

# Travailler en dimension finie

Version du 26-01-2023 à 13:06

## Définition 1 – Notion d'espace vectoriel de dimension finie

On dit qu'un espace vectoriel  $E$  est de dimension finie lorsqu'il admet une famille génératrice possédant un nombre fini de vecteurs.

$\mathbb{R}^n$  est un espace vectoriel de dimension finie car est engendré par la famille des  $n$  vecteurs  $e_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$ .  
le 1 est situé à la  $i^{\text{e}}$  place

$\mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{R})$  est un espace vectoriel de dimension finie car est engendré par la famille des  $q \times p$  matrices élémentaires  $E_{ij}$ .

$\mathbb{R}_n[x]$  est un espace vectoriel de dimension finie car est engendré par la famille des  $n + 1$  polynômes  $x \mapsto x^k$  où  $k \in \llbracket 0; n \rrbracket$ .



Si ce n'est pas le cas, on dira que  $E$  est de dimension infinie.

□

## 1. Théorèmes fondamentaux de la dimension finie

### Théorème 1 – Lemme d'échange

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel et  $n \in \mathbb{N}^*$ .

**Si**  $n + 1$  vecteurs  $(y_1, \dots, y_{n+1})$  de  $E$  sont **combinaisons linéaires** de  $n$  vecteurs  $(x_1, \dots, x_n)$ , **alors** la famille  $(y_1, \dots, y_{n+1})$  est **liée**.



Dans un  $\mathbb{R}$ -espace de dimension finie qui a une **partie génératrice à  $q$  éléments**, **toute partie libre a au plus  $q$  éléments**.

□

#### Éléments de preuve:

On considère  $E$  avec  $\{x_1, \dots, x_q\}$  partie génératrice à  $q$  éléments. Soit alors  $\mathcal{L}$  une famille libre. On suppose que  $\mathcal{L}$  comporte au moins  $q + 1$  éléments  $y_1, \dots, y_{q+1}$ . Alors  $(y_1, \dots, y_{q+1})$  est une sous-famille de  $\mathcal{L}$ , donc libre, mais c'est aussi une combinaison linéaire des  $q$  vecteurs  $x_1, \dots, x_q$ . Par le lemme d'échange,  $y_1, \dots, y_{q+1}$  est liée. C'est absurde, donc  $\mathcal{L}$  est finie et de cardinal inférieur à  $q$ .

### Théorème 2 – Théorème de la dimension

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie non réduit au vecteur nul.

$E$  **admet alors au moins une base**. On a de plus :

- (1). Toutes les **bases** de  $E$  ont un **nombre fini d'éléments**.
- (2). Toutes les **bases** de  $E$  comportent le même nombre de vecteurs.

□

**Éléments de preuve:**  $E$  est de dimension finie, donc possède une partie génératrice finie à  $q$  éléments.

- (1). Par le corollaire précédent, les bases sont des familles libres donc ont moins de  $q$  éléments et sont finies.
- (2). Soit  $\mathcal{B} = \{e_1, \dots, e_n\}$  et  $\mathcal{C} = \{f_1, \dots, f_p\}$  deux bases de  $E$ .  $\mathcal{B}$  est libre et  $\mathcal{C}$  est génératrice donc  $n \leq p$  et on a  $p \leq n$  en échangeant le rôle des deux bases. D'où  $n = p$

### Définition 2 – Dimension d'un espace vectoriel

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie, non réduit au vecteur nul.

Le **cardinal commun** à toutes les bases de  $E$  s'appelle la dimension de  $E$  et se note  $\dim(E)$  et est un entier naturel non nul.

