

# TD 22 : Espaces vectoriels de dimension finie

Familles libres, familles génératrices, bases

**Ex 1** Pour tout  $x \in ]-1, 1[$ , on définit les fonctions  $f$  et  $g$  par :  $f(x) = \frac{1}{x-1}$  et  $g(x) = \frac{1}{x+1}$

1. Montrer que  $(f, g)$  est une famille libre de  $\mathcal{F}([-1, 1], \mathbb{R})$ . Supposer que  $\forall x \in ]-1, 1[, \frac{a}{x-1} + \frac{b}{x+1} = 0$  et évaluer en certains points pour obtenir finalement  $a = b = 0$
2. Montrer que  $x \mapsto \frac{2}{x^2 - 1} \in \text{vect}(f, g)$ . Décomposer en éléments simples pour écrire cette fonction comme combinaison linéaire des deux premières

**Ex 2** Montrer que les familles de fonctions suivantes sont des familles libres de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ .

1.  $(x \mapsto e^{a_k x})_{1 \leq k \leq n}$  avec  $(a_k)$  une suite strictement croissante. Supposer qu'il existe  $(a_1, \dots, a_n)$  tous nuls tels que pour tout  $x \in \mathbb{R}$  on ait  $\sum a_k e^{a_k x} = 0$ . Multiplier alors par  $e^{a_{k_0} x}$  où  $k_0$  est le plus grand indice  $k$  vérifiant  $a_k \neq 0$ , et étudier la limite
2.  $(x \mapsto \sin(kx))_{1 \leq k \leq n}$ . Supposer que  $\sum a_k \sin(kx) = 0$  pour tout  $x$ , multiplier par  $\sin(k_0 x)$  et intégrer entre 0 et  $2\pi$  : on en déduit la valeur de  $a_{k_0}$
3.  $(x \mapsto |x - \lambda_k|)_{\lambda_k \in \mathbb{R}}$ . Si  $x \mapsto \sum a_k |x - \lambda_k|$  est la fonction identiquement nulle, on peut montrer que pour tout  $k$ , la fonction  $x \mapsto a_k |x - \lambda_k|$  est continue en  $\lambda_k$  ce qui permet de conclure

**Ex 3** Montrer que  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y + z = 0 \text{ et } 2x - y + 3z = 0\}$  est un sous- $\mathbb{R}$ -ev de  $\mathbb{R}^3$ .

Considérer deux vecteurs  $u = (x, y, z)$  et  $v = (x', y', z')$  vérifiant ces deux égalités et  $\lambda \in \mathbb{R}$ , montrer que  $\lambda u + v \in F$ . Interpréter géométriquement. Résoudre le système, caractériser les vecteurs de  $F$  à l'aide d'un seul paramètre : observer que tous ses vecteurs sont colinéaires. Donner une base de  $F$ .

**Ex 4** Les vecteurs  $\vec{u}(0, 1, 1)$ ,  $\vec{v}(1, 0, 1)$  et  $\vec{w}(1, 1, 0)$  forment-ils une base de  $\mathbb{R}^3$  en tant que  $\mathbb{R}$ -ev ? Comme cette famille est formée de 3 vecteurs et que  $3 = \dim(\mathbb{R}^3)$  il suffit de montrer que cette famille est libre. Supposer donc que  $a\vec{u} + b\vec{v} + c\vec{w} = \vec{0}$  résoudre un système pour en déduire  $a = b = c = 0$

**Ex 5** On appelle  $E$  l'ensemble des fonctions de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  de la forme  $x \mapsto a \operatorname{sh}(x) + b \operatorname{ch}(x) + ce^x$  avec  $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$ .

