

3.5 Indépendance, bases

3.5.1 Proposition

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et $\{x_1, \dots, x_n\}$ une famille de vecteurs de E

Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

1. Il existe des scalaires λ_i non tous nuls tels que :

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0_E$$

2. L'un des x_i est combinaison linéaire des autres

Démonstration

1. Supposons qu'il existe des scalaires λ_i non tous nuls tels que : $\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0_E$

Soit i_0 l'indice $1 \leq i_0 \leq n$ tel que $\lambda_{i_0} \neq 0$. Alors :

$$\begin{aligned} \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0_E &\iff \lambda_{i_0} x_{i_0} = -(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \\ &\quad \dots + \lambda_{i_0-1} x_{i_0-1} + \lambda_{i_0+1} x_{i_0+1} + \dots + \lambda_n x_n) \\ &\iff x_{i_0} = -\frac{1}{\lambda_{i_0}} (\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \\ &\quad \dots + \lambda_{i_0-1} x_{i_0-1} + \lambda_{i_0+1} x_{i_0+1} + \dots + \lambda_n x_n) \\ &\iff x_{i_0} = -\frac{\lambda_1}{\lambda_{i_0}} x_1 - \frac{\lambda_2}{\lambda_{i_0}} x_2 + \dots + \\ &\quad \dots + \frac{\lambda_{i_0-1}}{\lambda_{i_0}} x_{i_0-1} + \frac{\lambda_{i_0+1}}{\lambda_{i_0}} x_{i_0+1} + \dots + \frac{\lambda_n}{\lambda_{i_0}} x_n \end{aligned}$$

On montre ainsi que x_{i_0} est combinaison linéaire des autres vecteurs

2. Supposons que l'un des x_i est combinaison linéaire des autres

Ceci veut donc dire que $x_i = \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n \lambda_k x_k$ et donc, nous avons :

$$x_i = \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_{i-1} x_{i-1} + \lambda_{i+1} x_{i+1} + \dots + \lambda_n x_n \iff x_i - \lambda_1 x_1 - \dots - \lambda_{i-1} x_{i-1} - \lambda_{i+1} x_{i+1} - \dots + \lambda_n x_n = 0_E$$

3.5.2 Définition

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel

1. Si l'une des 2 conditions équivalentes de la proposition 3.5.1 est vérifiée, on dit que les vecteurs x_1, x_2, \dots, x_n sont linéairement dépendants ou qu'ils forment une famille liée
2. Dans le cas où les 2 conditions équivalentes de la proposition 3.5.1 ne sont pas vérifiées, on dit que les vecteurs x_1, x_2, \dots, x_n sont linéairement indépendants ou qu'ils forment un famille libre
3. Autrement dit, le système x_1, x_2, \dots, x_n est libre si et seulement si l'implication suivante est vraie :

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0_E \implies \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$$

Remarque 15 :

Dans une famille libre, aucun vecteur ne peut s'écrire comme combinaison linéaire des autres

3.5.3 Définition dans le cas d'une famille quelconque

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel .

Soit I un ensemble non vide d'indices puis $(x_i)_{i \in I}$ une famille d'éléments de E

1. La famille $(x_i)_{i \in I}$ est liée si et seulement si il existe une sous-famille finie de la famille $(x_i)_{i \in I}$ qui est liée ou encore il existe une partie finie non vide $J \subset I$ telle que la famille $(x_i)_{i \in J}$ soit liée.
2. La famille $(x_i)_{i \in I}$ est libre si et seulement si toute sous-famille finie de la famille $(x_i)_{i \in I}$ est libre ou encore pour toute partie finie non vide $J \subset I$, la famille $(x_i)_{i \in J}$ est libre.

Remarque 16 :

La définition précédente est surtout utile dans les espaces de polynômes, les espaces de suites ou les espaces fonctionnels.