Par convention, l'espace vectoriel réduit au vecteur nul  $\{\vec{0}\}$  est dit de **dimension nulle**. □

### Théorème 3 – Dimension des espaces usuels

$$\dim(\mathbb{R}^n) = n$$

$$\dim(\mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{R})) = q \times p$$

$$\dim(\mathbb{R}_n[x]) = n + 1$$
□

### Théorème 4 – Dimension de $E \times F$

**Si**  $E$  et  $F$  sont deux espaces vectoriels de dimension finie, **alors** l'espace vectoriel produit  $E \times F$  est aussi de dimension finie et on a  $\dim(E \times F) = \dim(E) + \dim(F)$ . □

## 2. Dimension, liberté et familles génératrices

### Proposition 1 – Taille des familles libres et génératrices

Dans un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension **finie**  $n \in \mathbb{N}^*$  :

- toute famille libre de  $E$  comporte moins de  $n$  vecteurs.
  - toute famille génératrice de  $E$  comporte plus de  $n$  vecteurs.
- 

### Théorème 5 – Equivalence base, libre et génératrice

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de **dimension finie**  $n \geq 1$  et  $\mathcal{F} = (e_1, \dots, e_n)$  une **famille de  $n$  vecteurs** de  $E$ .

Les trois assertions suivantes sont équivalentes :

$\mathcal{F}$  est une **base**

$\mathcal{F}$  est une **famille libre**

$\mathcal{F}$  est une **fa-  
mille génératrice**

### Montrer qu'une famille est une base en dimension finie

**Si** l'on sait que l'on travaille en dimension finie  $n$  et que l'on veut montrer qu'une famille de  $n$  vecteurs est une base, **alors** soit on s'assure de son caractère libre, soit on s'assure de son caractère générateur.



En d'autres termes, on utilise donc l'un des arguments suivants pour conclure :

**Si**  $\mathcal{F} = (e_1, \dots, e_n)$  est une famille libre de  $n$  vecteurs dans un espace  $E$  de dimension  $n$ , **alors**  $\mathcal{F}$  est une base de  $E$ .

**Si**  $\mathcal{F} = (e_1, \dots, e_n)$  est une famille génératrice de  $n$  vecteurs dans un espace  $E$  de dimension  $n$ , **alors**  $\mathcal{F}$  est une base de  $E$ . □

### Exemple 1 – Famille base de $\mathbb{R}^3$

On a déjà vu que la famille  $\mathcal{F} = ((1, 1, 1), (1, 2, 3), (1, 2, 4))$  est une famille libre de  $\mathbb{R}^3$ . Comme c'est une famille libre de 3 vecteurs de  $\mathbb{R}^3$  avec  $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$ , on en déduit que c'est une base. □

### 3. Rang d'une famille de vecteurs

#### Proposition 2 – Sous-espace engendré par une famille finie

Soit  $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_p)$  une famille **finie** de  $p$  vecteurs de  $E$ .



Le sous-espace vectoriel  $F = \text{Vect}(u_1, \dots, u_p)$  est de dimension **finie** et on a  $\dim(F) \leq p$ .

□

#### Définition 3 – Rang d'une famille de vecteurs

Soit  $\mathcal{F} = (u_i)_{i \in I}$  une famille **finie** ou **infinie** de vecteurs de  $E$ .

**Si**  $\text{Vect}((u_i)_{i \in I})$  est de dimension finie, **alors** on appelle rang de la famille  $\mathcal{F} = (u_i)_{i \in I}$  noté  $\text{rg}(\mathcal{F})$ , la dimension de  $\text{Vect}((u_i)_{i \in I})$ .



Ainsi, lorsque cela a du sens :  $\text{rg}(\mathcal{F}) = \dim(\text{Vect}((u_i)_{i \in I}))$ .

□

#### Théorème 6 – Lien entre rang et cardinal de la famille

Soit  $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_p)$  une famille de  $p$  vecteurs d'un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension finie.

On rappelle que  $\text{rg}(\mathcal{F}) = \dim(\text{Vect}(u_1, \dots, u_p))$ .

$$(\text{rg}(\mathcal{F}) = p) \Leftrightarrow (\mathcal{F} \text{ est libre})$$

$$(\text{rg}(\mathcal{F}) = \dim(E)) \Leftrightarrow (E = \text{Vect}(u_1, \dots, u_p))$$



On retiendra en particulier que :

**Si**  $\mathcal{F}$  est une famille de  $p$  vecteurs de rang  $p$ , **alors**  $\mathcal{F}$  est libre.

□

#### Théorème 7 – Rang et matrice d'une famille de vecteurs

Soit  $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_p)$  une famille de  $p$  vecteurs d'un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension finie  $n$  muni d'une base  $\mathcal{B}$ .

