \leq l \leq p}}$ est une base dite **base canonique** de l'espace vectoriel $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ où E_{kl} est la matrice de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ dont tous les coefficients sont nuls excepté celui d'indice de ligne k et d'indice de colonne l qui est égal à 1.

Exercice 19. Montrer que $\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

Propriété 9. On considère une famille $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n)$ de n vecteurs génératrice d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E alors toute famille libre de E est formée d'au plus n vecteurs.

Démonstration. Non exigible - On montre qu'une famille de $n + 1$ vecteurs est liée en obtenant une combinaison linéaire nulle par échelonnement-réduction d'un système linéaire de $n + 1$ lignes de rang inférieur ou égal à n . □

Corollaire 1. On considère une famille libre $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n)$ de n vecteurs d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E alors toute famille génératrice de E est formée d'au moins n vecteurs.

Démonstration. Exigible - On raisonne par l'absurde et on utilise la propriété 9. □

Propriété 10. Deux bases d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie ont le même nombre de vecteurs.

Démonstration. Exigible - On utilise les propriétés 9 et 1. □

Théorème 1. Théorème de la base extraite

De toute famille génératrice d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E on peut extraire une base de E .

Démonstration. Procédé exigible. □

Exercice 20. Montrer que $(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{e}_4 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix})$ est une famille génératrice de \mathbb{R}^2 et en extraire une base.

Corollaire 2. Tout \mathbb{K} -espace vectoriel admettant une famille génératrice finie admet une base, on dit que l'espace vectoriel E est de **dimension finie**, on appelle **dimension** de l'espace vectoriel E et on note $\dim E$ le nombre de vecteurs d'une base de E .

Démonstration. Exigible. □

Remarque 6. On convient que la dimension de l'espace vectoriel $\{\vec{0}\}$ est 0.

Exercice 21. Montrer que \mathbb{R}^n , $\mathbb{R}_n[X]$ et $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ sont des espaces vectoriels de dimension finie et déterminer leurs dimensions.

Théorème 2. Théorème de la base incomplète

Toute famille libre d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie peut être complétée en une base de E .

Démonstration. Procédé exigible. □

Exercice 22. Montrer que $(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix})$ est une famille libre de \mathbb{R}^3 et la compléter en une base de \mathbb{R}^3 .

Corollaire 3. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie n alors :

- toute famille de n vecteurs génératrice de E est une base de E .
- toute famille libre de n vecteurs est une base de E .

Démonstration. Exigible. □

Exercice 23. Montrer que $(\vec{e}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix})$ est une base de \mathbb{R}^2 .

Propriété 11. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie muni d'une base $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$

alors pour tout vecteur $\vec{u} \in E$ il existe un unique n -uplet $\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$ de scalaires tels que $\vec{u} = \sum_{k=1}^n \lambda_k \vec{e}_k$, les

scalaires λ_k pour $k \in \llbracket 1; n \rrbracket$ sont appelés **coordonnées** du vecteur \vec{u} dans la base \mathcal{B} .

Démonstration. Exigible - On utilise le fait que \mathcal{B} est génératrice et libre. □

Exercice 24. Déterminer les coordonnées du polynôme $P(X) = X^3 - 1$ dans la base canonique \mathcal{B} de $\mathbb{R}_3[X]$.

Exercice 25. Montrer que $\mathcal{B}' = (1, 1 + X, 1 + X + X^2, 1 + X + X^2 + X^3)$ est une base de $\mathbb{R}_3[X]$, déterminer les coordonnées du polynôme $P(X) = X^3 - 1$ dans cette base.

4 Dimension d'un sous-espace vectoriel

Propriété 12. *Tout sous-espace vectoriel F d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie est de dimension finie et $\dim F \leq \dim E$ de plus $\dim F = \dim E$ si et seulement si $E = F$.*

Démonstration. Exigible - On remarque que si F n'est pas trivial, il admet un vecteur non nul qui forme une famille libre et on applique ensuite le procédé du théorème de la base incomplète. \square

Exercice 26. *Déterminer une base de $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / x + y + z = 0 \right\}$.*

Propriété 13. *Tout sous-espace vectoriel F d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie admet un supplémentaire G et $\dim F + \dim G = \dim E$.*

Démonstration. Exigible - On utilise le théorème de la base incomplète. \square

Remarque 7. *Il n'y a pas unicité du supplémentaire.*

Exercice 27. *Déterminer un supplémentaire de $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 / x + y + z = 0 \right\}$ dans \mathbb{R}^3 .*

Théorème 3. formule de Grassmann

Si F et G sont deux sous-espaces vectoriels d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie alors $F + G$ et $F \cap G$ sont de dimension finie et $\dim(F + G) = \dim F + \dim G - \dim(F \cap G)$.

Démonstration. Non exigible - On complète une base de $F \cap G$ en une base de F puis en une base de G et on montre que la famille formée par l'ensemble des vecteurs de ces bases est une base de $F + G$. \square

Corollaire 4. *Deux sous-espaces vectoriels F et G d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie sont supplémentaires si et seulement si $F \cap G = \{\vec{0}\}$ et $\dim F + \dim G = \dim E$.*

Démonstration. Exigible. \square

Remarque 8. *On a également F et G supplémentaires si et seulement si $F + G = E$ et $\dim F + \dim G = \dim E$.*

Définition 9. *On appelle **rang** d'une famille de vecteurs la dimension de l'espace vectoriel engendré par celle-ci, on note $\text{rg}(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_p) = \dim(\text{Vect}(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_p))$.*

Remarque 9. *On a $\text{rg}(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_p) \leq p$.*

Exercice 28. *Dans \mathbb{R}^3 , déterminer $\text{rg} \left(\vec{u}_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{u}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{u}_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$.*

Propriété 14. *Une famille de vecteurs d'un espace vectoriel E de dimension finie est libre si et seulement si son rang est égal à son nombre de vecteurs.*

Démonstration. Exigible - On utilise le corollaire 3. \square

Propriété 15. *Une famille de vecteurs d'un espace vectoriel E de dimension finie est génératrice de E si et seulement si son rang est égal à la dimension de E .*

Démonstration. Exigible - On utilise la propriété 12. \square

Remarque 10. *Nous verrons dans le chapitre XIV que le rang d'une famille de vecteurs est égal au rang de la matrice de ses coordonnées dans une base quelconque.*