

*“An attempt at visualizing the Fourth Dimension:  
Take a point, stretch it into a line,  
curl it into a circle, twist it into a sphere,  
and punch through the sphere.”*

# Théorie de la dimension

(rappel)

## famille génératrice

DÉFINITION 5.15. Soit  $V$  un  $K$ -e.v. Un sous-ensemble  $\mathcal{G} \subset V$  est une famille génératrice si

$$\text{Vect}(\mathcal{G}) = \langle \mathcal{G} \rangle_K = V,$$

ie. tout élément  $v \in V$  peut s'écrire sous la forme d'une combinaison linéaire (finie) à coefficients dans  $K$  d'éléments de  $\mathcal{G}$ : pour tout  $v \in V$  il existe  $n \geq 1$ ,  $x_1, \dots, x_n \in K$ ,  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n \in \mathcal{G}$  tels que

$$(5.3.1) \quad v = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_i = x_1 \mathbf{e}_1 + \dots + x_n \mathbf{e}_n.$$

Si  $V$  admet une famille génératrice finie, on dit que  $V$  est un  $K$ -module ou un  $K$ -e.v de type fini.

aussi  $K$ -e.v de dim finie.

DÉFINITION. Soit  $V$  un  $K$ -e.v. Un sous-ensemble fini

$$\mathcal{G} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d\} \subset V$$

est une famille génératrice (du  $K$ -ev  $V$ ) ssi les conditions équivalentes suivantes sont satisfaites:

(1) On a

$$\text{Vect}(\mathcal{G}) = V.$$

(2) pour tous  $v \in V$ , il existe  $x_1, \dots, x_d \in K$  tels que

$$v = x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d.$$

(3) L'application linéaire

$$CL_{\mathcal{G}} : \begin{array}{ccc} K^d & \mapsto & V \\ (x_1, \dots, x_d) & \mapsto & x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d \end{array}$$

est surjective.

Si  $V$  admet une famille génératrice finie ou dit que  $V$  est un  $K$ -ev de type fini ou est de dimension finie.

Dimension si  $V$  est de type fini

la dimension de  $V$

$$\dim V = \min_{g \in V} |g|$$

est génératrice  
finie

$$\dim V = 0 \iff V = \{0\}.$$

THÉORÈME 5.3. Tout  $K$ -espace vectoriel de dimension finie  $d = \dim V$  est isomorphe (comme  $K$ -ev) à l'espace vectoriel  $K^d$  (avec la convention que  $\{0_K\} = K^0$ ). En d'autres termes  $V$  est isomorphe au  $K$ -module libre de rang  $d = \dim(V)$ ,  $K^d$ .

Absolument faux si  $K$  est un anneau général et  $V$  un  $K$ -module de type fini.

$$CL_{\mathcal{G}} : \begin{matrix} K^d & \mapsto & V \\ (x_1, \dots, x_d) & \mapsto & CL_{\mathcal{G}}(x_1, \dots, x_d) = x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d. \end{matrix}$$

THÉORÈME. Soit  $\mathcal{G} \subset V$  une famille génératrice de  $V$  de cardinal  $d = \dim V$  alors l'application  $CL_{\mathcal{G}}$  est injective et défini donc un isomorphisme

$$CL_{\mathcal{G}} : K^d \simeq V.$$

COROLLAIRE 5.3 (Critere dimensionel d'isomorphisme). *Soient  $V, W$  des  $K$ -ev de dimensions finies  $d_V$  et  $d_W$  alors  $V$  et  $W$  sont isomorphes ssi ils ont même dimension:*

$$V \simeq W \iff d_V = d_W.$$

# Famille Libre

DÉFINITION 5.17. Un sous-ensemble fini  $\mathcal{F} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_f\} \subset V$  d'un espace vectoriel est une famille libre de  $V$  si et seulement si l'une des trois conditions équivalentes suivante est satisfaite:

(1) L'application linéaire

$$CL_{\mathcal{F}} : \begin{array}{ccc} K^f & \mapsto & V \\ (x_1, \dots, x_f) & \mapsto & x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_f \cdot \mathbf{e}_f \end{array}$$

est injective.

(2) pour tous  $x_1, \dots, x_f, x'_1, \dots, x'_f \in K$

$$x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_f \cdot \mathbf{e}_f = x'_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x'_f \cdot \mathbf{e}_f \implies x_1 - x'_1 = \dots = x_f - x'_f = 0_K.$$

(3) pour tous  $x_1, \dots, x_f \in K$

$$x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_f \cdot \mathbf{e}_f = 0_V \implies x_1 = \dots = x_f = 0_K.$$

Une famille  $\mathcal{F}$  qui n'est pas libre est dite liée.

THÉORÈME 5.4 (Majoration du cardinal d'une famille libre). Soit  $V$  un espace vectoriel non-nul de dimension  $d$  et  $\mathcal{F} = \{v_1, \dots, v_f\} \subset V$  une famille finie et libre; alors  $f \leq d$ .

