

1 Familles libres • Cadre. • E est un \mathbb{K} -e.v. • $\mathcal{F} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n)$ est une famille finie de vecteurs de E

Définition 1

- La famille \mathcal{F} est libre si la seule combinaison linéaire de \mathcal{F} donnant le vecteur nul est celle où tous les coefficients sont nuls.

Autrement dit \mathcal{F} est libre si pour tout $(\alpha_i)_{1 \leq i \leq n} \in \mathbb{K}^n$:

- \mathcal{F} est liée si elle n'est pas libre i.e. si :

• **Vocabulaire.** On dit aussi que les \vec{u}_i sont linéairement indépendants (au lieu de « \mathcal{F} est une famille libre »).

Exemple 1 — Dans \mathbb{R}^3 on note $\vec{u}_1 = (1, 0, 0)$, $\vec{u}_2 = (0, 1, 0)$, $\vec{v} = (1, 1, 0)$ et $\vec{w} = (0, 1, 1)$.
Montrer que : **a)** $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{v})$ est liée. **b)** $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{w})$ est libre.

Exemple 2 — Dans \mathbb{R}^3 , la famille $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$ où $\vec{u}_1 = (1, 0, 2)$, $\vec{u}_2 = (1, 1, 3)$, $\vec{u}_3 = (2, -3, 1)$ est-elle libre ?

Exemple 3 — Dans $\mathbb{R}_2[X]$, la famille (P, Q, R) où $P = -1 + 3X + 2X^2$, $Q = X + X^2$ et $R = -X - 2X^2$ est-elle libre ?

Exemple 4 — Montrer que $f_1: x \mapsto \cos x$, $f_2: x \mapsto \sin x$, $f_3: x \mapsto x \cos x$ et $f_4: x \mapsto x \sin x$ forment une famille libre.

Théorème 1

Une famille est liée ssi :

Exemple 5 — Montrer que $f_1: x \mapsto \cos x$, $f_2: x \mapsto \sin x$ et $f_3: x \mapsto \cos(x - \frac{\pi}{3})$ forment une famille liée de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

- **Remarques :**
 - Une famille de deux vecteurs (\vec{u}, \vec{v}) est liée ssi :
 - Une famille d'un seul vecteur (\vec{u}) est libre ssi :
 - La famille vide est :

Théorème 2

- Si \mathcal{F} est libre :
- Si \mathcal{F} est libre et si :

Exercice 1 ♥ — Démontrer le second point (le premier est simple).

Théorème 3

- Une famille (P_0, \dots, P_n) de polynômes est dite *de degrés étagés* si :
-

Exercice 2 ♥ — Démontrer la propriété de liberté par récurrence sur n .

2 Bases

Théorème 4

Une famille est une base de E ssi elle est à la fois :

Exercice 3 ♥ — Démontrer le théorème.

SF 3 : Trouver une base d'un s.e.v. F

Exemple 6 — Donner une base de : **a)** $\{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - 2y - z = 0 \text{ et } x - y + t = 0\}$ **b)** $\{P \in \mathbb{R}_2[X] \mid P(X+1) = XP'\}$

Exemple 7 — Soit $a \in \mathbb{K}$. Montrer que la famille $(1, (X-a), (X-a)^2, \dots, (X-a)^n)$ est une base de $\mathbb{K}_n[X]$.

- **Vocabulaire : bases canoniques de \mathbb{K}^n , $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ et $\mathbb{K}_n[X]$.**
- La base canonique de \mathbb{K}^n est la famille $(\vec{e}_i)_{1 \leq i \leq n}$ où : $\vec{e}_1 = (1, 0, \dots, 0)$, $\vec{e}_2 = (0, 1, 0, \dots, 0)$, \dots , $\vec{e}_n = (0, \dots, 0, 1)$
- La base canonique de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ est la famille $(E_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$.
- La base canonique de $\mathbb{K}_n[X]$ est la famille $(1, X, X^2, \dots, X^n)$

3 Généralisations : familles libres quelconques / parties libres

Définition 2

Soit $(\vec{u}_i)_{i \in I}$ une famille de vecteur de E . La famille $(\vec{u}_i)_{i \in I}$ ou la partie $A = \{\vec{u}_i\}_{i \in I}$ est dite *libre* si toutes ses sous-familles finies sont libres. Elle est dite *liée* dans le cas contraire.

En pratique : pour vérifier la liberté d'une famille infinie $(\vec{u}_i)_{i \in \mathbb{N}}$

On se ramène au cas d'une famille finie : on montre que la famille $(\vec{u}_i)_{1 \leq i \leq n}$ est libre pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Exemple 8 — La famille $(X^k)_{k \in \mathbb{N}}$ est libre.

- **Remarque.** Comme pour les familles finies, la famille $(\vec{u}_i)_{i \in I}$ (ou la partie est $\{\vec{u}_i\}_I$) est *libre* si pour toute famille $(\alpha_i)_{i \in I} \in \mathbb{K}^I$ **presque nulle** : $\sum_{i \in I} \alpha_i \vec{u}_i = \vec{0}_E \implies \forall i \in I, \alpha_i = 0$
- **Remarque.** La caractérisation des bases fournie par le théorème 4 reste valable pour les familles quelconques.