

151 : Dimension d'un espace vectoriel (on se limitera au cas de la dimension finie). Rang. Exemples et applications.

Pandou

13 mars 2022

1 Définitions

On fixe E un K -espace vectoriel.

1.1 Familles libres, génératrices et bases

Définition 1. Une famille de vecteurs $(e_i)_{i \in I}$ est dite :

- *génératrice* si $\text{Vect}(e_i) = E$, ie

$$\forall x \in E, \exists J \subset I \text{ fini}, \exists (\lambda_j)_{j \in J} \in K^J, x = \sum_{j \in J} \lambda_j e_j$$

- *libre* si pour tout $J \subset I$ finie, l'égalité $\sum_{j \in J} \lambda_j e_j = 0$ implique que $\lambda_j = 0$ pour tout $j \in J$. Sinon, on dit que $(e_i)_{i \in I}$ est *liée*.

On dit que $(e_i)_{i \in I}$ est une *base* si elle est à la fois libre et génératrice.

Proposition 2. Si E est un sous-espace vectoriel de $K[X]$, alors,

1. Toute famille échelonnée en degré est libre.
2. Toute famille de polynômes de valuations deux à deux distinctes est libre.

Proposition 3. Si E est un espace préhilbertien, alors toute famille orthogonale est libre.

Proposition 4. Si $u \in \mathcal{L}(E)$, alors toute famille de vecteurs propres associés à des valeurs propres deux à deux distinctes est libre.

Autre exemple 5 : $(x \mapsto e^{\lambda x})_{x \in \mathbb{R}}$ et $(x \mapsto |x - \alpha|)_{\alpha \in \mathbb{R}}$ sont des familles libres de $\mathcal{C}^0(\mathbb{R})$.

1.2 Théorie de la dimension finie

Définition 6. On dit que E est de dimension finie s'il admet une famille génératrice finie.

Exemple 7 : $K[X]$ n'est pas de dimension finie.

Théorème 8. Soit \mathcal{G} une famille génératrice finie de E et $\mathcal{L} \subset \mathcal{G}$ libre, alors il existe une base \mathcal{B} telle que $\mathcal{L} \subset \mathcal{B} \subset \mathcal{G}$.

Corollaire 9. Soit E de dimension finie, alors

1. De toute famille génératrice, on peut extraire une base.
2. Toute famille libre se complète en une base.
3. E admet une base.

Application 10 : Tout sous-espace de E admet un supplémentaire.

Lemme 11. Si E admet une famille génératrice de cardinal n , alors toute famille de cardinal $\geq n + 1$ est liée.

Théorème 12. Toutes les bases de E ont le même cardinal, appelé dimension de E .

Corollaire 13. Soit E un espace vectoriel de dimension n . Alors,

1. Toute famille libre de cardinal n est une base de E .
2. Toute famille génératrice de cardinal n est une base de E .

Corollaire 14. Soit E un espace vectoriel de dimension n et F un sous-espace de E , alors F est de dimension finie et $\dim(F) \leq n$.

Proposition 15. Tout espace vectoriel de dimension n est isomorphe à K^n .

Application 16 : Soit E de dimension finie, alors tout élément de $\mathcal{L}(E)$ admet un polynôme annulateur.

Application 17 : Soit E de dimension finie et F un sous-espace de E , alors $f \in \mathcal{L}(E) \mapsto f|_F \in \mathcal{L}(F, E)$ est surjective.

Application 18 : Le cardinal d'un corps fini de caractéristique p est une puissance de p .

Application 19 : Le cardinal d'un groupe fini dont tous les éléments sont d'ordre au plus 2 est une puissance de 2.

Théorème 20. Soit F_1, F_2 deux sous-espaces de E , alors

$$\dim(F_1 + F_2) = \dim(F_1) + \dim(F_2) - \dim(F_1 \cap F_2)$$

Corollaire 21. Soit F_1, F_2 deux sous-espaces de E , alors

$$E = F_1 \oplus F_2 \iff \dim(E) = \dim(F_1) + \dim(F_2) \text{ et } F_1 \cap F_2 = \{0\}$$

Remarque 22 : Attention aux généralisations abusives de ce dernier corollaire pour plus de deux sous-espaces.

Proposition 23. Soit F un sous-espace de E , alors E/F est de dimension finie et $\dim(E/F) = \dim(E) - \dim(F)$.

Corollaire 24. E/F est isomorphe à tout supplémentaire de F dans E .

2 Rang

Définition 25. Le rang d'une famille $(f_i)_{i \in I}$ est la dimension de l'espace engendré par les f_i :

$$\text{rg}(f_i, i \in I) = \dim(\text{Vect}(f_i, i \in I))$$

Définition 26. Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$, alors le rang de u est la dimension de l'image de u . Le rang d'une matrice est le rang de l'application linéaire canoniquement associée.

Théorème 27 (du rang). Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$ où seul E est supposé de dimension finie, alors

$$\dim(E) = \dim(\text{Ker}(u)) + \text{rg}(u)$$

Corollaire 28. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, alors on a équivalence entre :

1. u est injective.
2. u est surjective.
3. u est bijective.

