

**Ex 1 Facile**

Dans l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^4$ , on considère les ensembles

$$F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid \begin{cases} x - y + t = 0 \\ 2x + z = 0 \end{cases}\}$$

$$G = \{\lambda(1, 1, 2, 0) + \mu(2, 0, 1, 1) ; (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2\}$$

- Donner une description paramétrique de  $F$ : écrire  $F = \text{Vect}(\dots)$  et trouver un système d'équations de  $G$ . Vérifier (sans calculs) que  $F$  et  $G$  sont des sev de  $E$ .
- Les deux sev  $F$  et  $G$  sont-ils supplémentaires?

**Ex 2 Facile**

On considère un  $\mathbb{R}$ -ev  $E$  et un sev  $F$  de l'espace  $E$ . On pose  $A = E \setminus F$ .

- Montrer que  $\forall x \in F, \forall y \in A, x + y \in A$ .
- En déduire que si  $F \neq E$ , alors  $\text{Vect}(A) = E$ .

**Ex 3 Facile**

Soit un  $\mathbb{K}$ -e.v.  $E$  et un système  $(a_1, \dots, a_n) \in E^n$  libre de  $E$ . On pose

$$\begin{cases} b_1 = a_1 \\ b_2 = a_1 + a_2 \\ \vdots \\ b_n = a_1 + \dots + a_n \end{cases}$$

Montrer que le système de vecteurs  $(b_1, \dots, b_n)$  est libre.

**Ex 4 Facile**

Les systèmes de fonctions suivants sont-ils libres dans  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ ?

- $(f_1, \dots, f_n)$  où  $n \geq 2$  et  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,

$$f_i : \begin{cases} \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} \\ x \longmapsto e^{x+i} \end{cases}$$

- $(f_1, f_2, f_3)$  où  $\forall i \in \llbracket 1, 3 \rrbracket$ ,

$$f_i : \begin{cases} \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} \\ x \longmapsto (x-i)^2 \end{cases}$$

- $(f_0, f_1, f_2, f_3)$  où  $\forall x \in \mathbb{R}, f_0(x) = 1, f_1(x) = x, f_2(x) = x^2$  et  $f_3(x) = e^x$ .

**Ex 5 Moyen**

On considère l'ensemble  $E = \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  des fonctions indéfiniment dérivables sur  $\mathbb{R}$ . Montrer que c'est un  $\mathbb{R}$ -ev. On considère ensuite les applications

$$\phi_k : \begin{cases} E \longrightarrow \mathbb{R} \\ f \longmapsto f^{(k)}(0) \end{cases} \quad (k \in \llbracket 1, n \rrbracket)$$

Montrer que l'application  $\phi_k$  est linéaire, puis que le système  $(\phi_1, \dots, \phi_n)$  est libre dans l'espace  $L(E, \mathbb{R})$ .

INDICATION : Considérer les fonctions  $\theta_k : x \mapsto x^k$ . Calculer leurs dérivées successives en 0.

**Ex 6 Classique**

On considère l'espace vectoriel  $E = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  et la partie  $F = \{f \in E; f(0) = f(1) = 0\}$ . Montrer que la partie  $F$  est un s.e.v. de  $E$  et trouver un supplémentaire de  $F$  dans  $E$ .

INDICATION : Considérer l'ensemble des fonctions telles que  $\forall x \in \mathbb{R} \setminus \{0, 1\}, f(x) = 0$ .

**Ex 7 Classique**

Soit l'espace vectoriel  $E = \mathbb{R}^n$  on considère

$$H = \{(x_1, \dots, x_n) \in E \mid x_1 + \dots + x_n = 0\}$$

Montrer que  $H$  est un sev de  $E$  et trouver un supplémentaire de  $H$ . Le supplémentaire trouvé est-il unique?

INDICATION : Faire un dessin de  $H$  lorsque  $n = 2$  et  $n = 3$ .

Q 1

- a. – Soit  $(x,y,z,t) \in F$ . On a  $t = y - x$  et  $z = -2x$ . On utilise  $(x,y)$  comme paramètres et donc  $F \subset \{(x,y, -2x, y - x) ; (x,y) \in \mathbb{R}^2\}$ . On vérifie facilement l'inclusion réciproque. Par conséquent,

$$F = \{x.(1,0, -2, -1) + y.(0,1,0,1) ; (x,y) \in \mathbb{R}^2\} = \text{Vect}((1,0, -2, -1), (0,1,0,1))$$

Donc  $F$  est un sev engendré par les vecteurs  $f_1 = (1,0, -2, -1)$  et  $f_2 = (0,1,0,1)$ .

