

Table des matières

22	Espaces vectoriels de dimensions finies	1
1	Dimension d'un espace vectoriel	1
1.1	Dimension finie	1
1.2	Exemples fondamentaux	2
1.3	Théorème de la base incomplète	2
2	Dimension des sous-espaces vectoriels	3
2.1	Dimension d'un sous-espace vectoriel	4
2.2	Rang d'une famille de vecteurs	4
2.3	Somme de sous-espaces vectoriels de dimensions finies	5

Chapitre 22

Espaces vectoriels de dimensions finies

Dans ce chapitre, \mathbf{K} désigne \mathbf{R} ou \mathbf{C} .

1 Dimension d'un espace vectoriel

1.1 Dimension finie

Définition 1.1 (Espace vectoriel de dimension finie).

On dit qu'un \mathbf{K} -espace vectoriel E est de **dimension finie** si E admet une famille génératrice finie.

Exemple 1.1.

Pour $n \in \mathbf{N}^*$:

1. Les \mathbf{K} -espaces vectoriels \mathbf{K}^n et $\mathbf{K}_n[X]$ sont de dimensions finies.
2. Les \mathbf{K} -espaces vectoriels $\mathbf{K}[X]$ et \mathbf{K}^I (où I est un intervalle) ne sont pas de dimensions finies.

Théorème 1.1 (Théorème de la base extraite).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie et \mathcal{G} une famille génératrice de E . Alors, on peut extraire de \mathcal{G} une famille libre et génératrice de E . Autrement dit, il existe une famille $\mathcal{B} \subset \mathcal{G}$ telle que \mathcal{B} soit une base de E .

Exemple 1.2. Soit $\mathbf{R}[X]$ le \mathbf{R} -espace vectoriel des polynômes réels et E le sous-espace de $\mathbf{R}[X]$ engendré par la famille $\mathcal{G} = \{P_1, P_2, P_3, P_4, P_5\}$ définie par :

$$P_1(X) = 1 \quad P_2(X) = X \quad P_3(X) = X + 1 \quad P_4(X) = 1 + X^3 \quad P_5(X) = X - X^3$$

Partons de $\mathcal{L} = \emptyset$ et cherchons $\mathcal{F} \subset \mathcal{G}$ telle que \mathcal{F} soit une base de E .

Théorème 1.2 (Existence d'une base).

Soit E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie, alors E admet au moins une base finie.

Proposition 1.1 (Cardinal d'une famille génératrice).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie et \mathcal{G} une famille génératrice de E , alors toute famille de vecteurs de E de cardinal supérieur à $\text{card}(\mathcal{G})$ est une famille liée.

Nous allons pouvoir parler de la dimension d'un espace vectoriel grâce au théorème suivant :

Théorème-Définition 1.1 (Théorème de la dimension).

Soit E un \mathbf{K} -espace vectoriel non nul de dimension finie, toutes les bases de E ont le même cardinal appelé **dimension** de E et noté $\dim_{\mathbf{K}}(E)$.

Remarques.

- Lorsqu'il n'y a pas de risque de confusion, on note $\dim(E)$ la dimension de E .
- Par convention, $\dim(\{0_E\}) = 0$.

Méthodologie. Pour déterminer la dimension d'un espace vectoriel, il suffit de trouver une base de E , c'est-à-dire une famille à la fois libre et génératrice. Le précédent résultat nous assure que le cardinal (nombre d'éléments) de cette famille donne la dimension de E . Le théorème 1.1 de la dimension prouve que même si on choisissait une base différente alors ces deux bases auraient le même nombre d'éléments.

Exemple 1.3.

$$\dim_{\mathbf{K}}(\mathbf{K}) = 1 \text{ et } \dim_{\mathbf{R}}(\mathbf{C}) = 2.$$

1.2 Exemples fondamentaux

Théorème 1.3 (Exemples fondamentaux).

Soit $n, p \in \mathbf{N}^*$.

- (i) Si $n \in \mathbf{N}^*$, $\dim_{\mathbf{K}}(\mathbf{K}^n) = n$.
- (ii) $\dim_{\mathbf{K}}(\mathbf{K}_n[X]) = n + 1$.
- (iii) $\dim_{\mathbf{K}}(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbf{K})) = n \times p$.

Remarques.

- Un espace vectoriel de dimension 1 est appelé **droite vectorielle**, une droite vectorielle est engendrée par n'importe lequel de ses vecteurs (non nul).
- Un espace vectoriel de dimension 2 est appelé **plan vectoriel**.

1.3 Théorème de la base incomplète

Lorsqu'un espace vectoriel est de dimension finie, le fait de connaître sa dimension est une information très riche; les propriétés suivantes montrent comment exploiter cette information.