Exemples  $e \in V - \{0\}$  (si  $V \neq \{0\}$ )

$\{e\}$  est libre

- si  $g$  est génératrice de taille  $\dim V$  alors  $g$  est libre.

# Bases

DÉFINITION 5.18. Soit  $V$  un espace vectoriel de dimension finie. Une famille  $\mathcal{B} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d\}$  est une base de  $V$  si l'une des conditions équivalentes suivantes est vérifiée:

- (1)  $\mathcal{B}$  est génératrice et libre,
- (2) L'application combinaison linéaire de  $\mathcal{B}$ ,

$$CL_{\mathcal{B}} : K^d \mapsto V$$

est un isomorphisme,

- (3) Pour tout  $v \in V$  il existe un unique uplet  $(x_1, \dots, x_d) \in K^d$  tel que  $v$  s'écrit sous la forme

$$v = x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d.$$

THÉORÈME 5.5. Soit  $V$  un  $K$ -ev de dimension  $d$  alors  $V$  possède une base et toute base  $\mathcal{B}$  de  $V$  vérifie

$$(5.3.3) \quad |\mathcal{B}| = \dim(V).$$

# Extraction, Completion

THÉORÈME 5.6 (Extraction et Completion). *Soit  $V$  un  $K$ -ev non nul de dimension  $d$ . On a*

- (1) *Une famille génératrice  $\mathcal{G}$  de cardinal  $d$  est une base.*
- (2) *Une famille libre  $\mathcal{L}$  de cardinal  $d$  est une base.*
- (3) *(Extraction) Soit  $\mathcal{G} \subset V$  une famille génératrice alors il existe une base  $\mathcal{B}$  de  $V$  contenue dans  $\mathcal{G}$ .*
- (4) *(Completion) Soit  $\mathcal{L} \subset V$  une famille libre alors il existe une base  $\mathcal{B}$  de  $V$  contenant  $\mathcal{L}$ .*

THÉORÈME 5.7 (de la base incomplete). *Etant donné  $\mathcal{L}$  une famille libre de  $V$  et  $\mathcal{B} \subset V$  une base, on peut extraire de  $\mathcal{B}$  une sous-famille  $\mathcal{L}' \subset \mathcal{B}$  de sorte que  $\mathcal{L} \sqcup \mathcal{L}'$  forme une base de  $V$ .*

# SEV et dimension

---

THÉORÈME 5.8 (Bases et SEV). *Soit  $V$  un espace vectoriel de dimension finie, et  $W \subset V$  un sous-espace vectoriel alors  $W$  est de dimension finie et*

- (1) *on a  $\dim(W) \leq \dim(V)$ .*
- (2) *Si  $\dim(W) = \dim(V)$  alors  $W = V$ .*
- (3) *Si  $\mathcal{B}_W$  est une base de  $W$  alors il existe une base  $\mathcal{B}_V$  de  $V$  contenant  $\mathcal{B}_W$ .*

- Un sous-espace vectoriel de dimension 1 est appellé *droite vectorielle* .
- Un sous-espace vectoriel de dimension 2 est appellé *plan vectoriel*.
- Un sous-espace vectoriel de dimension  $\dim(V) - 1$  est appellé *hyperplan vectoriel*.

Dimension infinie

DÉFINITION 5.19. Un  $K$ -e.v qui ne possède pas de famille génératrice finie est dit de dimension infinie.

Exemple :

DÉFINITION 5.20. Soit  $V$  un  $K$ -e.v. Un sous-ensemble  $\mathcal{G} \subset V$  est une famille génératrice si

$$\text{Vect}(\mathcal{G}) = V,$$

ie. tout élément  $v \in V$  peut s'écrire sous la forme d'une combinaison linéaire (finie) d'éléments de  $\mathcal{G}$ : il existe  $d \geq 1$ ,  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d \in \mathcal{G}$ ,  $x_1, \dots, x_d \in K$ , tels que

$$(5.4.1) \quad v = x_1 \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \mathbf{e}_d.$$

DÉFINITION 5.21. Soit  $V$  un  $K$ -e.v., un sous-ensemble  $\mathcal{L} \subset V$  est une famille libre si tout sous-ensemble fini  $\mathcal{L}' \subset \mathcal{L}$  est libre: si  $\mathcal{L}' = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d\}$  (les éléments tous distincts), on a

$$(5.4.2) \quad x_1 \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \mathbf{e}_d = 0_V \iff x_1 = \dots = x_d = 0_K.$$