Exemple 6 :

Des exemples de familles liées ou libres

1. Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel . On dit que 2 vecteurs $u \in E$ et $v \in E$ sont **colinéaires** si et seulement si il existe $a \in \mathbb{K}$ et $a \neq 0$ tel que $u = av$

La famille de vecteurs $\{u, v\}$ est liée puisque $u - av = 0_E$

2. Dans \mathbb{R}^3 muni de sa structure habituelle de \mathbb{R} -espace vectoriel les vecteurs $u = (1, 2, 3)$, $v = (4, 5, 6)$ et $w = (7, 8, 9)v$ puisque

$$u + w = 2v \iff u - 2v + w = 0_{\mathbb{R}^3}$$

3. Dans un \mathbb{K} -espace vectoriel E , la famille $\{u\}$ est libre si et seulement si $u \neq 0_E$
4. Une famille d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E contenant le vecteur nul 0_E n'est pas libre (*Elle est donc liée*)
5. Dans un \mathbb{K} -espace vectoriel E , si la famille $(x_i)_{i \in I}$ est libre, alors tous les vecteurs de cette famille sont non nuls.
6. Une famille contenant 2 fois le même vecteur est liée.
7. Dans un \mathbb{K} -espace vectoriel E , toute sous-famille d'une famille libre est libre. Toute sur-famille d'une famille liée est liée.
8. Dans $\mathbb{C}[X]$, les polynômes X^2 , $X^2 + 1$, $X^2 - 1$ forment un système lié puisque :

$$(X^2 + 1) + (X^2 - 1) = 2X^2 \iff (X^2 + 1) + (X^2 - 1) - 2X^2 = 0$$

9. Dans $\mathbb{K}[X]$, la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est libre

La démonstration n'est pas très difficile.

On doit montrer que toute sous-famille finie non vide de la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est libre.

Soit $p \in \mathbb{N}$ et $\{i_1, \dots, i_p\}$ p entiers tels que $i_1 < i_2 < \dots < i_p$.

Soient $\lambda_1 \in \mathbb{K}, \lambda_2 \in \mathbb{K}, \dots, \lambda_p \in \mathbb{K}$ tels que $\lambda_1 X^{i_1} + \lambda_2 X^{i_2} + \dots + \lambda_p X^{i_p} = 0$. Le polynôme $P(X) = \lambda_1 X^{i_1} + \lambda_2 X^{i_2} + \dots + \lambda_p X^{i_p}$ apparaît donc comme le polynôme nul, et P est le polynôme nul si et seulement si tous ses coefficients sont nuls, c'est à dire si et seulement si $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_p = 0$.

On vient de montrer que toute sous-famille finie non vide de la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est libre.

La famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est donc une famille libre

10. Soit $\{P_n; n \in \mathbb{N}\}$ une famille de polynômes non nuls de degrés deux à deux distincts, c'est à dire que, pour tout $i \in \mathbb{N}$ et tout $j \in \mathbb{N}$, si $i \neq j$, alors $\deg P_i \neq \deg P_j$. La famille $\{P_n; n \in \mathbb{N}\}$ est libre.

Cette fois-ci, la démonstration est plus délicate!!

Soit $p \in \mathbb{N}$ et $\{i_1, \dots, i_p\}$ p entiers. Nous extrayons de la famille $\{P_n; n \in \mathbb{N}\}$, une famille de polynômes P_{i_1}, \dots, P_{i_p} tels que, quitte à ré-ordonner, $\deg P_{i_1} < \deg P_{i_2} < \dots < \deg P_{i_p}$.

Supposons que la famille P_{i_1}, \dots, P_{i_p} soit liée, c'est à dire qu'il existe des scalaires $\lambda_1 \in \mathbb{K}, \lambda_2 \in \mathbb{K}, \dots, \lambda_p \in \mathbb{K}$, non tous nuls tels que $\lambda_1 P_{i_1} + \lambda_2 P_{i_2} + \dots + \lambda_p P_{i_p} = 0$.