- On a

$$G = \{(\lambda + 2\mu, \lambda, 2\lambda + \mu, \mu) ; (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2\} \subset \{(x,y,z,t) \in \mathbb{R}^4 \mid \begin{cases} x - y - t = 0 \\ 2y - z + t = 0 \end{cases}\}$$

On vérifie facilement l'inclusion réciproque. On a donc trouvé un système d'équations de  $G$ . Comme  $G = \text{Vect}((1,1,2,0), (2,0,1,1))$ ,  $G$  est un sev de  $E$ .

- b. – Montrons que  $F \cap G = \{0_E\}$ . Soit  $X = (x,y,z,t) \in F \cap G$ . Pour les calculs d'intersections, on a intérêt à choisir une représentation paramétrique et une représentation sous forme d'équations pour simplifier les calculs. Comme  $X \in G$ , il existe  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$  tels que  $X = \lambda(1,1,2,0) + \mu(2,0,1,1) = (\lambda + 2\mu, \lambda, 2\lambda + \mu, \mu)$ . Comme  $X \in F$ , ses coordonnées vérifient les équations de  $F$  et donc  $\lambda, \mu$  vérifient le système de deux équations à deux inconnues :

$$\begin{cases} (\lambda + 2\mu) - \lambda + \mu = 0 \\ 2(\lambda + 2\mu) + (2\lambda + \mu) = 0 \end{cases}$$

c'est à dire

$$\begin{cases} 3\mu = 0 \\ 4\lambda + 5\mu = 0 \end{cases}$$

qui donne  $\lambda = \mu = 0$ . Par conséquent,  $X = 0$ . On a montré que la somme  $F + G$  était directe.

- Montrons que  $E = F + G$ . Comme l'inclusion  $F + G \subset E$  est claire, montrons l'autre inclusion. Soit  $X = (x,y,z,t) \in E$ .

- **Analyse :** supposons qu'il existe  $X_F \in F$  et  $X_G \in G$  tels que  $X = X_F + X_G$ . Comme  $X_G \in G$ , il existe  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$  tels que  $X_G = \lambda(1,1,2,0) + \mu(2,0,1,1)$ . Mais alors  $X_F = X - X_G = (x - \lambda - 2\mu, y - \lambda, z - 2\lambda - \mu, t - \mu)$ . Puisque  $X_F \in F$ , ses composantes vérifient les équations de  $F$  et donc on doit avoir

$$\begin{cases} 3\mu = x - y + t \\ 4\lambda + 5\mu = 2x + z \end{cases}$$

On résout ce système et on trouve (faire les calculs!) que

$$\begin{cases} \lambda = \frac{x}{12} + \frac{5y}{12} + \frac{z}{4} - \frac{5t}{12} \\ \mu = \frac{1}{3}(x - y + t) \end{cases}$$

Finalement,

$$\begin{cases} X_G = \frac{1}{12}(9x - 3y + 3z + 3t, x + 5y + 3z - 5t, 6x + 6y + 6z - 6t, 4x - 4y + 4t) \\ X_F = \frac{1}{12}(3x + 3y - 3z - 3t, -x + 7y - 3z + 5t, -6x - 6y + 6z + 6t, -4x + 4y + 8t) \end{cases}$$

- **Synthèse :** On pose  $X_F$  et  $X_G$  les vecteurs trouvés dans la partie analyse et on vérifie que
- $X_F + X_G = X$
  - $X_F \in F$
  - $X_G \in G$ .

On a bien  $E = F \oplus G$ .

Q 2

Soit  $x \in F$  et  $y \in A$ . Par l'absurde, si  $x + y \notin A$ , alors  $x + y \in F$  et alors il existe  $f \in F$  tel que  $x + y = f$  mais alors  $y = f - y \in F$  (car  $F$  est un sev).

Supposons que  $F \neq E$ . Par conséquent, il existe  $y \in A$ . Montrons alors que  $E \subset \text{Vect}(A)$ . Soit  $x \in E$ . Si  $x \in A$ , alors  $x \in \text{Vect}(A)$ . Supposons donc que  $x \notin A$ . Alors  $x \in F$  et d'après a) ,  $x + y \in A$ . On écrit alors

$$x = (x + y) - y$$

Et donc  $x$  est CL des vecteurs  $(x+y), y$  qui appartiennent à  $A$ . Par conséquent,  $x \in \text{Vect}(A)$ .

**Q 3** Soit  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$  tels que

$$\lambda_1 b_1 + \dots + \lambda_n b_n = 0_E$$

Alors

$$(\lambda_1 + \dots + \lambda_n)a_1 + (\lambda_2 + \dots + \lambda_n)a_2 + \dots + (\lambda_{n-1} + \lambda_n)a_{n-1} + \lambda_n a_n = 0$$

Comme  $(a_1, \dots, a_n)$  est libre, on tire que

$$\lambda_n = \lambda_n + \lambda_{n-1} = \dots = \lambda_n + \dots + \lambda_1 = 0_{\mathbb{K}}$$

et par conséquent que tous les  $\lambda_k$  sont nuls.