THÉORÈME 5.9 (Existence de bases sous l'axiome du choix). *Dans une theorie des ensembles contenant l'axiome du choix, tout espace vectoriel sur un corps  $K$  possede une base et toutes les bases de  $V$  ont meme cardinal: pour toutes bases  $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$  il existe une bijection*

$$\mathcal{B} \simeq \mathcal{B}'.$$

*La dimension de  $V$  est de cardinal d'une base:*

$$\dim(V) = |\mathcal{B}|.$$

# Applications Linéaires

Def:  $V, W$  des  $K$ -evs une application

$\varphi: V \rightarrow W$  est  $K$ -linéaire ssi

$\forall \lambda \in K \quad \forall v, v' \in V$

$$\varphi(\lambda \cdot v + v') = \lambda \cdot \varphi(v) + \varphi(v')$$

$$\varphi(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n) = \lambda_1 \varphi(v_1) + \dots + \lambda_n \varphi(v_n).$$



## Rang:

PROPOSITION 6.1. Soit  $\varphi : V \mapsto W$  une application linéaire avec  $V$  de dimension finie. Soit  $\mathcal{G} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_g\} \subset V$  une famille génératrice alors  $\varphi$  est complètement déterminée par l'ensemble de images des éléments de  $\mathcal{G}$ :

$$\varphi(\mathcal{G}) = \{\varphi(\mathbf{e}_1), \dots, \varphi(\mathbf{e}_g)\} \subset W.$$

En particulier,  $\varphi(\mathcal{G})$  est une famille génératrice de  $\text{Im}(\varphi) = \varphi(V)$  et on a

$$\dim(\text{Im } \varphi) \leq \dim(V).$$

Rmq: "complément déterminé"

Si  $\varphi$  et  $\psi$  sont linéaires et t.q

$\forall i=1 \dots g \quad \varphi(\mathbf{e}_i) = \psi(\mathbf{e}_i)$  alors

$$\varphi = \psi$$

Preuve : soit  $v \in V$  comme  $G$  est génératrice

$$v = \lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_g e_g \quad \lambda_1, \dots, \lambda_g \in K$$

$$\begin{aligned} \varphi(v) &= \varphi(\lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_g e_g) = \\ &= \lambda_1 \varphi(e_1) + \dots + \lambda_g \varphi(e_g). \end{aligned}$$

soit  $w \in \text{Im } \varphi$ , il existe  $v$  tq

$$\begin{aligned} \varphi(v) &= w \quad \text{et} \quad \varphi(v) = \lambda_1 \varphi(e_1) + \dots \\ &\quad + \lambda_g \varphi(e_g) = w \end{aligned}$$

□

Cor: si  $\varphi: V \rightarrow W$  (surjective)

alors  $\varphi(G) = \{\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_g)\}$

est génératrice de  $W$ .

$(\text{Im } \varphi = W)$

$\text{Im } \varphi$  est de  $\dim$  finie car  
engendrée par  $\{\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_g)\}$

et  $\dim \text{Im } \varphi \leq |\{\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_g)\}|$   
 $\leq |\{e_1, \dots, e_g\}| = g$

en particulier  $\text{Im } \varphi$  est une base de  $V$   
 $g = \dim V$

On obtient que

$$\dim \text{Im } \varphi \leq \dim V$$

De plus comme  $\text{Im } \varphi \subset W$

$\dim \text{Im } \varphi \leq \dim W$  et on obtient

DÉFINITION 6.1. Soit  $\varphi : V \mapsto W$  une application linéaire. Le rang de  $\varphi$  est la dimension de  $\text{Im } \varphi$ :

$$\text{rg}(\varphi) = \dim(\text{Im } \varphi).$$

PROPOSITION 6.2 (Inégalité du rang). Soit  $V$  de dimension finie. On a

$$\dim \text{Im}(\varphi) \leq \text{rg}(\varphi) \leq \min(\dim V, \dim W).$$

# Théorème Noyau-Image

THÉORÈME 6.1 (Noyau-Image). Soit  $\varphi : V \mapsto W$  une application linéaire avec  $V$  de dimension finie. On a

$$\dim V = \dim(\ker \varphi) + \dim(\text{Im } \varphi).$$

Preuve: soit  $r = \dim \text{Im } \varphi$

et  $\{w_1, \dots, w_r\}$  une base de  $\text{Im } \varphi$

il existe  $v_1, \dots, v_r \in V$  t.q.

$\forall i=1 \dots r \quad \varphi(v_i) = w_i. \quad r = \dim \text{Im } \varphi$

soit  $\{e_1, \dots, e_k\}$  une base de  $\ker \varphi$   
 $k = \dim \ker \varphi$

Alors  $\{v_1, \dots, v_r, e_1, \dots, e_k\}$  est une base de  $V$ .

