

## Corrigé du devoir 1

### TD1-Exercice 6

1.

- On montre que  $A\dot{+}B$  est un sous-espace vectoriel.
  - $\vec{0} \in A, \vec{0} \in B$ , donc  $\vec{0} + \vec{0} = \vec{0} \in A\dot{+}B$ , l'ensemble n'est donc pas vide.
  - Soient  $\vec{x}_1 = \vec{a}_1 \hat{+} \vec{b}_1$  et  $\vec{x}_2 = \vec{a}_2 \hat{+} \vec{b}_2$  avec  $\vec{a}_1, \vec{a}_2 \in A, \vec{b}_1, \vec{b}_2 \in B$  alors en utilisant la commutativité et l'associativité de la loi  $\hat{+}$  on obtient :

$$\vec{x}_1 + \vec{x}_2 = (\vec{a}_1 \hat{+} \vec{b}_1) \hat{+} (\vec{a}_2 \hat{+} \vec{b}_2) = (\vec{a}_1 \hat{+} \vec{a}_2) \hat{+} (\vec{b}_1 \hat{+} \vec{b}_2).$$

Or  $A$  et  $B$  sont des sous espaces vectoriels, donc  $(\vec{a}_1 \hat{+} \vec{a}_2) \in A, (\vec{b}_1 \hat{+} \vec{b}_2) \in B$ , donc  $\vec{x}_1 + \vec{x}_2 \in A\dot{+}B$ .

- De même en utilisant les propriétés de la loi externe :

$$\lambda \vec{x}_1 = \lambda(\vec{a}_1 \hat{+} \vec{b}_1) = \lambda \vec{a}_1 \hat{+} \lambda \vec{b}_1.$$

Or  $A$  et  $B$  sont des sous espaces vectoriels, donc  $\lambda \vec{a}_1 \in A, \lambda \vec{b}_1 \in B$ , donc  $\lambda \vec{x}_1 \in A\dot{+}B$ .

- $A \subset A\dot{+}B$ , en effet :

$$\vec{x} \in A \Rightarrow \vec{x} = \vec{x} + \vec{0} \Rightarrow \vec{x} \in A\dot{+}B, \text{ puisque } \vec{x} \in A, \vec{0} \in B.$$

De même  $B \subset A\dot{+}B$ .

- Soit  $C$  un sous-espace vectoriel contenant  $A$  et  $B$ , montrons que  $A\dot{+}B \subset C$ .  
Soit  $\vec{x} = \vec{a} \hat{+} \vec{b} \in A\dot{+}B$  or  $\vec{a} \in C$  et  $\vec{b} \in C$  donc  $\vec{x} \in C$  (sev). Donc  $A\dot{+}B \subset C$ .
  - Donc  $A\dot{+}B$  est le plus petit sev qui contienne  $A$  et  $B$ .
- 2.
- Puisque si  $A$  est un sev de  $E$  et  $B$  est un sev de  $E$ , alors (question précédente)  $A\dot{+}B$  est un sev de  $E$ , alors la loi  $\dot{+}$  est une loi de composition interne de  $\mathcal{E}$ .
  - Pour montrer l'associativité il faut montrer que :

$$(A\dot{+}B)\dot{+}C = A\dot{+}(B\dot{+}C).$$

Comme d'habitude pour montrer l'égalité entre deux ensembles, on raisonne par équivalence si c'est possible, ou alors par double implication ce qui revient à démontrer une double inclusion :

$$E = F \Leftrightarrow \{\vec{x} \in E \Leftrightarrow \vec{x} \in F\} \Leftrightarrow \begin{cases} \vec{x} \in E \Rightarrow \vec{x} \in F \\ \vec{x} \in F \Rightarrow \vec{x} \in E \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} E \subset F \\ F \subset E \end{cases}$$

Ici on peut raisonner par équivalence :

$$\vec{x} \in (A\dot{+}B)\dot{+}C \Leftrightarrow \vec{x} = (\vec{a} \hat{+} \vec{b}) \hat{+} \vec{c} = \vec{a} \hat{+} (\vec{b} \hat{+} \vec{c}) \Leftrightarrow \vec{x} \in A\dot{+}(B\dot{+}C).$$

On a noté  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  des vecteurs de  $A, B, C$ .

- La loi est commutative, on montre que  $A\dot{+}B = B\dot{+}A$ .

$$\vec{x} \in A\dot{+}B \Leftrightarrow \vec{x} = \vec{a} \hat{+} \vec{b} = \vec{b} \hat{+} \vec{a} \Leftrightarrow \vec{x} \in B\dot{+}A.$$

- L'élément neutre est l'ensemble  $O = \{\vec{0}\}$  :

Si  $\vec{x} \in A\dot{+}O$ , on peut écrire  $\vec{x} = \vec{a} \hat{+} \vec{0}$ , avec  $\vec{a} \in A$ , donc  $\vec{x} = \vec{a}$ , donc  $\vec{x} \in A$ .

