

1 Espaces vectoriels de dimension finie sur $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C}

- a) Définition d'un e.v. de dimension finie. Matrice d'une famille de vecteurs dans une base. Dans un e.v. ayant une base de n vecteurs, toute famille libre a moins de n vecteurs et est une base si et seulement si elle a exactement n vecteurs. Définition de la dimension d'un e.v. Théorème de la base incomplète.
- b) Dimension d'un s.e.v., rang d'une famille de vecteurs, méthode du pivot de Gauss sur les colonnes, famille principale extraite.
- c) Familles génératrices d'un e.v., de toute famille génératrice, on peut extraire une base.
- d) Somme de deux s.e.v., somme directe, s.e.v. supplémentaires, existence de supplémentaire, dimension d'une somme de deux s.e.v. (th. de Grassmann), caractérisation de la supplémentarité de deux s.e.v. (th « 3 pour le prix de 2 »).
- e) Théorème du rang.
- f) Formes linéaires et hyperplans.
- g) App. linéaires en dimension finie : toute application linéaire est déterminée par la connaissance des images des vecteurs d'une base, matrice d'une application linéaire, expression matricielle d'une application linéaire, calcul des coordonnées de l'image d'un vecteur.
- h) Opérations sur les app. linéaires et lien avec celles sur les matrices.
- i) Rang d'une matrice, lien avec les deux autres notions de rang (rang d'une famille de vecteurs, rang d'une application linéaire).
- j) Matrices inversibles, diverses caractérisations.
- k) Changement de bases : effet sur les coordonnées d'un vecteur, effet sur la matrice d'une application linéaire, d'un endomorphisme.

2 Calculs matriciels

- a) Transposition des matrices (notation officielle A^T), propriétés.
- b) Bestiaire des matrices carrés : triangulaire supérieure ou inférieure, diagonale, symétrique, antisymétrique.
- c) Matrices équivalentes, lien avec le rang.
- d) Matrices semblables. Trace d'une matrice, d'un endomorphisme.

Démonstrations à connaître

- si A, B sont deux matrices carrées de $\mathcal{M}_n(K)$ telles que $AB = I_n$, alors A est inversible et B est son inverse ; même chose si on suppose $BA = I_n$
- formule de changement de bases : effet sur les coordonnées d'un vecteur
- les s.e.v. $\mathcal{S}_n(K)$ et $\mathcal{A}_n(K)$ sont supplémentaires dans $\mathcal{M}_n(K)$