On appelle Q le polynôme $Q = \lambda_1 P_{i_1} + \lambda_2 P_{i_2} + \dots + \lambda_p P_{i_p}$. Q est le polynôme nul.

Soit $k, 1 \leq k \leq p$, le plus grand entier tel que $\lambda_k \neq 0$. Alors $Q = \lambda_k P_{i_k} + \sum_{j < k} \lambda_j P_{i_j}$ et

$\deg Q = \deg P_k$, ce qui est incompatible avec le fait que Q soit le polynôme nul.

On vient de montrer que toute sous-famille finie non vide extraite de la famille $\{P_n; n \in \mathbb{N}\}$ est libre.

La famille $\{P_n; n \in \mathbb{N}\}$ est donc une famille libre

11. En particulier, la famille $\{P_n; n \in \mathbb{N} \text{ tels que } \deg P_n = n\}$ est une famille libre de $\mathbb{K}[X]$

Exercice 20 :

Dans \mathbb{R}^3 , muni des opérations usuelles de sa structure naturelle de \mathbb{R} -espace vectoriel, les familles $\{u, v, w\}$ forment-elles une famille libre ou liée?

- $u = (1, 0, 1), v = (0, 1, 1), w = (3, 5, 5)$
- $u = (1, -1, 1), v = (14, -2, 5), w = (4, 0, 1)$

Exercice 21 :

Dans $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, muni des opérations usuelles de sa structure naturelle de \mathbb{C} -espace vectoriel, les familles $\{f_1, f_2, f_3\}$ forment-elles une famille libre ou liée?

- $f_1(x) = \cos x, f_2(x) = \sin x, f_3(x) = \cos 2x$
- $f_1(x) = \cos^2 x, f_2(x) = \sin^2 x, f_3(x) = 1$

Exercice 22 :

- Prouver que la famille de polynômes $\{X^k(1 - X^n); k \in \mathbb{N}\}$ est une famille libre de $\mathbb{R}[X]$.
- Soit $\alpha \in \mathbb{K}$ et $\beta \in \mathbb{K}$ tels que $\alpha \neq \beta$ et $n \in \mathbb{N}$

Montrer que la famille de polynômes $\{(X - \alpha)^k (X - \beta)^{n-k}; 0 \leq k \leq n\}$ est une famille libre de $\mathbb{K}_n[X]$.

3.5.4 Définition de base d'un \mathbb{K} -espace vectoriel

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel
On appelle base de E toute partie $A \subset E$ libre et génératrice

Remarque 17 :

Rappel : une famille $\{e_i; i \in I\}$ est génératrice d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E si et seulement si tout vecteur $u \in E$ peut s'écrire comme combinaison linéaire d'un nombre fini d'éléments de la famille $\{e_i; i \in I\}$

Exemple 7 :

- Dans \mathbb{K}^n , la famille $\{e_i; 1 \leq i \leq n\}$ où $e_i = (0, 0, 0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$ où le 1 se trouve en i -ème position, forme une base de \mathbb{K}^n , cette base est la base canonique
 - ▷ Dans \mathbb{R}^2 (ou \mathbb{C}^2 comme \mathbb{C} -espace vectoriel), la base canonique est donnée par $\{(1, 0); (0, 1)\}$
 - ▷ Dans \mathbb{R}^3 (ou \mathbb{C}^3 comme \mathbb{C} -espace vectoriel), la base canonique est donnée par $\{(1, 0, 0); (0, 1, 0); (0, 0, 1)\}$
- La famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ forme une base de $\mathbb{K}[X]$ puisque :
 - ▷ On vient de montrer que la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est une famille libre

