

$$= \lambda_1 + (\lambda_2 - \lambda_1)t + (\lambda_3 - \lambda_2 + \lambda_1)t^2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 - \lambda_1 = 0 \\ \lambda_3 - \lambda_2 + \lambda_1 = 0 \end{cases} \text{SIL} \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 0 \\ \lambda_3 = 0 \end{cases} \text{i.e. } \mathcal{B} \text{ est libre!}$$

Comme $\dim(\mathbb{P}_2) = 3 = \#(\mathcal{B}) \Rightarrow \mathcal{B}$ est base!

PROP. 7.15

THM 7.16 Si $\mathcal{F} = \{\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_p\}$ est une famille libre d'un EV V . Alors, il existe $\bar{v}_{p+1}, \dots, \bar{v}_n \in V$

[tels que $\{\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_p, \bar{v}_{p+1}, \dots, \bar{v}_n\}$ est une base de V

⚠ On n'a pas d'algorithme pour trouver $\bar{v}_{p+1}, \dots, \bar{v}_n$!

EXM 7.17 | Soit $\mathcal{J} = \left\{ \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$.

On admet que \mathcal{J} est libre. Comment peut-on trouver un \bar{v}_3 t.g. $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3\}$ soit base de \mathbb{R}^3 ?

On veut \bar{v}_3 qui ne soit pas C.L. de \bar{v}_1 et \bar{v}_2 .

$$\begin{pmatrix} 4\lambda_1 \\ 3\lambda_2 \\ -3\lambda_1 + 2\lambda_2 \end{pmatrix} = \lambda_1 \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Si $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$

$$\begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Alors

$$\begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ * \end{pmatrix}$$

avec $* \neq -1$
 n'est pas C.L. de
 \bar{v}_1 et \bar{v}_2 ∇

Par exemple $\bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$ nous donne $\neq \{ \bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3 \}$ est base \square

THM 7.18 | Soit $T: V \rightarrow V'$ AL, $\mathcal{F}_e = \{v_1, \dots, v_r\} \subset V$

une famille. On écrit $T(\mathcal{F}_e) = \{T(v_1), \dots, T(v_r)\} \subseteq V'$.

(LL) $T(\mathcal{F}_e)$ libre $\Rightarrow \mathcal{F}_e$ libre.

(LIL) \mathcal{F}_e libre & T injective $\Rightarrow T(\mathcal{F}_e)$ libre

(GLI) \mathcal{F}_e génératrice et $T(\mathcal{F}_e)$ libre $\Rightarrow T$ injective

(GS) $T(\mathcal{F}_e)$ génératrice $\Rightarrow T$ surjective

(GSG) \mathcal{F}_e génératrice & T surj $\Rightarrow T(\mathcal{F}_e)$ génératrice.

(Preuve) (LL) par vous!!!

$T(\mathcal{F}_e)$ libre $\Rightarrow \mathcal{F}_e$ libre

\hookrightarrow Par déf: $\lambda_1 T(v_1) + \dots + \lambda_r T(v_r) = \mathcal{O} \Rightarrow \lambda_1 = \dots = \lambda_r = 0$

$$= T(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_r v_r)$$

$$\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{R}$$

Or, on veut montrer que $\{v_1, \dots, v_r\}$ est libre.

Il faut montrer que

$$\mu_1 v_1 + \dots + \mu_r v_r = \mathcal{O} \implies \mu_1 = \dots = \mu_r = 0$$

On suppose dans $\mu_1 v_1 + \dots + \mu_r v_r = \mathcal{O}$.
Alors

$$T(\mu_1 v_1 + \dots + \mu_r v_r) = T(\mathcal{O}) = \mathcal{O}$$

$$= \mu_1 T(v_1) + \dots + \mu_r T(v_r)$$

Test ALS

Comme $T(\mathcal{E})$ libre, alors $\mu_1 = \dots = \mu_r = 0$

PROP d'AL

i.e.

Calcul de base de $\text{Ker}(A)$

THM. 7.20 Si $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, alors

$$\dim(\text{Ker}(A)) \stackrel{\text{def}}{=} \dim \left\{ \vec{x} \in \mathbb{R}^m : A \cdot \vec{x} = \vec{0} \right\}$$
$$= \# \left\{ \begin{array}{l} \text{variables libre de SFL} \\ A \cdot \vec{x} = \vec{0} \end{array} \right\}$$

EXM 7.19* $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & -4 \\ 0 & -2 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & -3 & 1 & -5 \end{pmatrix}$

On veut résoudre

$$(*) \quad A \cdot \vec{x} = \vec{0}$$

ou
de
F25en
explicite

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- Calculer les solutions de (*).

La FER de A est

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

\sqcup x_1 \sqcup x_2

\uparrow
 x_3

\sqcup x_4

\uparrow variables
 x_5 var libre

$$\begin{cases} x_1 + 2x_3 + x_5 = 0 \\ x_2 - x_3 - x_5 = 0 \\ x_4 - x_5 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 = -2x_3 - x_5 \\ x_2 = x_3 + x_5 \\ x_4 = x_5 \end{cases}$$

Un élément g.e.f du noyau de A est de la forme

$$\begin{pmatrix} -2x_3 - x_5 \\ x_3 + x_5 \\ x_3 \\ x_5 \\ x_5 \end{pmatrix} = x_3 \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_5 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

→ Base de $\text{Ker}(A) = \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

Calcul d'une base de $\text{Im} g(A)$

Def. 7.23 | Soit $A = [\bar{a}_1 \dots \bar{a}_n] \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$

On dit que la i -ème colonne de A est une colonne-pivot si la i -ème de la FER de A contient un pivot.

THM. 7.25 | Les colonnes-pivot de A forment une base de $\text{Im}g(A) = \{A \cdot \bar{x} : \bar{x} \in \mathbb{R}^n\}$

⚠ Les colonnes avec des pivots de la FER

de A ne donnent pas (forcément) une
base de $\text{Im}g(A)$

Exemple 7.24 $A = \begin{pmatrix} 3 & 5 & -4 \\ -3 & -2 & 4 \\ 6 & 1 & -8 \end{pmatrix}$

Calculer base de $\text{Im}g(A)$.

La FER de A

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -4/3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Abrs $\left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$
base de $\text{Im}g(A)$.

pivots

App.

Si $\mathcal{F} = \{ \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p \}$ famille génératrice de \mathbb{R}^m .

Si l'on applique la méthode précédente à la matrice

$$\begin{bmatrix} \vec{v}_1 & \dots & \vec{v}_p \end{bmatrix}$$

On trouve une base \mathbb{R}^m incluse dans \mathcal{F} . \square

Le THM du rang

THM. 7.32 | Si $T: V \rightarrow V'$ est A.L., alors

$$\dim(\text{Ker}(T)) + \dim(\text{Im}(T)) = \dim(V).$$

THM. 7.34 | Soit $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, alors

$$\dim(\text{Ker}(A)) + \dim(\text{Im}(A)) = n.$$

EXM. 7.33 | $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & -4 \\ 0 & -2 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & -3 & 1 & -5 \end{pmatrix}$

On calcule $\dim(\text{Ker}(A)) = 2 = \#$ var libres de $A\vec{a} = 0$

Alors

$$\dim(\text{Im}(A)) = 5 - \dim(\text{Ker}(A)) = 3 \quad \square$$