On note  $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u_1, \dots, u_p)$ .



Le rang de la famille  $\mathcal{F}$  est égal au rang du système linéaire de matrice  $A$ , c'est à dire au rang de  $A$ .

#### Calcul du rang d'une famille FINIE de vecteurs en dimension finie

En reprenant les hypothèses du théorème précédent :

- On **échelonne en lignes** la matrice  $A$  à l'aide de la méthode du pivot de Gauss.
- Le nombre de pivots de la **matrice échelonnée équivalente en lignes** à  $A$  est donc égal au rang de la famille  $\mathcal{F}$ .

□

### Application | [3414] | 1 | Rang d'une famille de polynômes

On se place dans  $\mathbb{R}_3[X]$ . Quel est le rang de la famille  $\mathcal{F} = (P_1, \dots, P_5)$  où :

$$P_1 = 1 + 2X + X^2 - X^3$$

$$P_2 = 2 - 3X - X^2 + X^3$$

$$P_3 = 1 + X + 2X^3$$

$$P_4 = 2 + 9X + 3X^2 + X^3$$

$$P_5 = 4 + 24X + 8X^2 + 2X^3?$$

□

## 4. Obtention de bases à partir de familles libres ou génératrices

### Théorème 8 – Théorème de la base incomplète

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension **finie**  $n \geq 1$ .

Soit  $(x_1, \dots, x_p)$  une famille libre de  $E$ , avec  $p \leq n - 1$ .

$p$  vecteurs

Il existe  $(x_{p+1}, \dots, x_n)$  vecteurs de  $E$  tels que  $\left( \underbrace{(x_1, \dots, x_p)}_{\text{famille libre}}, \underbrace{(x_{p+1}, \dots, x_n)}_{\text{que l'on complète}} \right)$  soit une **base** de  $E$ .

$n - p$  vecteurs

### Construction d'une base à partir d'une famille libre

Pour compléter une famille  $(x_1, \dots, x_p)$  en une base de  $E$  de dimension  $n$ , on peut chercher les  $n - p$  vecteurs  $(x_{p+1}, \dots, x_n)$  manquant parmi les vecteurs d'une famille  $(e_1, \dots, e_q)$  **génératrice** de  $E$ .

Souvent, on utilisera une base existante (qui est donc génératrice) de  $E$  pour compléter la famille  $(x_1, \dots, x_p)$ .

□

**Éléments de preuve:** On pose  $\mathcal{L} = \{x_1, \dots, x_p\}$  et on considère  $\mathcal{G}$  une partie génératrice de  $E$ . On applique alors le théorème fondamental pour extraire une partie  $\mathcal{G}_0$  de  $\mathcal{G}$  de sorte que  $\mathcal{L} \cup \mathcal{G}_0$  soit une base de  $E$ .

### Application [3415] | 2 | Compléter une base

Les deux polynômes  $P_1 = X^3 - 3X + 1$  et  $P_2 = 2X^3 + X^2 - 1$  forment une famille libre de  $\mathbb{R}_3[X]$ . À l'aide de la base canonique de  $\mathbb{R}_3[X]$ , compléter la famille  $\mathcal{F} = (P_1, P_2)$  en une base de  $\mathbb{R}_3[X]$ .

□

### Théorème 9 – Extraction d'une base d'une famille génératrice

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension **finie**  $n \geq 1$ .

Soit  $\mathcal{G} = (y_1, \dots, y_q)$  une famille génératrice de  $E$ .

$q$  vecteurs de  $E$   
donc a priori  $q \geq n$

On peut **extraire** de  $\mathcal{G}$  une famille  $(\overrightarrow{y_{i_1}}, \dots, \overrightarrow{y_{i_n}})$  qui soit une base de  $E$ .

on extrait  $n$  vecteurs de  $\mathcal{G}$   
qui forment une base de  $E$

### Extraire une base d'une famille génératrice

Pour extraire d'une famille génératrice  $\mathcal{G}$  une base de  $E$ , on essaie d'identifier les vecteurs qui sont combinaisons linéaires les uns des autres.

