

Chap. 4 | Révisions et compléments d'algèbre linéaire**1. Espaces vectoriels**

- Familles quelconques de vecteurs (finies ou infinies). Familles libres, familles génératrices, bases.
- Théorèmes de la base incomplète et de la base extraite.
- Somme de p sous-espaces vectoriels, somme directe. Caractérisation. Cas particulier de la somme de deux sous-espaces vectoriels : somme directe, espaces supplémentaires et caractérisation. Base adaptée.
- Hyperplans en dimension finie (définis comme des sous-espaces admettant une droite comme supplémentaire). Caractérisation à l'aide du noyau d'une forme linéaire non nulle. L'intersection de p hyperplans est de dimension au moins $n - p$.

2. Applications linéaires

- Définition, noyau et image. Caractérisation de l'injectivité et de la surjectivité.
- Théorème du rang. En dimension finie, f injectif ssi f surjectif ssi f bijectif. L'image d'une base (de toute base) par un isomorphisme est une base.
- Représentation matricielle des vecteurs et des applications linéaires. Matrices de passages et changement de bases.
- Sous-espaces stables, endomorphismes induits.

3. Matrices

- Opérations sur les matrices : produit, calcul de puissances.
- Matrices semblables. Deux matrices semblables ont même rang, même trace et même déterminant.

4. Endomorphismes remarquables

- Projecteurs : définition, caractérisation ($p \circ p = p$ où $p \in \mathcal{L}(E)$).
- Symétries : définition, caractérisation ($s \circ s = \text{id}_E$ où $s \in \mathcal{L}(E)$).

Questions de cours :

- Les sous-espaces $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ et $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ sont supplémentaires dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.
- Pour tout $(A, B) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})^2$, $\text{Tr}(AB) = \text{Tr}(BA)$. Trace d'un endomorphisme.
- Théorème du rang.
- Si s est une symétrie vectorielle de E , $E = \text{Ker}(s - \text{id}_E) \oplus \text{Ker}(s + \text{id}_E)$.
- L'intersection de p hyperplans de E avec $\dim(E) = n$ est un espace vectoriel de dimension au moins $n - p$.