Autrement dit, dans l'algèbre $\mathcal{L}(E)$ l'inversibilité à gauche (ou à droite) équivaut à l'inversibilité.

Applications 29 :

- Toute K -algèbre de dimension finie est un corps si, et seulement si, elle est intègre.
- Toute sous-algèbre de $M_n(K)$ contient les inverses de ses éléments inversibles

Application 30 : E et E^{**} sont canoniquement isomorphes.

Théorème 31. Soit $M \in M_{n,p}(K)$ une matrice de rang r , alors il existe $P \in GL_n(K)$ et $Q \in GL_p(K)$ tels que $PMQ = J_r$.

Proposition 32. Soit $M \in M_{n,p}(K)$ et P inversible, alors

$$\text{rg}(M) = \text{rg}(PM) = \text{rg}(MP)$$

et,

$$\text{rg}(M) = \text{rg}(M^T)$$

Application 32 : Le calcul du rang de M peut se réaliser par pivot de Gauss.

Proposition 33. Le rang d'une matrice M est la taille d'une sous-matrice carrée inversible maximale de M .

Corollaire 34. Le rang est invariant par extension de corps.

Proposition 35. L'adhérence des matrices de rang r est l'ensemble des matrices de rang $\leq r$.

3 Applications

3.1 Topologie

Théorème 36. Soit E un espace vectoriel normé de dimension finie, alors toutes les normes de E sont équivalentes.

Corollaire 37. E est un espace de Banach.

DEVELOPPEMENT 1

Lemme 38. Soit $E = C^\infty(\mathbb{R})$ et V un sous-espace de E de dimension finie, alors il existe un segment $I \subset \mathbb{R}$ tel que $\|f\|_I = \sup_{t \in I} |f(t)|$ est une norme sur V .

Théorème 39. Soit $f \in E$, on note V_f le sous-espace de E engendré par les translatés de f , alors V_f est de dimension finie si, et seulement si, f est solution d'une équation différentielle linéaire homogène à coefficients constants.

Proposition 40. Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$, où F est de dimension quelconque, alors u est automatiquement continue.

Proposition 41. Une partie K de E est compacte si, et seulement si, elle est fermée bornée.

Théorème 42 (Riesz). Un espace normé E est de dimension finie si, et seulement si, sa boule unité est relativement compacte.

3.2 Extension de corps

Définition 43. Soit K, L deux corps, on dit que L est une extension de K si K est un sous-corps de L . On note alors L/K .

La dimension de L en tant que K -espace vectoriel est appelée degré de l'extension.

Théorème 44. Soit $M/L/K$ une tour d'extension de corps. Alors, M/L et L/K sont finies si, et seulement si, M/K est finie et dans ce cas

$$[M : L][L : K] = [M : K]$$

Définition 45. Soit $\alpha \in L$, on dit que α est algébrique sur K s'il existe $P \in K[X]$ non nul tel que $P(\alpha) = 0$. Sinon, on dit que α est transcendant sur K .

Proposition 46. Si α est transcendant sur K , alors

$$K(X) \simeq K(\alpha) \quad \text{et} \quad K[X] \simeq K[\alpha]$$

Proposition 47. Soit $\alpha \in L$, alors on a équivalence entre :

1. α est algébrique sur K .
2. $K[\alpha] = K(\alpha)$.
3. $K[\alpha]$ est de dimension finie. Cette dimension est appelée degré de α .

3.3 Vers les algèbres de Lie de dimension finie

Définition 48. Une algèbre de Lie \mathfrak{g} est un \mathbb{C} -espace vectoriel muni d'une application bilinéaire $[\cdot, \cdot] : V \times V \rightarrow V$ antisymétrique telle que

$$\forall x, y, z \in V, [x, [y, z]] + [y, [z, x]] + [z, [x, y]] = 0$$

Définition 49. Soit $x \in \mathfrak{g}$, on définit l'adjoint de x par $\text{ad}(x) : y \in \mathfrak{g} \mapsto [x, y] \in \mathfrak{g}$.

Théorème 50. On suppose que \mathfrak{g} est une sous-algèbre de Lie de $M_n(\mathbb{C})$, alors on a équivalence entre :

1. $x \in \mathfrak{g}$ est diagonalisable (resp. nilpotent).
2. $\text{ad}(x)$ est diagonalisable (resp. nilpotent). On dira que x est ad-diagonalisable (resp. ad-nilpotente).

Proposition 51. Soit \mathcal{A} une sous-algèbre de $M_n(\mathbb{C})$ tel que son seul élément nilpotent est 0, alors \mathcal{A} est codiagonalisable.

DEVELOPPEMENT 2

Théorème 52 (Engel). Soit \mathfrak{g} une sous-algèbre de $GL(V)$, où V est un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie, constituée seulement de matrices nilpotentes, alors \mathfrak{g} est cotrigonalisable.

Références :

- Beck, Malick, Peyré, Objectif agrégation.
- Cognet, Algèbre linéaire.
- Gourdon, Algèbre.
- Griffone, Algèbre linéaire.