Cette famille est libre : soient

$$x_1, \dots, x_r, y_1, \dots, y_k \in K \text{ t.q.}$$

$$V := x_1 v_1 + \dots + x_r v_r + y_1 e_1 + \dots + y_k e_k = 0_V$$

$$\varphi(V) = \varphi(0_V) = 0_W$$

$$O_W = x_1 \varphi(v_1) + \dots + x_r \varphi(v_r) + \\ y_1 \varphi(e_1) + \dots + y_k \varphi(e_k)$$

$$\varphi(e_j) = O_W \quad j=1 \dots k$$

$$\Rightarrow O_W = x_1 \varphi(v_1) + \dots + x_r \varphi(v_r) \\ = x_1 \cdot w_1 + \dots + x_r \cdot w_r$$

Comme  $\{w_1, \dots, w_r\}$  est libre

$$\Rightarrow x_1 = \dots = x_r = 0.$$

$$\Rightarrow v = 0_V = y_1 e_1 + \dots + y_r e_r$$

$$\{e_1, \dots, e_r\} \text{ est libre} \Rightarrow y_1 = y_2 = \dots = y_r = 0$$

La famille est libre.

La famille est génératrice:

Soit  $v \in V$  on veut montrer  $v$  est CL

de  $\{v_1, \dots, v_r, e_1, \dots, e_k\}$

$\varphi(v) = w \in \text{Im } \varphi$ : il existe  $x_1, \dots, x_r \in K$

$w = x_1 w_1 + \dots + x_r w_r$  ( $\{w_1, \dots, w_r\}$  est  
gen de  $\text{Im } \varphi$ )

soit  $v_{\text{Im}} = x_1 v_1 + \dots + x_r v_r \in V$

Soit  $v_k = v - v_{\text{Im}} \in V$

$$\varphi(v_k) = \varphi(v - v_{I_m})$$

$$= \varphi(v) - \varphi(v_{I_m})$$

$$= w - x_1 \varphi(v_1) - \dots - x_r \varphi(v_r)$$

$$= w - (x_1 w_1 + \dots + x_r w_r)$$

$$= w - w = 0_w$$

$\Rightarrow v_k \in \ker \varphi$ : Es existe

$$y_1, \dots, y_k \in K \text{ tq } v_k = y_1 e_1 + \dots + y_k e_k$$

$$V = V_{\text{Im}} + V_R$$

$$= x_1 v_1 + \dots + x_r v_r + y_1 e_1 + \dots + y_k e_k$$

$\{v_1, \dots, v_r, e_1, \dots, e_k\}$  é uma base de  $V$

$$\dim V = |\{v_1, \dots, v_r, e_1, \dots, e_k\}|$$

$$= r + k = \dim \ker \phi + \dim \text{Im } \phi$$

COROLLAIRE 6.1 (Critere de bijectivite). Soit  $\varphi : V \mapsto W$  une application lineaire entre espaces de dimension finie. Si

$$\dim(V) = \dim(W)$$

alors est conditions suivantes sont équivalentes

- (1)  $\varphi$  est injective.
- (2)  $\varphi$  est surjective
- (3)  $\varphi$  est bijective.

Preuve (1)  $\Rightarrow$  (2)  $\Rightarrow$  (3)  $\Rightarrow$  (1)

$\varphi$  injective  $\Rightarrow \ker \varphi = \{0_V\}$   $\dim \ker \varphi = 0$

$\dim V = \dim \ker \varphi + \dim \text{Im } \varphi = \dim \text{Im } \varphi$

$\dim W$   $\text{Im } \varphi \subset W$  et  $\dim \text{Im } \varphi = \dim W$   
 $\text{Im } \varphi = W \Rightarrow \varphi$  surjective

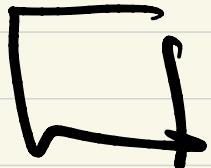
$\Rightarrow \varphi$  surjective  $\dim \text{Im } \varphi = \dim W$   
 $= \dim V$

$\Rightarrow \dim \ker \varphi = \dim V - \dim \text{Im } \varphi = 0$

$\Rightarrow \ker \varphi = \{0\} \Rightarrow \varphi$  inj et

$\varphi = \text{inj} + \text{surj} = \text{bijective}.$

Si  $\varphi$  est biject.  $\Rightarrow \varphi$  injective.



# Cas des formes linéaires

DÉFINITION 6.2. Une forme linéaire sur  $V$  est une application linéaire de  $V$  à valeurs dans le corps  $K$  (vu comme  $K$ -ev sur lui-même)

$$\ell : V \mapsto K.$$

On a la proposition suivante:

PROPOSITION 6.3. Soit  $\ell$  une forme linéaire. Si elle est non-nulle, i.e.  $\ell \neq 0_K$ , alors

$$\text{Im}(\ell) = K, \dim(\ker \ell) = \dim(V) - 1.$$

Préuve: si  $\ell \neq 0_K$  alors  $\text{Im } \ell \subset K$

est un <sup>un</sup> <sub>non-nul</sub> sous-<sup>de</sup> <sub>de</sub>  $K$  de  $\dim > 0$

$$\dim \text{Im } \ell \geq 1 = \dim K \Rightarrow \text{Im } \ell = K$$

Donc  $\dim \ker \ell = \dim V - \dim \text{Im } \ell$   
 $= \dim V - 1.$

- Rmq: si  $\ell \neq \mathbb{O}_K$ , il existe  $e \in V$  tq

$$\ell(e) = \lambda \neq \mathbb{O}_K$$

$\forall \lambda' \in K$  st  $\lambda' \neq 0$   $\ell(\lambda' \cdot e) = 0$

$$\text{si } \lambda' \neq 0 \quad \ell\left(\frac{\lambda'}{\lambda} \cdot e\right) = \frac{\lambda'}{\lambda} \cdot \ell(e) = \frac{\lambda'}{\lambda} \lambda = \lambda'$$

DÉFINITION 6.3. Un sous-espace vectoriel de dimension  $\dim V - 1$  est appellé un hyperplan vectoriel.