- ▷ D'autre part, tout polynôme $P \in \mathbb{K}[X]$ s'écrit comme combinaison linéaire finie d'éléments de la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$; la famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ est donc génératrice de $\mathbb{K}[X]$
 La famille $\{X^n; n \in \mathbb{N}\}$ forme donc une base de $\mathbb{K}[X]$
3. La famille $\{e^{inx}; n \in \mathbb{Z}\}$ forme une base de $\text{Vect}(\{e^{inx}; n \in \mathbb{Z}\})$
 ▷ Elle est, bien entendu, et par définition, génératrice de $\text{Vect}(\{e^{inx}; n \in \mathbb{Z}\})$
 ▷ D'autre part, la famille $\{e^{inx}; n \in \mathbb{Z}\}$ forme une famille libre (*Démonstration en exercice*)
 On retrouve cette situation dans les séries de Fourier

Exercice 23 :

Montrer que la famille formée des vecteurs $e_1 = (1, 0, 1)$, $e_2 = (1, -1, 1)$ et $e_3 = (0, 1, 1)$ est une base de \mathbb{R}^3

3.5.5 Proposition

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel .
 Soit $\{g_i; 1 \leq i \leq q\}$ et $\{h_i; 1 \leq i \leq p\}$ 2 familles de vecteurs de E
 On suppose que la famille $\{h_i; 1 \leq i \leq p\}$ est libre et que la famille $\{g_1, g_2, \dots, g_q, h_1, h_2, \dots, h_p\}$ est liée.
 Alors, l'un des g_{i_0} avec $1 \leq i_0 \leq q$ est combinaison linéaire des autres $\{g_i; 1 \leq i \leq q \text{ et } i \neq i_0\}$ et $\{h_i; 1 \leq i \leq p\}$

Démonstration

La famille $\{g_1, g_2, \dots, g_q, h_1, h_2, \dots, h_p\}$ étant liée, il existe des scalaires $\lambda_1, \dots, \lambda_q, \mu_1, \dots, \mu_p$ non tous nuls (sinon, la famille $\{g_1, g_2, \dots, g_q, h_1, h_2, \dots, h_p\}$ serait libre, ce qui est contraire à l'hypothèse) tels que :

$$\lambda_1 g_1 + \lambda_2 g_2 + \dots + \lambda_q g_q + \mu_1 h_1 + \mu_2 h_2 + \dots + \mu_p h_p = \sum_{i=1}^q \lambda_i g_i + \sum_{j=1}^p \mu_j h_j = 0_E$$

Il existe un indice i_0 avec $1 \leq i_0 \leq q$ tel que $\lambda_{i_0} \neq 0$.

En effet, si tous les $\lambda_1, \dots, \lambda_q$ étaient nuls, nous aurions alors $\mu_1 h_1 + \mu_2 h_2 + \dots + \mu_p h_p = 0_E$, et de l'indépendance de la famille $\{h_i; 1 \leq i \leq p\}$, tous les scalaires μ_1, \dots, μ_p sont nuls, et nous tomberions sur une contradiction

Soit donc i_0 avec $1 \leq i_0 \leq q$ tel que $\lambda_{i_0} \neq 0$. Nous avons alors :

$$-\lambda_{i_0} g_{i_0} = \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq i_0}}^q \lambda_i g_i + \sum_{j=1}^p \mu_j h_j \iff g_{i_0} = \frac{-1}{\lambda_{i_0}} \left[\sum_{\substack{i=1 \\ i \neq i_0}}^q \lambda_i g_i + \sum_{j=1}^p \mu_j h_j \right]$$

Nous venons donc de démontrer que g_{i_0} était combinaison linéaire des autres $\{g_i; 1 \leq i \leq q \text{ et } i \neq i_0\}$ et $\{h_i; 1 \leq i \leq p\}$

3.5.6 Théorème

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et $\{e_i; i \in I\}$ une base de E
 Alors, tout vecteur $x \in E$ s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire finie des $\{e_i; i \in I\}$
 ⇒ On écrit $x = \sum_{i \in I} \lambda_i e_i$, où les λ_i sont tous nuls sauf un nombre fini
 ⇒ Les scalaires $(\lambda_i)_{i \in I}$ sont appelées les coordonnées de $x \in E$ dans la base $\{e_i; i \in I\}$

Démonstration

La démonstration ne pose pas de difficultés.

