

# C09-Quiz

**Exercice 1.** ♪ Rappeler les axiomes que doivent satisfaire la loi interne et la loi externe d'un espace vectoriel (il y en a  $2 \times 4$ ).

**Exercice 2.** ♪ Quelles sont les trois propriétés qui définissent un sous-espace vectoriel ?

**Exercice 3.** ♪ Quelle est la définition de deux sous-espaces vectoriels supplémentaires ?

**Exercice 4.** 🎵 Donner la définition d'une variété affine.

**Exercice 5.**  Donner la définition d'une famille libre.

**Exercice 6.** 🎵 Pour avoir une base d'un sous-espace vectoriel, que faut-il ?

**Exercice 6.** 🎵 Pour avoir une base d'un sous-espace vectoriel, que faut-il ?

- 1) Un système générateur et libre.    mal.
- 2) Un système libre et maximal.    5) Un système générateur et minimal.
- 3) Un système libre et minimal.    mal.
- 4) Un système générateur et maximal.    6) Un système minimal et maximal.

**Exercice 7.**  Déterminer un système générateur de

$$F = \{(2x - y + 3z, x + y, 3x - z), (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\}.$$

**Exercice 8.** ♪ Rappeler les trois exemples type d'espaces vectoriels (dimension finie, infinie discrète et infinie continue).  
Où se trouve  $\mathbb{R}_n[X]$  dans cet classification ? Et  $\mathbb{R}[X]$  ?

**Exercice 9.** 🎵 Rappeler la formule de Grassman.

**Exercice 10.** 🎵 Rappeler la définition d'une application linéaire et d'une forme linéaire.

**Exercice 11.**  Si  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ , que vaut  $f(0_E)$  ?

**Exercice 12.** 🎵 Donner les définitions de noyau et image d'une application linéaire.

**Exercice 13.**  Déterminer le noyau et l'image de l'application linéaire :

$$f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
$$(x, y) \longmapsto (x + y, 2x - y, y) \quad .$$

**Exercice 14.** 🎵 Rappeler le lien entre injectivité et noyau. En faire la démonstration.

**Exercice 15.**  Énoncer le théorème du rang.

## Réponses

**Exercice 1 :** Soit  $E$  un ensemble non vide muni :

• d'une **loi de composition interne** notée  $+$  (i.e.  $\forall(a, b) \in E^2, a + b \in E$ ) qui a les propriétés suivantes :

- 1 associative (i.e.  $\forall(a, b, c) \in E^3, a + (b + c) = (a + b) + c$ ).
- 2 existence d'un neutre (i.e.  $\exists e \in E, \forall a \in E, \text{tel que } a + e = e + a = a$ ).
- 3 existence d'un symétrique (i.e.  $\forall a \in E, \exists a' \in E \text{ tel que } a + a' = a' + a = e$ ).
- 4 commutative (i.e.  $\forall(a, b) \in E^2, \text{ on a } a + b = b + a$ ).

On dit alors que  $(E, +)$  est un **groupe commutatif**.

• d'une **loi externe** notée  $.$  (i.e.  $\forall a \in E \text{ et } \forall \lambda \in \mathbb{R}, \lambda.a \in E$ ) qui a les propriétés suivantes  $\forall(a, b) \in E^2, \forall(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$  :

- 1  $\lambda.(a + b) = \lambda.a + \lambda.b$ .

②  $(\lambda + \mu).a = \lambda.a + \mu.a.$

③  $\lambda.(\mu.a) = (\lambda \times \mu).a.$

④  $1.a = a.$

**Exercice 2 :** L'ensemble  $F$  est un **sous-espace vectoriel** de l'espace vectoriel  $E$  si :

①  $F \subset E,$

②  $F \neq \emptyset,$

③  $\forall(a, b) \in F^2, \forall(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2, \text{ on a } \lambda.a + \mu.b \in F$  (stabilité pour les combinaisons linéaires).

**Exercice 3 :** Soient  $F$  et  $G$  deux sous-espaces vectoriels de  $E$ , on dit que  $F$  et  $G$  sont **supplémentaires** si :

①  $F \cap G = \{0_E\},$

②  $F + G = E.$

On dit alors que  $F$  et  $G$  sont en somme directe et on note  $E = F \oplus G$ .