Prop: Tout hyperplan vectoriel est le noyau d'une forme linéaire  $\neq 0_K$

Preuve soit  $d = \dim V$   $H \subset V$  hyperplan

$\{e_1, \dots, e_{d-1}\}$  une base de  $H$

soit  $e_d \in V$  tq  $\{e_1, \dots, e_{d-1}, e_d\}$  soit une base de  $V$

tout élémt de  $V$  s'écrit uniquement

$$v = x_1 e_1 + \dots + x_{d-1} e_{d-1} + x_d e_d$$

et les élts de  $H$  sont exactement les  $v$

$$\text{tq } x_d = 0_K.$$

$$H = \ker \left( e_d^* : x_1 e_1 + \dots + x_d e_d \mapsto x_d \in K \right)$$

□

# Structure et dimension des espaces d'applications linéaires

---

Rappel:  $V, W$  des  $K$ -evs.

$\text{Hom}_K(V, W)$  = l'ensemble des appli linéaire  
de  $V$  vers  $W$

On a vu que  $\text{Hom}_K(V, W)$  a un  $K$ -ev.

$\varphi, \psi \in \text{Hom}_K(V, W)$   $\lambda \in K$

$\lambda\varphi + \psi: V \rightarrow \lambda\varphi(v) + \psi(v)$   
est  $K$ -linéaire.

THÉORÈME 6.2 (Dimension de l'espace des applications linéaires). *Si  $V$  et  $W$  sont de dimensions finies, alors  $\text{Hom}_K(V, W)$  est de dimension finie*

$$\dim(\text{Hom}_K(V, W)) = \dim V \cdot \dim W.$$

Preuve :  $d_V = \dim V$   $d_W = \dim W$   $d_V = d$

$B = \{e_1, \dots, e_d\}$  une base de  $V$ .

$\varphi \in \text{Hom}_K(V, W)$ . On a vu que  
 $\varphi$  est complètement déterminé si on connaît  
 $(\varphi(e_1), \varphi(e_2), \dots, \varphi(e_d)) \in W^{d_V}$

Autrement dit soit

$$\text{Eval}_B : \text{Hom}(V, W) \longrightarrow W^d = W \times W \times \dots \times W$$

$\varphi \quad \rightarrow (\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_d))$

d fois

est injective.

$\text{Eval}_B$  est linéaire :  $e \in B$

$$\text{eval}_e(\lambda \varphi + \psi) = \lambda \varphi(e) + \psi(e)$$

On va mq  $\text{Eval}_B$  est surjective

$\Rightarrow \text{Eval}_B$  est un isomorphisme

$$\text{Hom}_K(V, W) \xrightarrow{\sim} W^{d_V}$$

$$\Rightarrow \dim \text{Hom}_K(V, W) = \dim W^{d_V} = d \dim W \\ = \dim V \dim W$$

$$d_V = d$$

Soit  $(w_1, \dots, w_d) \in W^d$  on cherche

$\varphi \in \text{Hom}(V, W)$  tq  $\varphi(e_i) = w_i \ i=1 \dots d$

On pose  $\varphi$  qui a  $v \in V$  associe

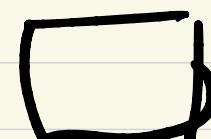
$v = x_1 \cdot e_1 + \dots + x_d e_d \quad x_i \in K$

(les  $x_i$  sont unique ment definis)

$\varphi(v) := x_1 w_1 + \dots + x_d w_d$

l'application  $\varphi$  ainsi définie est  
linéaire :

$$\begin{aligned}\varphi(\lambda v + v') &= \varphi((\lambda x_1 + x'_1)e_1 + \dots + (\lambda x_d + x'_d)e_d) \\ &= (\lambda x_1 + x'_1)\varphi(e_1) + \dots + (\lambda x_d + x'_d)\varphi(e_d) \\ &= \lambda(x_1\varphi(e_1) + \dots + x_d\varphi(e_d)) \\ &\quad + x'_1\varphi(e_1) + \dots + x'_d\varphi(e_d) \\ &= \lambda\varphi(v) + \varphi(v')\end{aligned}$$