★ La famille $\{e_i; i \in I\}$ étant une base de E , il existe des scalaires $(\lambda_i)_{i \in I}$ tels que $x = \sum_{i \in I} \lambda_i e_i$

★ Supposons qu'il existe une seconde famille $(\mu_i)_{i \in I}$ telle que $x = \sum_{i \in I} \mu_i e_i$; alors :

$$x = \sum_{i \in I} \mu_i e_i = \sum_{i \in I} \lambda_i e_i \iff \sum_{i \in I} (\lambda_i - \mu_i) e_i = 0_E$$

Du fait que la famille $\{e_i; i \in I\}$ est une famille libre, nous avons :

$$\sum_{i \in I} (\lambda_i - \mu_i) e_i = 0_E \implies (\forall i \in I) (\lambda_i - \mu_i = 0) \iff (\forall i \in I) (\lambda_i = \mu_i)$$

Nous venons donc de montrer l'unicité de la décomposition d'un vecteur dans une base.

Exercice 24 :

La famille formée des vecteurs $e_1 = (1, 0, 1)$, $e_2 = (1, -1, 1)$ et $e_3 = (0, 1, 1)$ est une base de \mathbb{R}^3 ; quelles sont les coordonnées, dans la base (e_1, e_2, e_3) du vecteur $(1, 2, 3)$, et plus généralement, du vecteur $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$

Exercice 25 :

Dans le \mathbb{R} -espace vectoriel \mathbb{R}^4 rapporté à sa base canonique, vérifier que les vecteurs

$$a = (1, 2, -1, -2) \quad b = (2, 3, 0, -1) \quad c = (1, 3, -1, 0) \quad d = (1, 2, 1, 4)$$

forment une base de \mathbb{R}^4

Calculer les coordonnées du vecteur $X = (7, 14, -1, 2)$ dans la base $\{a, b, c, d\}$

Exercice 26 :

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel et $\{a_1, a_2, \dots, a_n\}$ une famille libre de E . On pose :

$$b_1 = a_1, b_2 = a_1 + a_2, \dots, b_n = a_1 + a_2 + a_3 + \dots + a_n$$

Montrer que la famille $\{b_1, b_2, \dots, b_n\}$ est une famille libre de E

3.5.7 Proposition

Soient E et F 2 \mathbb{K} -espace vectoriel .

Soit $\{e_i; i \in I\}$ une base de E

1. Toute application linéaire $f : E \rightarrow F$ est entièrement déterminée par la donnée des $\{f(e_i); i \in I\}$
2. De plus, pour toute famille $\{f_i; i \in I\}$ de F , il existe une et une seule application linéaire $u : E \rightarrow F$ telle que, pour tout $i \in I$, $u(e_i) = f_i$

Par ailleurs

1. L'application linéaire $f : E \rightarrow F$ est injective si et seulement si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système libre dans F
2. L'application linéaire $f : E \rightarrow F$ est surjective si et seulement si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une famille génératrice F
3. L'application linéaire $f : E \rightarrow F$ est bijective si et seulement si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une base de F

Démonstration

1. Soit $x \in E$. Il existe alors $J \subset I$, J ensemble fini, tel que $x = \sum_{i \in J} \lambda_i e_i$ avec $\lambda_i \in \mathbb{K}$. Alors :

$$f(x) = f\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right) = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i)$$

Ce qui montre que f est entièrement déterminée par la connaissance des $\{f(e_i); i \in I\}$

2. Soit $\{f_i; i \in I\}$ une famille de vecteurs de F et $u : E \rightarrow F$ une application linéaire telle que, pour tout $i \in I$, $u(e_i) = f_i$. Montrons que cette application linéaire est unique.

