

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Pourquoi vous enseigne-t-on les mathématiques :

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Pourquoi vous enseigne-t-on les mathématiques :

1) pour la construction de votre esprit

➡ acquérir la logique mathématique

➡ acquérir la démarche scientifique

➡ l'intelligence d'un individu se mesure à la largesse de ses connaissances et non à son niveau de spécialisation

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Pourquoi vous enseigne-t-on les mathématiques :

1) pour la construction de votre esprit

- ➡ acquérir la logique mathématique
- ➡ acquérir la démarche scientifique
- ➡ l'intelligence d'un individu se mesure à la largesse de ses connaissances et non à son niveau de spécialisation

2) pour décrire des phénomènes et prédire leurs évolutions

- ➡ physique, biologie, informatique, chimie, climatologie,...
- ➡ finance, économie, médecine,...
- ➡ sociologie, psychologie

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Problème :

Vous connaissez parfaitement les fonctions
(programme d'Analyse préING 1)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Problème :

Vous connaissez parfaitement les fonctions
(programme d'Analyse préING 1)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

Mais on décrit peu de chose avec des fonctions scalaires d'une variable

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Problème :

Vous connaissez parfaitement les fonctions
(programme d'Analyse préING 1)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

Mais on décrit peu de chose avec des fonctions scalaires d'une variable

Exemples :

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Problème :

Vous connaissez parfaitement les fonctions
(programme d'Analyse préING 1)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

Mais on décrit peu de chose avec des fonctions scalaires d'une variable

Exemples :

 En thermodynamique : l'énergie interne U

$$U(T, P) : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \longrightarrow \mathbb{R}$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

- a. Objectifs
- b. Plan
- c. A propos des math

Problème :

Vous connaissez parfaitement les fonctions
(programme d'Analyse préING 1)

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

Mais on décrit peu de chose avec des fonctions scalaires d'une variable

Exemples :

➡ En thermodynamique : l'énergie interne U

$$U(T, P) : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \longrightarrow \mathbb{R}$$

➡ En électromagnétisme :

$$\vec{E}, \vec{B} : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math



Généralisation aux fonctions de la forme

$$f : \mathbb{R}^p \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math



Généralisation aux fonctions de la forme

$$f : \mathbb{R}^p \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

Or, comme vous l'avez vu en 1ère année, il faut également étudier la structure des ensembles sur lesquels ces fonctions sont définies



Topologie (ouvert, fermé,...)

Chapitre 2 : Espace Vectoriel Normé

Eléments de topologie dans \mathbb{R}^n

- (a) de norme et de distance
- (b) de boule ouverte et de boule fermée
- (c) d'ouvert, de fermé et de compact
- (d) et enfin, d'intérieur et d'adhérent

Suites d'éléments d'un EVN

- (a) de convergence
- (b) de suites extraites et de valeurs d'adhérence
- (c) de suite de Cauchy
- (d) et enfin, d'espace complet et de Banach

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Chapitre 3 : Limite et Applications Continues

(a) de limite

(b) de continuité et de continuité uniforme

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Chapitre 3 : Limite et Applications Continues

(a) de limite

(b) de continuité et de continuité uniforme

Chapitre 4 : Calcul différentiel du 1er ordre

(a) de dérivées partielles d'ordre 1

(b) de différentiabilité

(c) de classe \mathcal{C}^1

(d) équations aux dérivées partielles d'ordre 1

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Chapitre 5 : Calcul différentiel d'ordre supérieur

- (a) dérivées partielles d'ordre supérieur à 1
- (b) classe \mathcal{C}^k
- (c) équations aux dérivées partielles d'ordre 2
- (d) recherche des extremums d'une fonction de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

1. Comprendre les mathématiques ne signifie pas connaître par coeur les définitions et les théorèmes
2. Comprendre un théorème ne signifie pas connaître par coeur sa démonstration
3. Savoir faire des mathématiques ne signifie pas de ne pas faire appel à l'intuition ou de ne pas avoir d'image mentale