# DUALITY

SLIPKNOT TR1BUT3

*“I push my fingers into my eyes,  
It’s the only thing that slowly stops the ache ”*

# Formes linéaires, Dualité

DÉFINITION 6.4. Une application linéaire,  $\ell : V \mapsto K$ , de  $V$  vers le corps  $K$  est appelée "forme linéaire". On note l'espace des formes linéaires par

$$V^* := \text{Hom}_{K-\text{ev}}(V, K)$$

et on l'appelle le dual de  $V$ .

comme  $\dim_K K = 1$   $d = \dim V$   
 $\dim V^* = \dim V$  en particulier  $V \cong V'$

On va expliciter une base de  $V^*$   
sont  $B = \{e_1, \dots, e_d\}$  une base de  $V$

DÉFINITION 6.5. Soit  $\mathcal{B} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d\}$  une base de  $V$ , si  $v \in V$  s'écrit

$$v = x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d,$$

pour  $i \leq d$ , le scalaire  $x_i$  est la  $i$ -eme coordonnée de  $v$  dans la base  $\mathcal{B}$ . On note ce scalaire

$$x_i = \mathbf{e}_i^*(v).$$

PROPOSITION 6.5. Pour  $i \leq d$ , l'application

$$v = x_1 \cdot \mathbf{e}_1 + \dots + x_d \cdot \mathbf{e}_d \in V \mapsto \mathbf{e}_i^*(v) = x_i \in K$$

est une forme linéaire. On l'appelle la  $i$ -ieme forme linéaire coordonnée relative à la base  $\mathcal{B}$  de  $V$ .

Preuve : soit  $v, v' \in V$  de  $K$

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_i^*(\lambda v + v') &= \mathbf{e}_i^*((\lambda x_1 + x'_1) \mathbf{e}_1 + \dots + (\lambda x_d + x'_d) \mathbf{e}_d) \\ &= \lambda x_1 + x'_1 = \lambda \mathbf{e}_i^*(v) + \mathbf{e}_i^*(v') \end{aligned}$$





THÉORÈME 6.3. Soit  $\mathcal{B}$  une base de  $V$ , la famille

$$\mathcal{B}^* := \{\mathbf{e}_1^*, \dots, \mathbf{e}_d^*\} \subset V^*$$

est une base de  $V^*$ . On a

$$\forall i, j \leq d, \mathbf{e}_i^*(\mathbf{e}_j) = \delta_{i=j} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}.$$

DÉFINITION 6.6. La base

$$\mathcal{B}^* := \{\mathbf{e}_1^*, \dots, \mathbf{e}_d^*\} \subset V^*$$

s'appelle la base duale de la base  $\mathcal{B}$ .

Preuve: Mg  $\{e_j^*, \dots, e_q^*\}$  est libre

soient  $x_1, \dots, x_d$  tq

$$l = x_1 e_1^* + \dots + x_d e_d^* \equiv 0_K$$

On calcule  $l(e_j) = 0_K$

$$l(e_j) = x_1 e_1^*(e_j) + x_2 e_2^*(e_j) + \dots + x_q e_q^*(e_j)$$

$$e_1^*(e_j) = 1 \quad e_2^*(e_j) = 0 \quad e_q^*(e_j) = 0$$

en d'autres termes  $e_i^*(e_j) = \delta_{i=1}$

$$l(e_j) = x_1 \cdot 1 = x_1 = 0_K$$

on répète pour  $e_2, e_3, \dots, e_d$

$$\Rightarrow e_i^*(e_j) = \delta_{i=j}$$

et  $x_i = 0$  pour  $i = 1, \dots, d$ .

$B^k = \{e_i^k \mid i \leq d\}$  est libre donc est une base (et génératrice)



COROLLAIRE 6.2. Soit  $\ell : V \mapsto K$  une forme linéaire. On a

$$\ell = \sum_{i=1}^d \ell(\mathbf{e}_i) \mathbf{e}_i^*.$$

Autrement dit, les coordonnées de  $\ell$  dans la base  $\mathcal{B}^*$  sont données par les  $(\ell(\mathbf{e}_i))_{i \leq d}$  (ie. les valeurs de  $\ell$  en chacun des  $\mathbf{e}_i$ ,  $i \leq d$ ).

