

# Feuille d'exercices 17

## Espaces vectoriels : dimension finie

### — Exercice 1 ●○○ — Compléter ou extraire

- La famille de  $\mathbb{R}^4$  formée de  $e_1 = (1, 0, 1, 1)$ ,  $e_2 = (1, 1, 1, 1)$  et  $e_3 = (0, 1, 1, 0)$  est-elle libre ? Si oui, la compléter en une base de  $\mathbb{R}^4$ .
- La famille de polynômes  $(X, 1 - X, X^2 + X^3)$  est-elle libre ? Si oui, la compléter en une base de  $\mathbb{R}_3[X]$ .
- La famille de  $\mathbb{R}^4$  formée des vecteurs  $e_1, e_2$  et  $e_3$  de la question 1, ainsi que des vecteurs  $e_4 = (2, 1, 2, 2)$ ,  $e_5 = (0, 0, 1, 1)$  et  $e_6 = (2, 0, 0, 1)$  est-elle génératrice dans  $\mathbb{R}^4$  ? Si oui, en extraire une base.
- La famille de  $M_2(\mathbb{R})$  formée des matrices

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_5 = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}, A_6 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$$

est-elle génératrice dans  $M_2(\mathbb{R})$  ? Si oui, en extraire une base.

**Correction :**

**Méthode :**

**Détails :**

- Soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$  tels que  $\alpha e_1 + \beta e_2 + \gamma e_3 = 0$ . On a alors

$$\begin{cases} \alpha + \beta = 0 \\ \beta + \gamma = 0 \\ \alpha + \beta + \gamma = 0 \\ \alpha + \beta = 0 \end{cases}$$

Après une résolution rapide, on trouve  $\alpha = \beta = \gamma = 0$ , ce qui prouve que la famille  $(e_1, e_2, e_3)$  est libre.

On sait que  $\dim(\mathbb{R}^4) = 4$ , donc il manque un vecteur à la famille pour faire une base. L'algorithme de la base incomplète nous suggère de piocher dans la base canonique.

Soit  $f_1 = (1, 0, 0, 0)$ , alors on montre comme ci-dessus que  $(e_1, e_2, e_3, f_1)$  est libre, et puisqu'elle est composée de quatre éléments, elle aussi génératrice de  $\mathbb{R}^4$ , et c'est donc une base de  $\mathbb{R}^4$ .

- On montre de manière standard que la famille  $(X, 1 - X, X^2 + X^3)$  est libre. Comme  $\dim(\mathbb{R}_3) = 4$ , il ne manque qu'un seul vecteur pour avoir une base. Comme 1 et  $X$  sont déjà dans  $\text{Vect}(X, 1 - X, X^2 + X^3)$ , on ne les prend pas, mais on prend  $X^2$  pour compléter. On montre que la famille  $(X, 1 - X, X^2 + X^3, X^2)$  est libre, et on conclut comme ci-dessus : c'est une base de  $\mathbb{R}_3[X]$ .
- La famille de  $\mathbb{R}^4$  formée des vecteurs  $e_1, e_2$  et  $e_3$  de la question 1, ainsi que des vecteurs  $e_4 = (2, 1, 2, 2)$ ,  $e_5 = (0, 0, 1, 1)$  et  $e_6 = (2, 0, 0, 1)$  est-elle génératrice dans  $\mathbb{R}^4$  ? Si oui, en extraire une base.
- La famille de  $M_2(\mathbb{R})$  formée des matrices

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_5 = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}, A_6 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$$

est-elle génératrice dans  $M_2(\mathbb{R})$  ? Si oui, en extraire une base.

**— Exercice 2 ●○○ — Dimension et base** Déterminer une base et la dimension des sous-espaces vectoriels suivants (on pourra vérifier que c'est un sous-espace vectoriel en cas de doute) :

- $\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = z\}$ .
- $\{(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) \in \mathbb{R}^5 \mid x_1 - 2x_3 + x_4 = 0 \text{ et } x_1 + x_2 + x_5 = 0 \text{ et } x_3 + x_4 + 2x_5 = 0\}$ .
- Le sous-ensemble de  $\mathbb{R}^4$  donné par  $\{(\alpha + 2\beta, -\beta + \gamma, -\gamma + 3\alpha, \beta) \mid (\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3\}$ .
- $\{P \in \mathbb{R}[X] \mid P(X^3) = X^2 P(X^2)\}$ .
- $\{P \in \mathbb{R}_3[X] \mid P(1) = P'(1) = 0\}$ .
- L'ensemble des suites arithmétiques (réelles ou complexes). A-t-on un résultat similaire pour les suites géométriques ?