1. Montrer  $(E, +, \cdot)$  est un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel. On montre que c'est un sous-ev de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$
2. Déterminer une base de  $E$ . On sait que  $(\operatorname{sh}, \operatorname{ch}, \exp)$  est une famille génératrice de  $E$ , est-elle libre ? Si ce n'est pas le cas, on peut tout de même en extraire une base

**Ex 6** Parmi les familles de vecteurs suivantes indiquer celles qui sont libres, celles qui sont génératrices et celles qui sont des bases de  $E$ .

1.  $E = \mathbb{R}^3$  :  $\vec{x}_1(2, -3, 4)$ ,  $\vec{x}_2(1, -1, 0)$ ,  $\vec{x}_3(1, 0, 1)$  et  $\vec{x}_4(-1, 2, -1)$ . Libre : argument avec le nombre de vecteurs et la dimension. Génératrice : on peut par exemple trouver une sous-famille de 3 vecteurs qui est une base de  $\mathbb{R}^3$
2.  $E = \mathbb{R}_3[X]$  :  $P_1 = X^3 - 1$ ,  $P_2 = X^3 + 2X^2 - 3X + 1$  et  $P_3 = X^3 + 7X - 1$ . Génératrice : argument avec le nombre de vecteurs et la dimension. Libre : supposer  $aP_1 + bP_2 + cP_3 = 0$  et résoudre un système.

**Ex 7** Famille de polynômes

1. Polynômes échelonnés

Soit  $(P_k)_{0 \leq k \leq n}$  une suite de polynômes de  $\mathbb{R}[X]$  telle que  $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $\deg(P_k) = k$ . Montrer que  $(P_k)_{0 \leq k \leq n}$  forme une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ . Nombre d'éléments de la famille :  $n+1$ , qui correspond à la dimension. Il suffit donc de montrer que la famille est libre : supposer que  $a_0 P_0 + \dots + a_n P_n = 0$ , puis en déduire progressivement que  $a_n = 0$ , puis  $a_{n-1} = 0$  etc.

**2. Formule de Taylor**

Montrer que  $((X-1)^k)_{0 \leq k \leq n}$  est une base de  $\mathbb{R}_n[X]$  puis exprimer les coefficients de  $P$  dans cette nouvelle base.  $n+1$  éléments : il suffit de montrer que la famille est génératrice. Considérer  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  et montrer qu'il existe des coefficients tels que  $P = \sum_{k=0}^n \alpha_k (X-1)^k$

## Calculs de dimensions

**Ex 8** Soient  $F$  et  $G$  deux sous- $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels de  $E$  tels que :  $\dim(F) + \dim(G) > \dim(E)$ . Prouver que  $F \cap G \neq \{\vec{0}_E\}$ . Utiliser la formule de Grassman

**Ex 9** Montrer que les ensembles suivants sont des espaces vectoriels et déterminer leur dimension :

- $\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - 2y + 3z = 0\}$  Tous vecteur de cet ensemble peut s'écrire à l'aide de deux paramètres, i.e. sous la forme  $a\vec{u} + b\vec{v}$ , on en déduit que  $(\vec{u}, \vec{v})$  est une base de de cet ensemble
- $\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = 2y = 3z\}$  Ici, un seul paramètre suffit : cet ensemble est donc une droite
- $\{P \in \mathbb{R}_4[X] \mid P(1) = 0\}$  On pourra trouver une famille libre de 4 polynômes échelonnée en degré. Par ailleurs, cet ensemble n'est pas de dimension 5 (à justifier)
- L'ensemble des fonctions dont la dérivée seconde est nulle. On en trouvera une base faisant intervenir deux fonctions
- L'ensemble des solutions de l'équation différentielle :  $y'' + 4y = 0$  Résoudre l'EDL : toutes solutions se décrit à l'aide de deux paramètres, ce qui fournit une base de l'ensemble
- $\text{vect}(A, A^2, A^3)$  avec  $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ . On connaît une famille génératrice, mais est-elle libre ?
- $\Gamma = \left\{ \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\}$  Toute matrice de cet ensemble s'écrit sous la forme  $aI + bJ + cK$ , montrer que  $(I, J, K)$  en est une base
- $\Delta = \left\{ \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \mid (a, b) \in \mathbb{R}^2 \right\}$ . Même principe