Soit donc $f : E \rightarrow F$ une seconde application linéaire telle que, pour tout $i \in I$, $f(e_i) = f_i$; montrons que $f = u$

Soit donc $x \in E$; nous avons $x = \sum_{i \in J} \lambda_i e_i$ avec $\lambda_i \in \mathbb{K}$. Alors :

$$u(x) = u\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right) = \sum_{i \in J} \lambda_i u(e_i) = \sum_{i \in J} \lambda_i f_i = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i) = f\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right) = f(x)$$

Donc, pour tout $x \in E$, $u(x) = f(x)$, c'est à dire que $u = f$

3. \Rightarrow **Supposons que l'application linéaire $f : E \rightarrow F$ soit injective.**

Démontrons que la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système libre dans F .

Soient donc $\lambda_i \in \mathbb{K}$ tels que $\sum_{i \in I} \lambda_i f(e_i) = 0_F$ où seuls un nombre fini de λ_i sont non nuls.

Alors :

$$\sum_{i \in I} \lambda_i f(e_i) = 0_F \iff f\left(\sum_{i \in I} \lambda_i e_i\right) = 0_F$$

Ce qui signifie donc que $\sum_{i \in I} \lambda_i e_i \in \ker f$.

De l'injectivité de f nous déduisons que $\sum_{i \in I} \lambda_i e_i = 0_E$, et comme la famille $\{e_i; i \in I\}$ est une

base de E , donc libre, pour tout $i \in I$, nous avons $\lambda_i = 0$ et donc la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système libre dans F

- \Rightarrow **Supposons que la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système libre dans F**

Démontrons que f est injective.

Soit $x \in \ker f$; alors, il existe un ensemble fini $J \subset I$ et des réels λ_i où $i \in J$, tel que $x = \sum_{i \in J} \lambda_i e_i$. Comme $f(x) = 0_F$, nous avons :

$$f\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right) = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i) = 0_F$$

De l'indépendance de la famille $\{f(e_i); i \in I\}$, nous déduisons que, pour tout $i \in J$, $\lambda_i = 0$ et donc $x = 0_E$, ce qui termine de montrer que f est injective.

4. \Rightarrow **Supposons que l'application linéaire $f : E \rightarrow F$ soit surjective.**

Démontrons que la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une famille génératrice F .

Soit $y \in F$; alors, comme f est surjective, il existe $x \in E$ tel que $y = f(x)$.

Comme la famille $\{e_i; i \in I\}$ est une base de E , il existe un sous-ensemble fini $J \subset I$ et des

scalaires $\lambda_i \in \mathbb{K}$ tels que $x = \sum_{i \in J} \lambda_i e_i$ et donc, $y = f(x) = f\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right) = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i)$.

Ainsi, tout $y \in F$ s'écrit comme combinaison linéaire finie d'éléments de la famille $\{f(e_i); i \in I\}$

Ce qui montre que la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une famille génératrice F

- \Rightarrow **Supposons, maintenant, que la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une famille génératrice F**

Démontrons que f est surjective.

Soit $y \in F$. Il faut donc trouver $x \in E$ tel que $f(x) = y$

La famille $\{f(e_i); i \in I\}$ étant une famille génératrice F , il existe un sous-ensemble $J \subset I$, fini et $\lambda_i \in \mathbb{K}$ avec $i \in J$ tel que $y = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i)$.

De la linéarité de f , nous déduisons :

$$y = \sum_{i \in J} \lambda_i f(e_i) = f\left(\sum_{i \in J} \lambda_i e_i\right)$$

En posant $x = \sum_{i \in J} \lambda_i e_i$, nous avons $x \in E$ et $f(x) = y$

f est donc surjective

5. Pour terminer,

⇒ Si f est bijective, elle est injective et surjective.

★ Si elle est injective, alors la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système libre dans F

★ Si elle est surjective, alors la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ forme un système générateur de F

Et donc, la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une base de F

⇒ Si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une base de F

★ Si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une base de F , elle est libre dans F , et f est injective

★ Si la famille $\{f(e_i); i \in I\}$ est une base de F , elle est génératrice de F , et f est donc surjective

Finalement, f est bijective.