**Correction :**

**Méthode :**

**Détails :**

- Notons  $F$  l'ensemble donné. Avec les méthodes standard, on a

$$F = \text{Vect}((1, 0, 1); (0, 1, 0)).$$

La famille  $(1, 0, 1); (0, 1, 0)$  est bien libre car formée de deux vecteurs non colinéaires, et génératrice de  $F$ , c'est donc une base de  $F$ . Ainsi,  $\dim(F) = 2$ .

- On résout par pivot pour trouver une base et déduire la dimension.
- Il est clair que

$$F = \text{Vect}((1, 0, 0, 3); (2, -1, 0, 1); (0, 0, -1, 1)).$$

Après une preuve rapide, la famille  $((1, 0, 0, 3); (2, -1, 0, 1); (0, 0, -1, 1))$  est libre, c'est donc une base de  $F$ , et  $\dim(F) = 3$ .

- Sans restrictions sur le degré, cela semble dur. Déjà, le polynôme nul est dans  $F$ . Il ne faut pas se lancer mais constater que le degré de  $P \in F$  est contraint : notons  $n = \deg(P)$ , alors on a

$$P(X^3) = X^2P(X^2) \implies 3n = 2 + n \iff n = 2.$$

Ainsi, les éléments non nuls de  $F$  sont nécessairement de degré 2. Cherchons  $P$  sous la forme  $P = aX^2 + bX + c$ , alors on a

$$P(X^3) = X^2P(X^2) \iff aX^6 + bX^3 + c = aX^6 + bX^4 + cX^2 \iff b = c = 0$$

Ainsi,  $F = \{aX^2, \text{ avec } a \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}(X^2)$ .

Une famille d'un élément non nul étant libre, on a  $(X^2)$  qui est une base de  $F$ , d'où  $\dim(F) = 1$ .

- Voir DS, on trouve  $\dim(F) = 2$ .
- Facile et extrême. Toute suite arithmétique  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  vérifie

$$\exists (u_0, q) \in \mathbb{R}^2 \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad u_n = u_0 + qn.$$

Posons  $v = (1, \dots)$  la suite constante égale à 1, et  $w = (0, 1, 2n, \dots)$  a suite des entiers, alors l'ensemble des suites arithmétiques est

$$F = \{u_0v + qw, \text{ avec } (u_0, q) \in \mathbb{R}^2\} = \text{Vect}(v, w).$$

La famille  $(v, w)$  est libre car ces deux suites de non pas colinéaires, donc c'est une base de  $F$ .

Finalement, l'ensemble des suites arithmétiques est un sous-espace vectoriel des suites de dimension 2 : c'est un plan!

On ne peut faire ce raisonnement avec les suites géométriques car il ne s'agit pas d'un sous-espace vectoriel.

### — Exercice 3 ●○○ — Dimension et base, bis

- Déterminer une base et la dimension du sous-espace  $F$  de  $\mathbb{R}^5$  suivant :

$$F = \text{Vect}(e_1, e_2, e_3, e_4, e_5, e_6, e_7),$$

avec :

$$\begin{aligned} e_1 &= (1, 1, 2, 1, 1), & e_2 &= (1, -1, 1, 3, -1), & e_3 &= (2, 3, 3, 7, 6), & e_4 &= (1, 2, 2, 1, 4), \\ e_5 &= (0, 1, 0, 1, 2), & e_6 &= (1, 3, 2, 4, 4), & e_7 &= (1, 1, 1, -1, 3). \end{aligned}$$

- Comment traiter la question 4 de l'exercice 1 avec un procédé visuellement plus efficace, similaire à la question précédente.

### — Exercice 4 ●○○ — Famille des puissances d'une matrice

Soit  $n \in \mathbb{N}$ , et  $M \in M_n(\mathbb{R})$ .

- Donner la dimension de  $M_n(\mathbb{R})$  et en rappeler une base.
- Justifier qu'il existe un entier  $p \in \mathbb{N}^*$  tel que la famille  $(I_n, M, \dots, M^p)$  est liée.
- Montrer qu'il existe  $P \in \mathbb{R}[X]$  tel que  $P(M) = 0_{M_n(\mathbb{R})}$ .