Parfois, la rigueur mathématique et l'apprentissage quasiment automatique que vous faites des définitions, des théorèmes et des démonstrations semblent être un frein à votre compréhension

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Soit g et f deux applications \mathcal{C}^1 de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Soit g et f deux applications \mathcal{C}^1 de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Soit $h = g \circ f$

$$\forall x \in \mathbb{R}, h(x) = g(f(x))$$

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Soit g et f deux applications \mathcal{C}^1 de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Soit $h = g \circ f$

$$\forall x \in \mathbb{R}, h(x) = g(f(x))$$

Question :

$$h'(x) = ?$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Chapitre 1 :

Introduction générale

Définition mathématique

$$\omega'(x) = \frac{d\omega}{dx} = \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{\omega(x + dx) - \omega(x)}{dx}$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Chapitre 1 :

Introduction générale

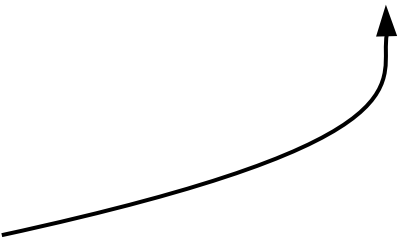
Définition mathématique

$$\omega'(x) = \frac{d\omega}{dx} = \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{\omega(x + dx) - \omega(x)}{dx}$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math



on peut connaitre cela par coeur
sans rien comprendre à sa signification

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Chapitre 1 :

Introduction générale

Définition mathématique

$$\omega'(x) = \frac{d\omega}{dx} = \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{\omega(x + dx) - \omega(x)}{dx}$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Définition graphique