**Ex 10** Soit  $W$  le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$  engendré par les vecteurs  $\vec{x}_1 = (1, -2, 5, -3)$ ,  $\vec{x}_2 = (2, 3, 1, -4)$  et  $\vec{x}_3 = (3, 8, -3, -5)$ . Trouver une base et la dimension de  $W$ . La famille  $(\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3)$  est génératrice, si elle est libre, elle convient, sinon, on peut en extraire une base. Compléter la base de  $W$  en une base de  $\mathbb{R}^4$ . Appliquer l'algorithme en considérant la famille libre à compléter, et la base canonique de  $\mathbb{R}^4$

**Ex 11** On considère les sous-ensembles de  $\mathbb{R}^4$  :

$$F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 5x + y + z - t = 0\}$$

$$G = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - z = 0 \text{ et } x + 3y + 2z + 2t = 0\}$$

- Montrer que  $F$  et  $G$  sont deux sous- $\mathbb{R}$ -espaces vectoriels de  $\mathbb{R}^4$ . On précisera pour chacun une base et sa dimension. On peut décrire les vecteurs de  $F$  à l'aide de 3 paramètres, ceux de  $G$  à l'aide de 2 paramètres.  $\dim(F) = 3$  et  $\dim(G) = 2$
- Déterminer  $F \cap G$ . En donner la dimension et une base éventuelle. Déterminer les vecteurs de  $\mathbb{R}^4$  qui satisfont les 3 équations
- Déterminer la dimension de  $F + G$ . Conclure. Utiliser la formule de Grassman

## Applications linéaires en dimension finie

**Ex 12** Soient  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  et  $g: \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}_3[X]$   
 $(x, y, z) \mapsto (x + y - z, 2y - 3z, 2x + z)$  et  $P \mapsto P - (X + 1)P'$

Montrer que  $f$  et  $g$  sont des endomorphismes puis déterminer pour chacun leur noyau et leur image. Pour  $f$ , on détermine le noyau,

puis on utilise le théorème du rang, pour en déduire sans calcul son image.

Pour  $g$  : déterminer son noyau, vérifier que  $\text{Im}(g) \subseteq \mathbb{R}_2[X]$  puis conclure à l'aide du théorème du rang.

**Ex 13** On considère  $\mathbb{R}^3$  muni de sa base canonique  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  et on définit l'application linéaire  $f$  par :

$$f(\vec{e}_1) = -\sqrt{2}\vec{e}_1 + \vec{e}_3 \quad f(\vec{e}_2) = \sqrt{2}\vec{e}_2 + \vec{e}_3 \quad \text{et} \quad f(\vec{e}_3) = \vec{e}_1 + \vec{e}_2$$

1. Exprimer l'image par  $f$  de tout vecteur  $(x, y, z)$  dans la base canonique.
2. Déterminer le noyau et l'image de  $f$ . Commencer par déterminer le noyau, puis utiliser le théorème du rang pour conclure

**Ex 14 Expression analytique d'un projecteur**

Soient  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y - z = 0\}$  et  $G = \text{vect}(1, 1, 1)$ .

1. Montrer que  $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$ . Montrer que  $\dim(F) = 2$ ,  $\dim(G) = 1$ , et  $F$  et  $G$  sont en somme directe
2. Déterminer une expression analytique du projecteur sur  $F$  parallèlement à  $G$ . Quel est le projeté de  $\vec{u}(1, 2, 3)$  ? L'objectif est de décomposer un vecteur quelconque  $(x, y, z)$  sous la forme  $(a, b, a + b) + \lambda(1, 1, 1)$ . Résoudre ce système (attention,  $(x, y, z)$  est fixé, les inconnues sont  $a, b$  et  $\lambda$ )
3. En déduire une expression analytique de la symétrie par rapport à  $F$  parallèlement à  $G$ . On peut utiliser le fait que  $s = 2\text{Id} - p$