#### Correction :

- Question de cours : on a  $\dim(M_n(\mathbb{R})) = n^2$ , et une base est donnée par la base canonique formée des matrices élémentaires  $(E_{ij})$  avec  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$
- La famille  $(I_n, M, \dots, M^p)$  est composée de  $p+1$  éléments. Or toute famille qui possède plus d'éléments que la dimension est liée. Ainsi, si  $p+1 \geq n^2+1$ , c'est-à-dire si  $p \geq n^2$ , la famille est liée. La question est de trouver un polynôme annulateur de  $M$ . D'après la question précédente, la famille  $(I_n, M, \dots, M^{n^2})$  est liée, il existe donc des constantes  $(\lambda_i)_{i=0, \dots, n^2}$  telles que

$$\sum_{i=0}^{n^2} \lambda_i M^i = 0.$$

On introduit le polynôme  $P = \sum_{i=0}^{n^2} \lambda_i X^i$ . Par construction, on a

$$P(M) = \sum_{i=0}^{n^2} \lambda_i M^i = 0.$$

**Pour aller plus loin :** On a montré que tout polynôme de degré  $d \geq n^2$  annule une matrice de taille  $n \times n$ . Mais il n'est pas conseillé de considérer des polynômes de degré 9 pour annuler une matrice de taille  $3 \times 3$ . Un théorème puissant de deuxième année donnera un polynôme annulateur naturel de degré  $n$  : le polynôme  $X \mapsto \det(M - XI_n)$ , une fois le déterminant bien défini.

### — Exercice 5 ●○○ — Trouver un supplémentaire

Trouver un supplémentaire des sous-espaces vectoriels suivants (par « trouver » on entend : décrire, par des équations, ou par une base, et si possible donner la dimension) :

- Tous les sous-espaces vectoriels des questions 2.1–2.5.
- Soient  $(n, p) \in \mathbb{N}^* \times \mathbb{N}^*$  avec  $p < n$ . Dans  $E = \mathbb{R}_n[X]$ , le sous-espace vectoriel

$$F = \{P \in \mathbb{R}_n[X] \mid \forall k \in \llbracket 0, p \rrbracket, P^{(k)}(1) = 0\}$$

3. Dans  $E = M_2(\mathbb{R})$ , le sous-espace vectoriel

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mid a + d = 0 \right\}$$

4. Dans  $E = C^0([0, 1], \mathbb{R})$ , le sous-espace vectoriel

$$F = \left\{ f \in E, \int_0^1 f(t) dt = 0 \right\}.$$

### Correction :

1. Voir cours
2. Voir cours
3. On écrit :

$$\begin{aligned} F &= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & -a \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \left\{ a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right) = \text{Vect}(E_{11} - E_{22}, E_{12}, E_{21}) \end{aligned}$$

Il est direct que la famille  $(E_{11} - E_{22}, E_{12}, E_{21})$  est libre, ainsi c'est une base de  $F$ , et  $\dim(F) = 3$ . Ainsi, un supplémentaire  $G$  doit vérifier  $\dim(G) = \dim(M_2(\mathbb{R})) - \dim(F) = 4 - 3 = 1$ . Il suffit donc de prendre pour base de  $G$  une matrice qui ne soit pas dans  $F$ , par exemple :

$$G = \text{Vect}(E_{11}).$$

Alors, on a bien  $F \cap G = \{0\}$  (le vérifier), donc  $E = F \oplus G$ .

4. Idée standard pour ce genre de sous-espace vectoriel : on retranche ce qu'il faut pour être dans  $F$ . Pour  $f \in E$ , posons  $g = f - \int_0^1 f(t) dt$ . Alors on a bien

$$f = f - \int_0^1 f(t) dt + \int_0^1 f(t) dt = g + \int_0^1 f(t) dt.$$

Le second terme  $I = \int_0^1 f(t) dt$  est une constante, ainsi, on pose  $H = \text{Vect}(1)$ , l'ensemble des fonctions constantes. On a

$$\int_0^1 g(t) dt = \int_0^1 (f(t) - I) dt = \int_0^1 f(t) dt - I \times 1 = I - I = 0,$$

donc  $g \in F$ .

Cela prouve que  $E = F + \text{Vect}(1)$ . Notez que l'idée est naturelle : en soustrayant une constante (la valeur moyenne de  $f$ ), on obtient une fonction d'intégrale nulle. Il reste à montrer que la somme est directe. Soit  $f \in F \cap \text{Vect}(1)$ . On a :

$$\left\{ \begin{array}{l} \forall t \in [0, 1] : f(t) = \lambda \\ \int_0^1 f(t) dt = 0 \end{array} \right\} \implies \int_0^1 \lambda dt = 0 \iff \lambda = 0 \iff f = 0.$$

Cela prouve que  $F \cap \text{Vect}(1) = \{0\}$ , et donc que la somme est directe.