□

### Application [0222] | 3 | Dimension finie

Dans  $\mathbb{R}^4$ , on donne :  $u_1 = (2, 1, 3, -1)$ ,  $u_2 = (-1, 1, -3, 1)$ ,  $u_3 = (4, 5, 3, -1)$ , et  $u_4 = (1, 5, -3, 1)$ .

Trouver une base et la dimension du sous-espace engendré par ces quatre vecteurs.

□

## 5. Dimension d'un sous-espace vectoriel

### Théorème 10 – Dimension et sous-espace vectoriel



Si  $E$  est un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie, alors tout sous-espace vectoriel  $F$  de  $E$  est aussi de dimension finie, et on a  $\dim(F) \leq \dim(E)$ .



On montre alors que :  $(E = F) \Leftrightarrow (\dim(E) = \dim(F))$ .

□

#### Éléments de preuve:

On note  $n = \dim E$  et on considère  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$ .

(1). pour toute famille  $\mathcal{F}$  de  $F$  ayant plus de  $n + 1$  éléments,  $\mathcal{F}$  est une famille de  $E$  donc est liée. Donc  $\mathcal{C} = \{\text{card}\mathcal{F} / \mathcal{F} \text{ famille libre de } F\} \subset \{1, \dots, n\}$ .

1<sup>e</sup> cas :  $F = \{0\}$  donc  $\dim F \leq \dim E$ .

2<sup>e</sup> cas :  $F \neq \{0\}$ .  $\mathcal{C}$  est alors non vide borné dans  $\mathbb{N}$  donc il admet un maximum  $m$  est il existe une famille  $\mathcal{B}$  libre de  $F$  de cardinal  $m$ . Ainsi  $\mathcal{B}$  est libre maximale dans  $F$  donc c'est une base à  $m$  éléments, donc  $F$  est de dimension finie, et  $\dim F = m \leq n = \dim E$ .

(2).  $\Rightarrow ?$  évident.

$\Leftarrow ?$  Soit  $F$  un sous-espace de  $E$  avec  $\dim F = \dim E = n$ . Il existe alors une base  $(e_1, \dots, e_n) = \mathcal{B}$  base de  $F$ .  $\mathcal{B}$  est alors libre dans  $E$ . Donc par théorème, une famille libre de  $n = \dim E$  vecteurs est une base de  $E$ , donc  $E = \text{Vect}(\mathcal{B}) = F$ , d'où le résultat.

### Définition 4 – Hyperplan

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie  $n \geq 1$ .

Tout sous-espace vectoriel de  $E$  de dimension  $n - 1$  est appelé un hyperplan de  $E$ .

□

#### Application [2144] | 4 | Dimension d'un sous-espace

Soit  $E = \mathbb{R}_3[X]$  et  $F = \{P \in \mathbb{R}_3[X], P(1) = 0\}$ .

- (1). Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .
- (2). Déterminer une base de  $F$ .
- (3). En déduire la dimension de  $F$ .

□

## 6. Caractérisation des bases par le rang

### Théorème 11 – Rang et bases

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension **finie**  $n \geq 1$ .

On considère  $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_n)$  une famille de  $n$  vecteurs de  $E$ .



$$\left( \begin{array}{l} \mathcal{F} \text{ est une} \\ \text{base de } E \end{array} \right) \Leftrightarrow (\text{rg}(\mathcal{F}) = \dim(E))$$



Autrement dit, une famille de  $n$  vecteurs d'un espace de dimension  $n$  est une base si, et seulement si, son rang est égal à  $n$ .

□

### Application [3417] | 5 | Base et rang

La famille  $\mathcal{F} = ((0, 1, 2, 1), (-5, 0, -2, 3), (2, 1, 2, -1), (3, 0, 4, 1))$  est-elle une base de  $\mathbb{R}^4$  ?

□

### Application [3418] | 6 | Base et rang

La famille  $\mathcal{F} = (1 + 2X + 3X^2, -1 + 2X + X^2, 1 + X + X^2)$  forme-t-elle une base de  $\mathbb{R}_2[X]$  ?