Réciproquement si  $\vec{x} \in A$ , on peut écrire  $\vec{x} = \vec{x} + \vec{0}$ , donc  $\vec{x} \in A\dot{+}O$ .

- Etant donné  $A$ , on cherche un sous-espace vectoriel  $B$  tel que  $A \hat{+} B = O$ , si  $B$  existait on aurait alors

$$A \subset A \hat{+} B = O = \{\vec{0}\}.$$

Ceci est impossible si  $A \neq \{\vec{0}\}$ .

- Tout sev est idempotent, c'est à dire  $A = A \hat{+} A$ . On va raisonner par double inclusion :

$$\vec{x} \in A \Rightarrow \vec{x} = \vec{x} \hat{+} \vec{0} \Rightarrow \vec{x} \in A \hat{+} A \text{ puisque } \vec{x} \in A \text{ et } \vec{0} \in A.$$

Réciproquement :

$$\vec{x} \in A \hat{+} A \Rightarrow \vec{x} = \vec{a}_1 \hat{+} \vec{a}_2 \Rightarrow \vec{x} \in A \text{ puisque } A \text{ est un sev, donc stable pour la loi } \hat{+}$$

3. On montre facilement que :

$$A \hat{+} (B \cap C) \subset (A \hat{+} B) \cap (A \hat{+} C).$$

Si  $\vec{x} \in A \hat{+} (B \cap C)$ , alors  $\vec{x} = \vec{a} \hat{+} \vec{d}$ , avec  $\vec{d} \in B \cap C$ , donc  $\vec{d} \in B$ , donc  $\vec{x} \in A \hat{+} B$ .

On montrerait de même que  $\vec{x} \in A \hat{+} C$  et donc  $\vec{x} \in (A \hat{+} B) \cap (A \hat{+} C)$ .

Pour montrer la distributivité, on n'arrive pas à montrer que dans le cas général :

$$(A \hat{+} B) \cap (A \hat{+} C) \subset A \hat{+} (B \cap C),$$

donc on cherche un exemple pour lequel cette inclusion n'est pas vérifiée.

On définit

$$A = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^2, x_2 = 0\}, B = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^2, x_1 = 0\}, C = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^2, x_1 = x_2\}$$

On montre que  $A \hat{+} B = \mathbb{R}^2$ , pour cela il faut montrer que tout élément de  $\mathbb{R}^2$  peut s'écrire comme la somme d'un élément de  $A$  et d'un élément de  $B$ .

On montre de même que  $A \hat{+} C = \mathbb{R}^2$ .

On montre que  $B \cap C = \{\vec{0}\} = O$ .

On a donc  $(A \hat{+} B) \cap (A \hat{+} C) = \mathbb{R}^2$ ,  $A \hat{+} (B \cap C) = A \hat{+} O = A$ .

L'inclusion  $(A \hat{+} B) \cap (A \hat{+} C) \subset A \hat{+} (B \cap C)$  n'est donc pas vérifiée. Donc il n'y a pas distributivité.

#### TD1-Exercice 15

$\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$  est une base de  $E$  donc  $\dim E = n$ . La famille  $\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_n\}$  contient  $n$  vecteurs, il suffit de montrer que cette famille est libre pour conclure que c'est une base.

$$\begin{aligned} \alpha_1 \vec{f}_1 + \alpha_2 \vec{f}_2 + \dots + \alpha_n \vec{f}_n = 0 &\Leftrightarrow \alpha_1(\vec{e}_1 + \vec{e}_2) + \alpha_2(\vec{e}_2 + \vec{e}_3) + \dots + \alpha_{n-1}(\vec{e}_{n-1} + \vec{e}_n) + \alpha_n \vec{e}_n = 0 \\ &\Leftrightarrow \alpha_1 \vec{e}_1 + (\alpha_1 + \alpha_2) \vec{e}_2 + \dots + (\alpha_{n-2} + \alpha_{n-1}) \vec{e}_{n-1} + (\alpha_{n-1} + \alpha_n) \vec{e}_n = 0 \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} \alpha_1 = 0 \\ \alpha_1 + \alpha_2 = 0 \\ \alpha_{n-2} + \alpha_{n-1} = 0 \\ \alpha_{n-1} + \alpha_n = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0. \end{aligned}$$

On a utilisé le fait que  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_3\}$  est une famille libre, donc si une combinaison linéaire de ces vecteurs est nulle, tous les coefficients sont nuls.

On aurait pu, au lieu de montrer que la famille  $\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_n\}$  était libre, montrer qu'elle était génératrice, il aurait alors fallu montrer que pour tout vecteur de  $E$ , donc pour tout vecteur  $\vec{x} = \alpha_1 \vec{e}_1 + \alpha_2 \vec{e}_2 + \dots + \alpha_n \vec{e}_n$ , il existe des coefficients  $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$  (qui dépendent de  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ ) tels que  $\vec{x} = \beta_1 \vec{f}_1 + \beta_2 \vec{f}_2 + \dots + \beta_n \vec{f}_n$ .