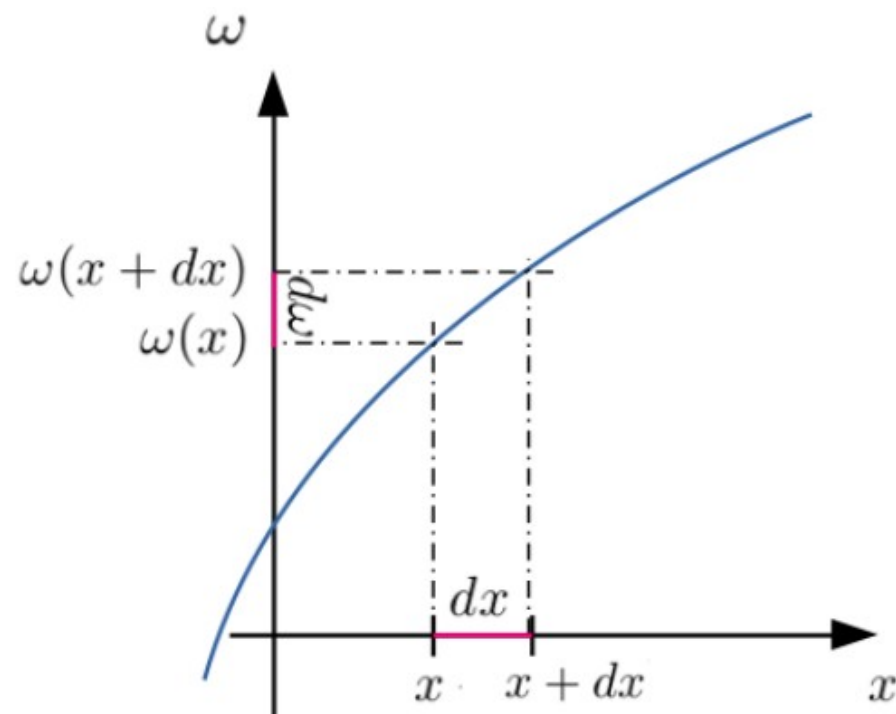


Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

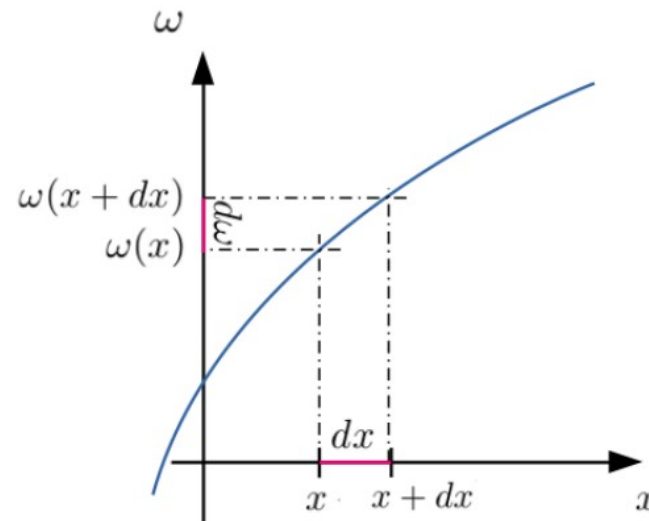
Chapitre 1 :

Introduction générale

Définition mathématique

$$\omega'(x) = \frac{d\omega}{dx} = \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{\omega(x + dx) - \omega(x)}{dx}$$

Définition graphique



Définition littéraire

la dérivée de ω en x est la variation de ω en x par unité infinitésimale de distance au point x

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx}$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$\begin{aligned} h'(x) &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx} \\ &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{dx} \end{aligned}$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$\begin{aligned}h'(x) &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx} \\&= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{dx} \\&= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \times \frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right]\end{aligned}$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$\begin{aligned}
 h'(x) &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \times \frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right] \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right]
 \end{aligned}$$

 Chapitre 1 :
 Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$\begin{aligned}
 h'(x) &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \times \frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right] \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] \underbrace{\lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right]}_{f'(x)}
 \end{aligned}$$

 Chapitre 1 :
 Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$\begin{aligned}
 h'(x) &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{h(x + dx) - h(x)}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{dx} \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \times \frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right] \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{f(x + dx) - f(x)}{dx} \right] \\
 &= f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]
 \end{aligned}$$

 Chapitre 1 :
 Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

$$\Rightarrow \lim_{dx \rightarrow 0} k = \lim_{dx \rightarrow 0} [f(x + dx) - f(x)] = 0$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

$$\Rightarrow \lim_{dx \rightarrow 0} k = \lim_{dx \rightarrow 0} [f(x + dx) - f(x)] = 0$$

$$\lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

$$\Rightarrow \lim_{dx \rightarrow 0} k = \lim_{dx \rightarrow 0} [f(x + dx) - f(x)] = 0$$

$$\lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] = \lim_{k \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x) + k) - g(f(x))}{k} \right]$$

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

$$\Rightarrow \lim_{dx \rightarrow 0} k = \lim_{dx \rightarrow 0} [f(x + dx) - f(x)] = 0$$

$$\begin{aligned} \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] &= \lim_{k \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x) + k) - g(f(x))}{k} \right] \\ &= g'(f(x)) \end{aligned}$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par la méthode classique

$$h'(x) = f'(x) \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right]$$

posons

$$k = f(x + dx) - f(x)$$

$$\Rightarrow \lim_{dx \rightarrow 0} k = \lim_{dx \rightarrow 0} [f(x + dx) - f(x)] = 0$$

$$\begin{aligned} \lim_{dx \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x + dx)) - g(f(x))}{f(x + dx) - f(x)} \right] &= \lim_{k \rightarrow 0} \left[\frac{g(f(x) + k) - g(f(x))}{k} \right] \\ &= g'(f(x)) \end{aligned}$$