□

## 7. Opérations sur les vecteurs et conservation du rang

### Théorème 12 – Conservation du rang d'une famille

Soit  $\mathcal{F} = (u_i)_{i \in I}$  une famille **finie** ou **infinie** de vecteurs de  $E$ .

On ne change pas le rang la famille  $\mathcal{F}$  lorsque :

on retire le **vecteur nul** de la famille si ce dernier est présent

on multiplie un des vecteurs **par un réel non nul**

on permute **deux** vecteurs

on ajoute à **un des vecteurs** de la famille **une combinaison linéaire de tous les autres**

□

### Définition 5 – Opérations sur les colonnes d'une matrice

On définit les opérations élémentaires sur les colonnes d'une matrice  $A$  par :

#### Échanger deux colonnes

On peut échanger deux colonnes  $C_i$  et  $C_j$  avec  $i \neq j$ , opération notée  $C_i \leftrightarrow C_j$ .

#### Multiplier une colonne par une constante

On peut multiplier une colonne  $C_i$  par une constante  $\lambda \neq 0$ , opération notée  $C_i \leftarrow \lambda C_i$ .

#### Ajouter une colonne à une autre

On peut ajouter à la ligne  $C_i$  la ligne  $\lambda C_j$  pour  $i \neq j$ , opération notée  $C_i \leftarrow C_i + \lambda C_j$ .

Chacune de ces opérations est **inversible**, au sens où l'on peut revenir en arrière.

### Matrice échelonnée en colonnes

Une matrice est dite **échelonnée en colonnes** lorsque les deux conditions suivantes sont réalisées :

#### « Partie droite » de la matrice

$$\begin{pmatrix} \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Si une **colonne** est **entièrement nulle**, alors **toutes** les colonnes **suivantes** le sont **aussi**.

#### Forme « pseudo-triangulaire inférieure

$$\begin{pmatrix} \bullet & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 & 0 \\ \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & \bullet & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Dans toute colonne non entièrement nulle à partir de la deuxième, le **premier coefficient non nul** à partir du **haut** est situé **plus bas** que le **premier coefficient non nul** de la colonne précédente. De tels coefficients sont appelés des **pivots**.



On dira par ailleurs que l'on a effectué un échelonnement réduit en colonnes lorsque tous les **pivots** sont égaux à 1 et sont **les seuls éléments non nuls** de leur **ligne**.

### Algorithme de Gauss en colonne pour les matrices

**Faire opérer l'algorithme du pivot de Gauss en colonne pour les matrices** consiste à construire une suite d'opérations élémentaires sur les colonnes, de sorte à transformer la matrice  $A$  en une matrice équivalente en colonne  $sà A$ , tout d'abord échelonnée, puis échelonnée réduite.



Toute matrice non nulle est donc équivalente en colonnes à une matrice échelonnée réduite en colonnes. On admettra que cette dernière est unique.

□



### Théorème 13 – Rang et matrice d'une famille de vecteurs - Suite

Soit  $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_p)$  une famille de  $p$  vecteurs d'un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension finie  $n$  muni d'une base  $\mathcal{B}$ .  
On note  $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u_1, \dots, u_p)$ .



Le rang de la famille  $\mathcal{F}$  est égal au nombre de pivot de la matrice **échelonnée en colonnes** équivalente en colonnes à  $A$ .

### Calcul du rang d'une famille FINIE de vecteurs en dimension finie - Suite

En reprenant les hypothèses du théorème précédent :

- On **échelonne** la matrice  $A$  à l'aide de la méthode du pivot de Gauss sur les **COLONNES**.
- Le nombre de pivots de la **matrice échelonnée équivalente en colonnes** à  $A$  est donc égal au rang de la famille  $\mathcal{F}$ .

□

#### Application|[0226]| 7| Dimension finie

Dans  $\mathbb{R}^5$  rapporté à sa base canonique, on donne les vecteurs :

$$u_1 = (2, 3, -3, 4, 2) \quad u_2 = (3, 6, -2, 5, 9)$$

$$u_3 = (7, 18, -2, 7, 7) \quad u_4 = (2, 4, -2, 3, 1)$$

Étudier le rang de la famille  $(u_1, \dots, u_4)$ .

□