**Exercice 4 :** Soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$ . On appelle **variété affine**  $G$  de direction  $F$ , l'image de  $F$  par une translation de vecteur  $a$  fixé.

$$G = \{a + u, u \in F\}.$$

**Exercice 5 :** La famille  $(u_i)_{i \in I}$  est dite **famille libre** de  $E$  si et seulement si :

$$\sum_{i \in I} \lambda_i \cdot u_i = 0_E \quad \Leftrightarrow \quad \lambda_i = 0 \quad \forall i \in I.$$

Si un seul des  $\lambda_i$  est non nul, on dit que la **famille est liée**.

**Exercice 6 :** Libre et maximal, générateur et minimal ou libre et générateur.

**Exercice 7 :**

$$\begin{pmatrix} 2x - y + 3z \\ x + y \\ 3x - z \end{pmatrix} = x \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}}_a + y \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_b + z \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}}_c$$

Les vecteurs  $a, b$  et  $c$  sont alors des vecteurs générateurs de  $F$ .

**Exercice 8 :** L'espace classique  $\mathbb{R}^n$  est de dimension  $n$ .

( $\dim \mathbb{R}_n[X] = n + 1$ )

L'espace des suites  $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$  est de dimension infinie discrète. (comme  $\mathbb{R}[X]$ )

L'espace des fonctions  $\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$  qui est de dimension infinie continue.

**Exercice 9 :**  $\dim F + \dim G = \dim(F + G) + \dim(F \cap G)$ .

**Exercice 10 :** Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels sur  $\mathbb{R}$ . Une **application linéaire** (ou **homomorphisme**) de  $E$  vers  $F$  est une application  $f : E \longrightarrow F$  vérifiant :

$$\forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2, \forall (u, v) \in E^2, \quad f(\lambda.u + \mu.v) = \lambda.f(u) + \mu.f(v).$$

On note  $\mathcal{L}(E, F)$  l'ensemble des applications linéaires de  $E$  vers  $F$ . Pour une forme linéaire, il faut que  $F = \mathbb{R}$ .

**Exercice 11 :**  $f(0_E) = 0_F$ .

**Exercice 12 :** Si  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ , alors

$\text{Ker } f = \{a \in E, f(a) = 0_F\} = f^{-1}(\{0_F\})$  s'appelle le **noyau** de  $f$ . Il s'agit d'un sous-espace vectoriel de  $E$ .

$\text{Im } f = \{f(a) \in F, a \in E\} = f(E)$  s'appelle **l'image** de  $f$ . Il s'agit d'un sous-espace vectoriel de  $F$ . On appelle **rang** de  $f$  la dimension de l'image de  $f$  et on note  $\dim \text{Im } f = \text{rg } f$ .

**Exercice 13 :** Pour le noyau, il suffit d'écrire que l'on cherche les  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  tels que  $f(x, y) = 0_{\mathbb{R}^3}$ . Ce qui revient à résoudre le système :

$$\begin{cases} x + y = 0 \\ 2x - y = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (x, y, z) = (0, 0, 0).$$

Donc  $\text{Ker } f = \{0_{\mathbb{R}^2}\}$ .

- Pour l'image,  $\text{Im } f = \text{Vect}(f(e_1), f(e_2))$ .

$$\text{Ici, } \text{Im } f = \text{Vect}(f(1, 0), f(0, 1)) = \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

**Exercice 14 :**  $f$  est injective si et seulement si  $\text{Ker } f = \{0_E\}$ .

En effet, la démonstration est intéressante : On a déjà montré que  $f(0_E) = 0_F$ , ce qui assure que  $\text{Ker } f$  n'est pas vide.

C.N. : Dire que  $f$  est injective, si on se souvient du cours sur les applications, c'est dire que pour tout  $(u, v) \in E$ , si  $f(u) = f(v)$ , alors  $u = v$ . Soit  $w \in \text{Ker } f$ , alors on a  $f(w) = 0_F = f(0_E)$ , et par injectivité,  $w = 0_E$ . Donc  $\text{Ker } f = \{0_E\}$ .

C.S. : Imaginons maintenant que  $\text{Ker } f = \{0_E\}$ . On suppose que  $f(u) = f(v)$ . Par linéarité, on a  $f(u - v) = 0_F$ . Donc  $u - v \in \text{ker } f$  et  $u - v = 0_E$ . Ainsi,  $u = v$ .

**Exercice 15 :**  $\dim \text{Ker } f + \dim \text{Im } f = \dim E$ .