Preuve: Soit  $\ell \in V^* = \text{Hom}(V, K)$

On sait que

$$\ell = x_1 e_1^* + \dots + x_d e_d^* \quad x_i \in K$$

$$\ell(e_j) = x_1 e_1^*(e_j) + \dots + x_d e_d^*(e_j)$$

$$= x_1$$

$$, l(e_2) = n_2 \dots$$

$$l(e_d) = n_d$$

$$\Rightarrow l = l(e_1)e_1^2 + \dots + l(e_d)e_d^d$$



Pour exhiber un isom  $K^d$  et  $V$

on se donne une base  $B$  et on

considère

$$B = \{e_1, \dots, e_d\}$$

$$CL_B: K^d \rightarrow V$$

$$(x_1, \dots, x_d) \mapsto x_1 e_1 + \dots + x_d e_d$$

$$CL_{B^*}: K^d \rightarrow V^*$$

$$(x_1, \dots, x_d) \mapsto x_1 e_1 + \dots + x_d e_d$$

si  $(x_1, \dots, x_d) \xrightarrow{\text{CL}_{B^*} l} l = x_1 e_1 + \dots + x_d e_d$

$$x_1 = l(e_1), \dots, x_d = l(e_d)$$

$\text{CL}_{B^*}^{-1} = \text{Eval}_B : V^* \rightarrow K^d$

$l \mapsto (l(e_1), \dots, l(e_d))$

On en déduit un isomorphisme

$$CL_B \circ Eval_B : V^* \xrightarrow{\sim} V$$
$$Eval_B \downarrow \text{Kd} \uparrow CL_B$$



Cet isomorphisme  $V^* \xrightarrow{\sim} V$   
dépend un choix de  $B$

Bidualité:  $(V^*)^*$  = le bidual de  $V$

$V^{**}$   $\simeq V^+$  mais pas canoniquement

$V^{++}$   $\simeq V^* \simeq V$

$V^{**} \simeq V$ .

Exercice:  $V$  est canoniquement  
isomorphe à  $V^{++}$

$$\text{Eval}_0 : V \longrightarrow (V^*)^n$$

$$\text{Eval}_0 : V \longrightarrow \text{Eval}_V : \ell \longrightarrow \text{Eval}_V(\ell) = \ell(v)$$

$\text{Eval}_0$  est linéaire et est un isomorphisme

de  $V$  vers  $V^{*\#^R}$ .

On dispose d'une application

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : \text{Can}_V(\ell, v) \longrightarrow K$$

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : V^* \times V \longrightarrow K$$

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : \ell(v) \longrightarrow K$$

$\langle e, o \rangle$  s'appelle l'accouplement  
Can,  $V^*$  et  $V$ .  
Il est dit "parfait".

# Représentations paramétrique / Cartésienne

---

d'un SEV

$$W \subset V.$$

Paramétrique : Soit  $G_W = \{e_1, \dots, e_g\}$   
une famille génératrice de  $W$

alors

$$W = \{x_1 e_1 + \dots + x_g e_g \mid (x_1, \dots, x_g) \in K^g\}$$
$$= \text{CL}_g(K^g)$$

= représentation paramétrique de  
W (par G)

PROPOSITION 6.6 (Representation cartesienne d'un SEV). Soit  $W \subset V$  un SEV (distinct de  $V$ ). Il existe un entier  $d' \geq 1$  et une famille de  $d'$  formes linéaires

$$\mathcal{L} = \{\ell_1, \dots, \ell_{d'}\} \subset V^*$$

telles que

$$W = \{w \in V \text{ tels que } \ell_1(w) = 0, \ell_2(w) = 0, \dots, \ell_{d'}(w) = 0\}.$$

De manière équivalente,  $W = \ker \varphi_{\mathcal{L}}$  avec

$$\varphi_{\mathcal{L}} : w \in V \mapsto (\ell_1(w), \dots, \ell_{d'}(w)) \in K^{d'}.$$

En fait on peut prendre  $d' = d_V - d_W$  et la famille

$$\mathcal{L} = \{\ell_1, \dots, \ell_{d_V - d_W}\} \subset V^*$$

forment une famille libre de  $V^*$  (ie. les  $\ell_i$ ,  $i \leq d_V - d_W$  sont linéairement indépendantes).

$$d_V - d_W = \operatorname{codim} W$$

Preuve: soit  $B_W = \{e_1, \dots, e_{d_W}\}$  une base de  $W$ , on peut compléter  $B_W$  en une base de  $V$   $B_V = \{e_1, \dots, e_{d_W}, e_{d_W+1}, \dots, e_{d_V}\}$

et soit  $B_V^* = \{e_1^*, \dots, e_{d_W}^*, e_{d_W+1}^*, \dots, e_{d_V}^*\}$

la base duale

alors  $W = \{v \in V \mid e_i^*(v) = 0 \text{ } \forall i \geq d_W + 1\}$

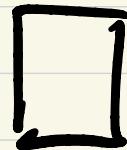
et représenté par l'annulation de  $d_V - d_W$

formes linéaires qui sont  
linéairement indép.

On montre que toute rep cartesienne  
de  $W$  (par l'annulation de  $d'$

formes linéaire) requiert que

$$d' \geq d_V - d_W.$$



# Base de $\text{Hom}_K(V, W)$

## Application linéaires élémentaires

Soit  $B = \{e_1, \dots, e_d\}$  = base de  $V$

Soit  $B' = \{f_1, \dots, f_{d'}\}$  = base de  $W$

$d = \dim V$      $d' = \dim W$

Soit  $B^* = \{e_1^*, \dots, e_d^*\}$  la base dual de  $V$

Pour  $1 \leq i \leq d'$   $1 \leq j \leq d$  on pose

$$e_{ij}: V \rightarrow W$$

$$v \mapsto e_j^*(v) \cdot f_i$$

associe à  $v$  le multiple du  $i$ -ème

vecteur de la base  $B'$  de  $W$

donné par la  $j$ -ième coordonnée de  $v$ .