Théorème 1.4 (Théorème de la base incomplète).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie et \mathcal{G} une famille génératrice de E . Alors, toute famille \mathcal{L} libre de E peut être complétée de vecteurs de \mathcal{G} en une base de E . Autrement dit, il existe une famille $\mathcal{G}_1 \subset \mathcal{G}$ telle que $\mathcal{L} \cup \mathcal{G}_1$ soit une base de E .

Proposition 1.2 (Comparaison des cardinaux).

Soient E un espace vectoriel, \mathcal{L} une famille libre et \mathcal{G} une famille génératrice finie de E . Alors $\text{Card } \mathcal{L} \leq \text{Card } \mathcal{G}$.

Cette proposition entraîne le résultat fondamental suivant :
Il reste à énoncer un résultat important et très utile :

Proposition 1.3 (CNS pour une base).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension n , et \mathcal{B} une famille de n vecteurs de E . Il y a équivalence entre :

- (i) \mathcal{B} est une base de E ,
- (ii) \mathcal{B} est une famille libre de E ,
- (iii) \mathcal{B} est une famille génératrice de E .

La preuve sera une conséquence du théorème 1.1 de la dimension et du théorème 1.4 de la base incomplète.

Autrement dit, lorsque le nombre de vecteurs considéré est exactement égal à la dimension de l'espace vectoriel, l'une des deux conditions – être libre ou bien génératrice – suffit pour que ces vecteurs déterminent une base de E .

Exemple 1.4. Pour quelles valeurs de $t \in \mathbf{R}$ les vecteurs (v_1, v_2, v_3) suivants forment une base de \mathbf{R}^3 ?

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ t \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ t \end{pmatrix}$$

Exercices d'application. Dire si les assertions suivantes sont vraies ou fausses. Justifier votre réponse par un résultat du cours ou un contre-exemple :

1. Une famille de $p \geq n$ vecteurs dans un espace vectoriel de dimension n est génératrice.
2. Une famille de $p > n$ vecteurs dans un espace vectoriel de dimension n est liée.
3. Une famille de $p < n$ vecteurs dans un espace vectoriel de dimension n est libre.
4. Une famille génératrice de $p \leq n$ vecteurs dans un espace vectoriel de dimension n est libre.
5. Une famille de $p \neq n$ vecteurs dans un espace vectoriel de dimension n n'est pas une base.
6. Toute famille libre à p éléments d'un espace vectoriel de dimension n se complète par une famille ayant exactement $n - p$ éléments en une base de E .
7. Trouver toutes les façons d'obtenir une base de \mathbf{R}^2 avec les vecteurs suivants : $v_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \end{pmatrix}$, $v_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$, $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $v_4 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$, $v_5 = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}$.
8. Montrer que la famille $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ des vecteurs $v_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}$, $v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$, $v_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$, $v_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ est une famille génératrice du sous-espace vectoriel d'équation $2x - y + z = 0$ de \mathbf{R}^3 . En extraire une base.
9. Déterminer une base du sous-espace vectoriel E_1 de \mathbf{R}^3 d'équation $x + 3y - 2z = 0$. Compléter cette base en une base de \mathbf{R}^3 . Idem avec E_2 vérifiant les deux équations $x + 3y - 2z = 0$ et $y = z$.
10. Donner une base de l'espace vectoriel des matrices 3×3 ayant une diagonale nulle. Idem avec l'espace vectoriel des polynômes $P \in \mathbf{R}_n[X]$ vérifiant $P(0) = 0$, $P'(0) = 0$.

2 Dimension des sous-espaces vectoriels

On sait qu'un sous-espace vectoriel d'un espace vectoriel est lui-même un espace vectoriel, la question est de savoir s'il est de dimension finie ou non, puis le lien entre leurs dimensions respectives.

2.1 Dimension d'un sous-espace vectoriel

Théorème 2.1 (Dimension de sev).

Soit E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie. Alors tout sous-espace vectoriel F de E est de dimension finie et $\dim(F) \leq \dim(E)$;

Remarque. Dans un ev de dimension n , on appelle **hyperplan** tout sev de dimension $n - 1$.

Exemple 2.1. Si E est un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension 2, les sous-espaces vectoriels de E sont :

- soit de dimension 0 : c'est alors le sous-espace $\{0\}$;
- soit de dimension 1 : ce sont les droites vectorielles, c'est-à-dire les sous-espaces $\mathbf{K}u = \text{Vect}(\{u\})$ engendrés par les vecteurs non nuls u de E ;
- soit de dimension 2 : c'est alors l'espace E tout entier.

Le théorème 2.1 précédent permet de déduire le corollaire suivant :

Corollaire (Égalité de sev).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie, F et G deux sous-espaces vectoriels de E . Alors :

$$F = G \iff \dim F = \dim G.$$

Autrement dit, sachant qu'un sous-espace est inclus dans un autre, alors pour montrer qu'ils sont égaux, il suffit de montrer l'égalité des dimensions.