**Q 4**

- a. Puisque  $\forall x \in \mathbb{R}, e \cdot e^{x+1} - e^{x+2} = 0$ , on en déduit que  $(e^{x+1}, e^{x+2})$  est lié, donc le système est lié.  
 b. Soit  $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$  tels que

$$\forall x \in \mathbb{R}, a(x-1)^2 + b(x-2)^2 + c(x-3)^2 = 0$$

alors puisque ce polynôme est nul, les coefficients de  $x^2, x, 1$  du polynôme et de ses dérivées doivent être nuls. On en tire

$$a + b + c = a + 2b + 3c = a + 4b + 9c = 0 \Rightarrow a = b = c = 0$$

Par conséquent, le système est libre.

- c. Soient  $(a, b, c, d) \in \mathbb{R}^4$  tels que

$$\forall x \in \mathbb{R}, a + bx + cx^2 + de^x = 0$$

On doit avoir  $\forall x \in \mathbb{R}$ ,

$$d + (a + bx + cx^2)e^{-x} = 0$$

et en passant à la limite lorsque  $x \rightarrow +\infty$ , on obtient que  $d = 0$ . En factorisant ensuite par  $x^2$  et en faisant tendre  $x$  vers  $+\infty$ , on trouve que  $c = 0$ . Ensuite de même  $b = 0$  et enfin  $a = 0$ . Le système est libre.

**Q 5** Montrer que  $E$  est un sev de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ , puis montrer que les applications  $\phi_k$  sont linéaires. Montrons ensuite que le système est libre. Soit  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n$  tels que

$$\lambda_1 \phi_1 + \dots + \lambda_n \phi_n = 0_{L(E, \mathbb{R})}$$

En appliquant cette application linéaire à la fonction  $\theta_k : x \mapsto x^k \in E$ , on trouve que

$$\lambda_k k! = 0$$

(car  $[x^k]^{(p)}(0) = k!$  si  $p = k$  et  $[x^k]^{(p)}(0) = 0$  si  $p \neq k$ ). On en déduit donc que  $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \lambda_k = 0$ .

**Q 6** On montre que la fonction nulle est dans  $F$ , et que  $F$  est stable par CL. Soit

$$G = \{f \in E; \forall x \in \mathbb{R}, x \neq 0, x \neq 1, f(x) = 0\}$$

On montre sans problème que  $G$  est un sev de  $E$ . Alors  $F \cap G = \{0_E\}$  (c'est clair). Montrons ensuite que  $E = F + G$ : soit  $f \in E$ . Définissons

$$f_F = \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ x & \longmapsto & \begin{cases} 0 & \text{si } x = 0 \text{ ou } 1 \\ f(x) & \text{sinon} \end{cases} \end{cases} \quad \text{et } f_G : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ x & \longmapsto & \begin{cases} f(0) & \text{si } x = 0 \\ f(1) & \text{si } x = 1 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \end{cases}$$

On a bien,  $\forall x \in \mathbb{R}, f(x) = f_F(x) + f_G(x)$  et  $f_F \in F, f_G \in G$ . Finalement,  $E = F \oplus G$ .

**Q 7** On montre sans problème que  $H$  est un sev. Considérons  $a = (1, \dots, 1) \in \mathbb{R}^n$ . Alors  $a \notin H$ . Montrons que  $E = \text{Vect}(A) \oplus H$ .

- $\text{Vect}(a) \cap H = \emptyset$ : Soit  $x \in \text{Vect}(A) \cap H$ : il existe  $\lambda \in \mathbb{R}$ , tel que  $x = \lambda a = (\lambda, \dots, \lambda)$ . Mais comme  $x \in H$ ,  $n\lambda = 0$  d'où  $\lambda = 0$  et  $x = 0$ .
- Montrons que  $E = \text{Vect}(a) + H$ . Soit  $x = (x_1, \dots, x_n) \in E$ . En supposant le problème résolu, il existe  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $h \in H$  tels que  $x = \lambda a + h$ . Alors il faut que  $x - \lambda a = (x_1 - \lambda, \dots, x_n - \lambda) \in H$  et donc que  $\lambda = \frac{x_1 + \dots + x_n}{n}$ .

Posons donc  $\lambda = \frac{x_1 + \dots + x_n}{n}$  et  $h = x - \lambda a$ . On vérifie que  $x = \lambda a + h$  et que  $h \in H, \lambda a \in \text{Vect}(a)$ .

Le supplémentaire trouvé n'est pas unique (cf dessin dans  $\mathbb{R}^3$ ): il suffit de prendre un vecteur  $a \notin H$  et alors  $E = \text{Vect}(a) \oplus H$ .