LEMME 6.1. L'application  $\mathcal{E}_{ij} : V \mapsto W$  est linéaire, de rang 1, d'image  $K.\mathbf{f}_i$  et de noyau

$$\ker \mathcal{E}_{ij} = \langle \mathcal{B} - \{\mathbf{e}_j\} \rangle = K.\mathbf{e}_1 + \cdots + K.\mathbf{e}_{j-1} + K.\mathbf{e}_{j+1} + \cdots + K.\mathbf{e}_d$$

l'hyperplan vectoriel engendré par les vecteurs de la base  $\mathcal{B}$  moins le vecteur  $\mathbf{e}_j$ .

Preuve  $\ker \mathcal{E}_{ij} = \ker(\mathbf{e}_j^*)$

$$\begin{aligned} \sum_{i,j} (\lambda v + v') &= \mathbf{e}_j^* (\lambda v + v') \cdot \mathbf{f}_i \\ &= (\lambda x_j + x'_j) \mathbf{f}_i \end{aligned}$$

$$v = x_1 \mathbf{e}_1 + \cdots + x_d \mathbf{e}_d \quad v' = x'_1 \mathbf{e}_1 + \cdots + x'_d \mathbf{e}_d$$

$$\begin{aligned} &= \lambda x_j \cdot \mathbf{f}_i + x'_j \cdot \mathbf{f}_i = \lambda \mathcal{E}_{ij}(v) \\ &\quad + \sum_{i,j} \mathcal{E}_{ij}(v') \end{aligned}$$

$\varepsilon_{ij}(v) \in Kf_i$  et  $\varepsilon_{ij}(e_j) = f_i$

$\text{Im } \varepsilon_{ij} = K \cdot f_i$

$\varepsilon_{ij}(v) = 0_N$  si  $e_i(v) = 0_K$

$\ker \varepsilon_{ij} = \ker (e_i^*)$ .



On a la formule :  $k=1 \dots d$

$$\varepsilon_{ij}(e_k) = \sum_{j=k}^d f_i$$

$$= \begin{cases} 0 & \text{si } j \neq k \\ f_i & \text{si } j = k \end{cases}$$

DÉFINITION 6.7. Soit  $V, W$  des  $K$ -EV de dimensions finies  $d, d'$  et

$$\mathcal{B} = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_d\} \text{ et } \mathcal{B}' = \{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_{d'}\}$$

des bases de  $V$  et  $W$  et  $\mathcal{B}^* = \{\mathbf{e}_1^*, \dots, \mathbf{e}_d^*\} \subset V^*$  la base duale de  $\mathcal{B}$ .

Pour  $i \leq d'$ ,  $j \leq d$  les applications linéaires définies par

$$\mathcal{E}_{i,j} : v \in V \mapsto \mathbf{e}_j^*(v) \cdot \mathbf{f}_i \in W$$

sont appelées applications linéaires élémentaires associées aux bases  $\mathcal{B}$  et  $\mathcal{B}'$ .

THÉORÈME 6.4 (Une base de l'espace des applications linéaires). La famille des applications linéaires élémentaires

$$\mathcal{B}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}} := \{\mathcal{E}_{ij}, i \leq d', j \leq d\} \subset \text{Hom}_{K-\text{ev}}(V, W)$$

forme une base de  $\text{Hom}_{K-\text{ev}}(V, W)$ .



Cette base dépend des  
choix de  $\mathcal{B}$  et  $\mathcal{B}'$ .

Preuve: Il suffit de montrer  $\{E_{ij} \mid i \leq d', j \leq d\}$

est libre : Soient  $(m_{ij})_{i \leq d', j \leq d}$

$$t_q \sum_{l=1}^{d'} \sum_{j=1}^d m_{lj} E_{lj} = \underline{0}_W$$

on va montrer les  $m_{ij}$  sont tous  $0_K$

On calcule

$$\left( \sum_i \sum_j m_{ij} \varepsilon_{ij} \right) (e_k) = 0_W$$

$$= \sum_{i=1}^{d'} \sum_{d=1}^d m_{ij} \varepsilon_{ij} (e_k)$$

$$= \sum_{i=1}^{d'} m_{ik} f_i = 0_W \quad \left. \begin{array}{l} f_i = 1 \dots d' \\ m_{ik} = 0 \end{array} \right\}$$

$\{f_i \mid i = 1 \dots d'\}$  forment une base de  $W$

et donc  $\forall k \leq d \forall i \leq d \quad m_{ik} = 0$