Finalement

$$h'(x) = g'(f(x)) \times f'(x)$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

alors pour $dx \rightarrow 0$ $f(x + dx) = f(x)$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

alors pour $dx \rightarrow 0$ $f(x + dx) = f(x)$

On a donc

$$g(f(x + dx)) = g(f(x))$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

alors pour $dx \rightarrow 0$ $f(x + dx) = f(x)$

On a donc

$$g(f(x + dx)) = g(f(x)) \iff h(x + dx) = h(x)$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

alors pour $dx \rightarrow 0$ $f(x + dx) = f(x)$

On a donc

$$g(f(x + dx)) = g(f(x)) \iff h(x + dx) = h(x)$$

d'où l'on déduit

$$h'(x) = 0$$

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 1 : Si $f'(x) = 0$

alors pour $dx \rightarrow 0$ $f(x + dx) = f(x)$

On a donc

$$g(f(x + dx)) = g(f(x)) \iff h(x + dx) = h(x)$$

d'où l'on déduit

$$h'(x) = 0$$



$$h'(x) = \boxed{???} \times f'(x)$$

Chapitre 1 :
Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 2 :

Si $g(f(x))$ est constant en $X = f(x)$

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 2 :

Si $g(f(x))$ est constant en $X = f(x)$

alors en $x + dx$ (avec $dx \rightarrow 0$)

$$g(f(x + dx)) = g(f(x))$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 2 :

Si $g(f(x))$ est constant en $X = f(x)$

alors en $x + dx$ (avec $dx \rightarrow 0$)

$$g(f(x + dx)) = g(f(x))$$

Donc

$$h'(x) = 0$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Illustration : dérivée d'une composée de fonctions

Par cas limites

Cas limite 2 :

Si $g(f(x))$ est constant en $X = f(x)$

alors en $x + dx$ (avec $dx \rightarrow 0$)

$$g(f(x + dx)) = g(f(x))$$

Donc

$$h'(x) = 0$$

Finalement

$$h'(x) = g'(f(x)) \times f'(x)$$

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Chapitre 1 :

Introduction générale

Dernière Remarque :

Nous allons étudier les applications d'un espace vectoriel quelconque à un autre espace vectoriel quelconque

a. Objectifs

b. Plan

c. A propos des math

Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

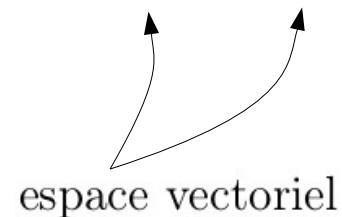
b. Plan

c. A propos des math

Dernière Remarque :

Nous allons étudier les applications d'un espace vectoriel quelconque à un autre espace vectoriel quelconque

vous connaissez les applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}



Chapitre 1 :

Introduction générale

a. Objectifs

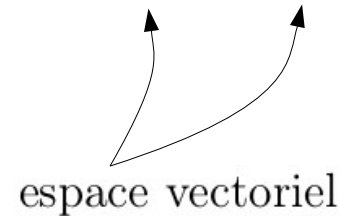
b. Plan

c. A propos des math

Dernière Remarque :

Nous allons étudier les applications d'un espace vectoriel quelconque à un autre espace vectoriel quelconque

vous connaissez les applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}



Les définitions et les théorèmes contiennent en cas limite tout ce que vous connaissez

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables



Généralisation des notions de :

- limites

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables



Généralisation des notions de :

- limites

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0 / |x - a| < \eta \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

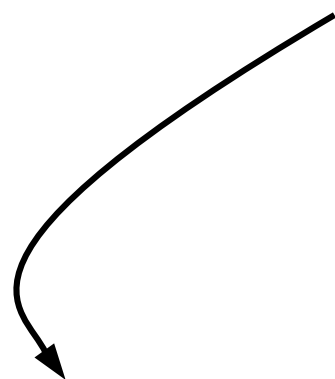
Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables



Généralisation des notions de :

- limites
- continuité
- dérivée
- dérivabilité
- ...



$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0 / |x - a| < \eta \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables



Généralisation des notions de :

- limites
- continuité
- dérivée
- dérivabilité
- ...



ouvert, fermé,?