— **Exercice 6** ●●○ — **Trouver un supplémentaire** Soit  $E = M_3(\mathbb{R})$ , et  $F$  le sous-ensemble de  $E$  suivant :

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} a-b & 0 & a+b-c \\ 0 & 2a-b+c & 0 \\ a+b-c & 0 & a-b \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\}.$$

1. Justifier que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .
2. Donner une base et la dimension de  $F$ .
3. Déterminer un supplémentaire de  $F$  dans  $E$ .
4. Reprendre l'exercice avec

$$G = \left\{ \begin{pmatrix} a-b & 0 & a-c \\ 0 & 2a-b-c & 0 \\ a-c & 0 & a-b \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\}$$

### Correction :

1. On voit que  $F$  peut s'écrire :

$$F = \{aA_1 + bA_2 + cA_3, (a, b, c) \in \mathbb{R}^3\} = \text{Vect}(A_1, A_2, A_3),$$

où on a introduit les matrices

$$M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad M_2 = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

2. La famille  $(M_1, M_2, M_3)$  est génératrice de  $F$ , mais est-ce une base ? Ne concluons pas trop vite. On peut montrer la liberté à la main : soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$  tels que

$$\alpha A_1 + \beta A_2 + \gamma A_3 = 0 \iff \begin{cases} a-b=0 \\ a+b-c=0 \\ 2a-b+c=0 \end{cases} \iff a=b=c=0 \text{ après résolution.}$$

Ainsi, la famille  $(M_1, M_2, M_3)$  est libre. Ainsi, une base de  $F$  est  $(M_1, M_2, M_3)$ , donc  $\dim(F) = 3$ .

3. Un tel supplémentaire  $H$  vérifie :  $\dim(F) + \dim(H) = \dim(M_3(\mathbb{R})) = 9$ , et donc  $\dim(H) = 6$ . On cherche donc une famille libre de 6 matrices en anticipant pour qu'aucune de leurs combinaisons ne soient dans  $F$ . On s'aide de la base canonique formée des matrices élémentaires  $(E_{ij})$ . Déjà, on prend les quatre matrices élémentaires  $(E_{12}, E_{21}, E_{23}, E_{32})$ . De plus, les matrices  $E_{11}$  et  $E_{33}$  ne sont pas combinaisons linéaires de  $(M_1, M_2, M_3)$ . Finalement, on pose

$$H = \text{Vect}(E_{12}, E_{21}, E_{23}, E_{32}, E_{11}, E_{33}).$$

Puisque la famille  $(E_{12}, E_{21}, E_{23}, E_{32}, E_{11}, E_{33})$  est libre, on a  $\dim(H) = 6$ . Par ailleurs, soit  $M \in F \cap H$ , après des calculs rapide, on a  $M = 0$ , ce qui prouve que  $F \cap H = \{0\}$ , et donc la somme est directe. Finalement, on a bien  $M_2(\mathbb{R}) = F \oplus H$ .

4. On voit que  $G$  peut s'écrire :

$$G = \{aM_1 + bM_2 + cM_3, (a, b, c) \in \mathbb{R}^3\} = \text{Vect}(M_1, M_2, M_3),$$

où on a introduit les matrices

$$M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad M_2 = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

La famille  $(M_1, M_2, M_3)$  est génératrice de  $G$ , mais est-ce une base ? Ne concluons pas trop vite. On peut essayer de montrer la liberté à la main, et échouer. On voit (ou on trouve en résolvant un système) que :  $M_1 + M_2 + M_3 = 0$ , ce qui prouve que la famille est liée. Puisque  $M_3 = -M_1 - M_2$ , on a :

$$G = \text{Vect}(M_1, M_2, M_3) = \text{Vect}(M_1, M_2),$$

donc la famille  $(M_1, M_2)$  est libre.

Cette fois, les matrices deux matrices  $M_1$  et  $M_2$  étant non colinéaires, elles forment une famille libre. Ainsi, une base de  $G$  est  $(M_1, M_2)$ , donc  $\dim(G) = 2$ .

### — Exercice 7 ●● — Un sous-espace de fonctions On note

$$F = \{x \mapsto a \sin(x + \varphi) \mid (a, \varphi) \in \mathbb{R}^2\}.$$

Montrer que  $F = \text{Vect}(\sin, \cos)$ , et en déduire sa dimension.