**Ex 15** Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -ev de dimension finie et  $(f, g) \in \mathcal{L}(E)^2$ . Montrer l'inégalité

$$|\text{rg}(f) - \text{rg}(g)| \leq \text{rg}(f + g) \leq \text{rg}(f) + \text{rg}(g)$$

On montre que  $\text{Im}(f + g) \subseteq \text{Im}(f) + \text{Im}(g)$ , puis en appliquant la dimension ainsi que la formule de Grassman, on trouve l'inégalité de droite.

Pour l'inégalité de gauche, en exploitant la symétrie de l'énoncé (quitte à intervertir  $f$  et  $g$ ) il suffit de montrer que  $\text{rg}(f) - \text{rg}(g) \leq \text{rg}(f + g)$  i.e que  $\text{rg}(f) \leq \text{rg}(f + g) + \text{rg}(g)$ . On peut utiliser l'inégalité de droite (qu'on a au préalable démontré) pour justifier cela

**Ex 16** Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev de dimension finie et  $u \in \mathcal{L}(E)$ . Montrer que les deux assertions suivantes sont équivalentes

1.  $\ker(u) = \text{Im}(u)$
2.  $u^2 = 0_{\mathcal{L}(E)}$  et  $\dim(E) = 2\text{rg}(u)$

Utiliser le théorème du rang pour  $(1) \Rightarrow (2)$

Pour  $(2) \Rightarrow (1)$  on montre tout d'abord que  $\text{Im}(u) \subseteq \ker(u) = \{0\}$  grâce à la première égalité, puis on utilise la deuxième égalité pour montrer que leurs dimensions sont égales (on utilise encore le théorème du rang)

**Ex 17** Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev et  $f \in \mathcal{L}(E)$  de rang 1. Montrer qu'il existe un scalaire  $\lambda$  tel que  $f^2 = \lambda f$ . Justifier qu'il existe  $\vec{u} \in E$  tel que  $f(x) \neq 0_E$ , utilise le théorème du rang pour montrer que  $\mathbb{K}\vec{u}$  et  $\ker(f)$  sont supplémentaires. Tous les vecteurs de  $E$  s'écrivent donc  $\vec{x} = a\vec{u} + \vec{v}$ . Déterminer alors  $f(\vec{x})$  et  $f^2(\vec{x})$

**Ex 18 Endomorphisme nilpotent**

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension  $n$  et  $f$  un endomorphisme nilpotent d'indice  $p$  sur  $E$ , c'est-à-dire :  $f^{p-1} \neq 0_{\mathcal{L}(E)}$  et  $f^p = 0_{\mathcal{L}(E)}$ .

1. Prouver l'existence d'un vecteur  $\vec{u} \in E$  tel que  $f^{p-1}(\vec{u}) \neq \vec{0}_E$  et  $(\vec{u}, f(\vec{u}), f^2(\vec{u}), \dots, f^{p-1}(\vec{u}))$  est libre dans  $E$ .  
Considérer  $\vec{u}$  tel que  $f^{p-1}(\vec{u}) \neq \vec{0}$ . Supposer que  $\sum_{i=0}^{n-1} a_i f^i(\vec{u}) = \vec{0}$ , appliquer  $f^{p-1}$  à cette égalité : cela permet d'en déduire  $a_0 = 0$ . Appliquer ensuite  $f^{p-2}$  : on en déduit  $a_1 = 0$ , et on itère ce procédé
2. En déduire que  $f^n = 0_{\mathcal{L}(E)}$ . La famille libre obtenue dans la première question est formée de  $p$  vecteurs et est libre, donc  $p \leq n$ . Comme  $f^p = 0_{\mathcal{L}(E)}$ , montrer qu'on a également  $0_{\mathcal{L}(E)}$