Exemples 2.2.

- Deux droites vectorielles F et G sont soit égales, soit d'intersection réduite au vecteur nul.
- Soient les sous-espaces vectoriels de \mathbf{R}^3 suivants :

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbf{R}^3 \mid 2x - 3y + z = 0 \right\} \quad \text{et} \quad G = \text{Vect}(\{u, v\}) \quad \text{où} \quad u = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad v = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Est-ce que $F = G$?

- Soit $F = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3, x - 2y + 3z = 0\}$ et $G = \text{Vect}(3, 3, 1), (-1, 1, 1)$, montrer que $F = G$.

2.2 Rang d'une famille de vecteurs

Définition 2.1 (rang d'une famille de vecteurs).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel et \mathcal{F} une famille finie de vecteurs de E . On appelle **rang** de \mathcal{F} la dimension du sous-espace vectoriel $\text{Vect}(\mathcal{F})$, on le note $\text{rg}(\mathcal{F})$.

Proposition 2.1 (rang et famille libre).

Soit E un \mathbf{K} -espace vectoriel, \mathcal{F} une famille finie de vecteurs de E .

- (i) $\text{rg}(\mathcal{F})$ est le plus grand cardinal des sous-familles libres de \mathcal{F} ;
- (ii) \mathcal{F} est libre si, et seulement si, $\text{rg}(\mathcal{F}) = \text{card}(\mathcal{F})$.

Exemple 2.3. Dans le \mathbf{R} -ev, soient $V_1 = (1, 2, 3)$, $V_2 = (2, 0, -1)$, $V_3 = (2, 4, 6)$, $V_4 = (3, 2, 2)$. Déterminer le $\text{rg}(V_1, \dots, V_4)$.

2.3 Somme de sous-espaces vectoriels de dimensions finies

Proposition 2.2 (Dimension d'un supplémentaire).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie n , F un sous-espace vectoriel de E de dimension p . Alors :

- (i) F admet au moins un supplémentaire dans E ;
- (ii) tout supplémentaire de F dans E est de dimension $n - p$.

Remarque. si (e_1, \dots, e_p) est une base de F et (e_{p+1}, \dots, e_n) est une base de G , alors $(e_1, \dots, e_p, e_{p+1}, \dots, e_n)$ est une base de $F \oplus G$. Une telle base est dite **base adaptée** à $F \oplus G$.

Théorème 2.2 (Formule de Grassmann).

Soient E un espace vectoriel de dimension finie et F, G deux sous-espaces vectoriels de E . Alors :

$$\dim(F + G) = \dim(F) + \dim(G) - \dim(F \cap G).$$

Remarque. si $E = F \oplus G$, alors $\dim(E) = \dim(F) + \dim(G)$.

Exemple 2.4. Dans un espace vectoriel E de dimension 6, on considère deux sous-espaces F et G avec $\dim F = 3$ et $\dim G = 4$. Que peut-on dire de $F \cap G$? de $F + G$? Peut-on avoir $F \oplus G = E$?

Proposition 2.3 (Relation entre somme directe et dimensions).

Soient E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension finie et F, G deux sous-espaces vectoriels de E . Les assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) $E = F \oplus G$.
- (ii) $F \cap G = \{0_E\}$ et $\dim(E) = \dim(F) + \dim(G)$.
- (iii) $E = F + G$ et $\dim(E) = \dim(F) + \dim(G)$.

Exercices d'application.

1. Soient \mathcal{D} une droite vectorielle et \mathcal{P} un plan vectoriel de l'ensemble \mathcal{V} des vecteurs de l'espace tels que $\mathcal{D} \not\subseteq \mathcal{P}$, montrer que $\mathcal{V} = \mathcal{D} \oplus \mathcal{P}$.
2. Soient $F = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ et $G = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -7 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 5 \\ 11 \end{pmatrix} \right)$. Montrer que $F = G$.
3. Dans \mathbf{R}^3 , on considère $F = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ t \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} t \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$, $G = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$. Calculer les dimensions de $F, G, F \cap G, F + G$ en fonction de $t \in \mathbf{R}$.
4. Dans un espace vectoriel de dimension 7, on considère des sous-espaces F et G vérifiant $\dim F = 3$ et $\dim G \leq 2$. Que peut-on dire pour $\dim(F \cap G)$? Et pour $\dim(F + G)$?
5. Dans un espace vectoriel E de dimension finie, montrer l'équivalence entre : (i) $F \oplus G = E$; (ii) $F + G = E$ et $\dim F + \dim G = \dim E$; (iii) $F \cap G = \{0_E\}$ et $\dim F + \dim G = \dim E$.
6. Soit H un hyperplan dans un espace vectoriel de dimension finie E . Soit $v \in E \setminus H$. Montrer que H et $\text{Vect}(\cdot)v$ sont des sous-espaces supplémentaires dans E .