**Correction :**

**Méthode :**

Essayer de "développer" la fonction  $x \mapsto a \sin(x + \varphi)$ . Attention, il faut aussi justifier que toute fonction de  $\text{Vect}(\sin, \cos)$  est de cette forme !

**Détails :**

Procédons par double inclusion.

• Soit  $f \in F$ . Alors on a

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad f(x) = a \sin x \cos \varphi + \cos x \sin \varphi \in \text{Vect}(\sin, \cos).$$

Cela prouve  $F \in \text{Vect}(\sin, \cos)$ .

• Réciproquement soit  $f \in \text{Vect}(\sin, \cos)$ , c'est-à-dire que

$$\exists (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2, \quad \forall x \in \mathbb{R}, \quad f(x) = \alpha \sin x + \beta \cos x.$$

On sait que cette fonction peut être transformée sous la forme

$$f(x) = r \cos(x - \phi) \quad \text{avec} \quad \begin{cases} r = \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \\ \phi \text{ vérifiant } \cos \phi = \frac{\beta}{r} \text{ et } \sin \phi = \frac{\alpha}{r} \end{cases}.$$

On déduit

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad f(x) = r \cos(x - \phi) = r \sin(x - \phi - \frac{\pi}{2})$$

ce qui prouve que  $f \in F$ .

Il reste à donner la dimension de  $F$ . Montrons que  $(\sin, \cos)$  est une famille libre (attention : ce sont des fonctions). Soient  $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$  tels que

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad \alpha \sin x + \beta \cos x = 0.$$

En évaluant en  $x = 0$ , on trouve  $\beta = 0$ , puis en évaluant en  $x = \frac{\pi}{2}$ , on obtient  $\alpha = 0$ . Cela prouve que la famille est libre, et donc que  $\dim(F) = 2$ .

**Remarque :** Si on a oublié la transformation  $\alpha \sin x + \beta \cos x = r \cos(x - \phi)$ , ne pas hésiter à la retrouver manuellement en développant, c'est finalement le cœur de l'argument. Si on a oublié les formules, qu'on ne les retrouve pas, mais qu'on sait qu'elles existent, cela fonctionne aussi.

— **Exercice 8 ●●** — **Une autre vision des suites récurrentes linéaires** Soit  $a$  et  $b$  dans  $\mathbb{C}$  avec  $a \neq 1$ . On note  $E$  l'ensemble des suites à valeurs complexes qui vérifient

$$u_{n+1} = au_n + b.$$

1. Trouver une suite  $(v_n)$  simple dans  $E$ .
2. On note  $F$  l'ensemble des suites de la forme  $(u_n - v_n)$ , où  $(u_n)$  est dans  $E$ . Montrer que  $F$  est une droite vectorielle que l'on précisera.
3. En déduire une description des suites dans  $E$ .
4. Adapter la méthode pour décrire les suites qui vérifient

$$u_{n+2} = 2u_{n+1} + u_n - 8.$$

**Correction :**

1. On se souvient du cours sur ces suites arithmético-géométriques : une suite qui vérifie la relation est par exemple la suite correspondant au point fixe  $\ell$  de  $x \mapsto ax + b$ . Cette valeur se trouve en résolvant  $\ell = a\ell + b$ , et donc on a la suite constante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad v_n = \ell = \frac{b}{1-a}.$$

2. C'est encore le cours sur les suites arithmético-géométriques. Posons  $w_n = u_n - v_n$ , alors la suite  $(w_n)$  vérifie

$$w_{n+1} = aw_n,$$

Et donc  $w_n = w_0 a^n$ . L'ensemble  $F$  des suites géométriques de raison  $a \in \mathbb{R}$  fixée est un sous-espace vectoriel de dimension 1, et on vient de montrer :  $(u_n) \in E \iff (u_n - v_n) \in F$ .

3. Ce qui précède prouve que

$$E = \{(v_n) + (w_n), (w_n) \in F\}.$$

**Pour aller plus loin :** Nous n'avons rien fait de nouveau par rapport au cours sur les suites arithmético-géométriques, mais nous avons présenté l'étude en terme d'espace vectoriels. En fait, l'idée est commune à beaucoup de nos chapitres : théorème de superposition pour les équations différentielles, étude des solutions d'un système linéaire avec second membre, ... : on montre qu'en soustrayant une solution particulière, on obtient des éléments d'un espace vectoriel, solutions d'une équation linéaire (ou : homogène). La théorie sous-jacente est celle des *espaces affines* : ce sont des espaces obtenus par une translation des espace vectoriels.

- 4.