

**Bases**

<b>Définition</b>	Soit $(E, +, \cdot)$ un $\mathbb{K}$ –espace vectoriel. On dit qu'une famille $(x_i)_{i \in I}$ de vecteurs de $E$ est une <b>base</b> de $E$ ssi cette famille est libre et génératrice de $E$
<b>Exemple</b>	La famille de vecteurs $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$ est une base de $\mathbb{R}^2$
<b>Preuve</b>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>La famille est libre : <math>\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha - \beta = 0 \\ \alpha = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \alpha = \beta = 0</math></li> <li>La famille est génératrice. <math>\forall \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2, \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha - \beta = x_1 \\ \alpha = x_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \beta = x_2 - x_1 \\ \alpha = x_2 \end{cases}</math></li> </ul>
<b>Définition</b>	Soit $(e_i)_{i \in I}$ une base de $E$ . Tout vecteur $x$ de $E$ s'écrit donc sous la forme $x = \sum_{i \in I} x_i e_i$ (car $(e_i)_{i \in I}$ est génératrice) et cette écriture est unique (car $(e_i)_{i \in I}$ est libre). Les $(x_i)_{i \in I}$ sont appelés <b>coordonnées</b> de $x$ dans $E$
<b>Exemple</b>	Nous avons vu que $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$ est une base de $\mathbb{R}^2$ Le vecteur $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = 3 * \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 * \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ Donc les coordonnées du vecteur $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ dans $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$ sont $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$
<b>Définition</b>	La plupart des espaces vectoriels ont une base que l'on juge plus naturelle, plus évidente que les autres. Cette base est appelée <b>canonique</b> . <ul style="list-style-type: none"> <li>Soit <math>n</math> un entier. La famille <math>e_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, e_n \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \dots \\ 1 \end{pmatrix}</math> est la base canonique de <math>\mathbb{K}^n</math></li> <li>Soit <math>n</math> un entier. La famille <math>1, X, X^2, \dots, X^n</math> est une base de <math>\mathbb{K}_n[X]</math></li> <li>Soient <math>n, p</math> deux entiers. La famille des matrices <math>E_{i,j} = ((e_{l,m}))_{\substack{1 \leq l \leq n \\ 1 \leq m \leq p}}</math> avec <math>\begin{cases} e_{l,m} = 1 \text{ pour } l = i \text{ et } m = j \\ \text{et} \\ e_{l,m} = 0 \text{ sinon} \end{cases}</math> est une base canonique de <math>\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})</math></li> </ul>
<b>Exemple</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>La famille de vecteurs <math>\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)</math> est la base canonique de <math>\mathbb{R}^2</math></li> <li>La famille <math>1, X, X^2</math> est la base canonique de <math>\mathbb{R}_2[X]</math></li> <li>La famille <math>\begin{pmatrix} 1 &amp; 0 \\ 0 &amp; 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 &amp; 1 \\ 0 &amp; 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 &amp; 0 \\ 1 &amp; 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 &amp; 0 \\ 0 &amp; 1 \end{pmatrix}</math> est la base canonique de <math>\mathcal{M}_2(\mathbb{R})</math></li> </ul>
<b>Remarques</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Il existe des espaces vectoriels qui ne contiennent pas de base. Par exemple l'espace vectoriel des fonctions continues de <math>\mathbb{R}</math> dans <math>\mathbb{R}</math></li> <li>Généralement les coordonnées d'un vecteur dans un espace vectoriel sont les coordonnées de ce vecteur dans la base canonique de cet espace vectoriel.</li> </ul>