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0 / |x - a| < \eta \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Objectif du cours :

Etudier les fonctions de plusieurs variables

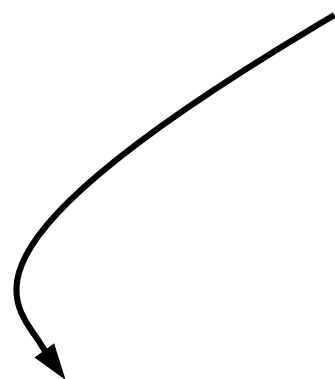


Généralisation des notions de :

- limites
- continuité
- dérivée
- dérivabilité
- ...



ouvert, fermé,?



$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0 / |x - a| < \eta \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Comment généralise-t-on les notions de norme, de distance, d'ouvert, de fermée, ... dans le cas d'un espace vectoriel quelconque ?

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 1 : (norme)

Soit E un espace vectoriel. Soit $\|\cdot\|$ une application de \mathbb{E} dans \mathbb{R} . $\|\cdot\|$ est une norme sur E , si, et seulement si, l'application vérifie les 3 propriétés suivantes

1. $\forall x \in E, \|x\| = 0 \implies x = 0_E$ (séparation)
2. $\forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$ (absolue homogénéité)
3. $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire)

On dira alors que $(E, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé (EVN).

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 1 : (norme)

Soit E un espace vectoriel. Soit $\|\cdot\|$ une application de \mathbb{E} dans \mathbb{R} . $\|\cdot\|$ est une norme sur E , si, et seulement si, l'application vérifie les 3 propriétés suivantes

1. $\forall x \in E, \|x\| = 0 \implies x = 0_E$ (séparation)
2. $\forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$ (absolue homogénéité)
3. $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire)

On dira alors que $(E, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé (EVN).

Remarque 1 : 1. + 2.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 1 : (norme)

Soit E un espace vectoriel. Soit $\|\cdot\|$ une application de \mathbb{E} dans \mathbb{R} . $\|\cdot\|$ est une norme sur E , si, et seulement si, l'application vérifie les 3 propriétés suivantes

1. $\forall x \in E, \|x\| = 0 \implies x = 0_E$ (séparation)
2. $\forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$ (absolue homogénéité)
3. $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire)

On dira alors que $(E, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé (EVN).

Remarque 1 : 1. + 2.

$$\|0_E\| = \|0 \times 0_E\| = 0 \times \|0_E\| = 0$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 1 : (norme)

Soit E un espace vectoriel. Soit $\|\cdot\|$ une application de \mathbb{E} dans \mathbb{R} . $\|\cdot\|$ est une norme sur E , si, et seulement si, l'application vérifie les 3 propriétés suivantes

1. $\forall x \in E, \|x\| = 0 \implies x = 0_E$ (séparation)
2. $\forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$ (absolue homogénéité)
3. $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire)

On dira alors que $(E, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé (EVN).

Remarque 1 : 1. + 2.

$$\|0_E\| = \|0 \times 0_E\| = 0 \times \|0_E\| = 0$$

$$x = 0_E \implies \|x\| = 0$$

Chapitre 2 :
Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 1 : (norme)

Soit E un espace vectoriel. Soit $\|\cdot\|$ une application de \mathbb{E} dans \mathbb{R} . $\|\cdot\|$ est une norme sur E , si, et seulement si, l'application vérifie les 3 propriétés suivantes

1. $\forall x \in E, \|x\| = 0 \implies x = 0_E$ (séparation)
2. $\forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$ (absolue homogénéité)
3. $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire)

On dira alors que $(E, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé (EVN).

Remarque 1 : 1. + 2.

$$\|0_E\| = \|0 \times 0_E\| = 0 \times \|0_E\| = 0$$

$$x = 0_E \implies \|x\| = 0$$

Remarque 2 :

Vous connaissez un exemple de norme dans \mathbb{R}^3 :

$$\text{soit } \vec{X} = (x, y, z) \quad \text{alors} \quad \|\vec{X}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Donnons des exemples de norme sur $E = \mathbb{R}^n$:Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_i, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$. Alors, les trois applications suivantes sont des normes

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i| \quad \|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \quad (2.2)$$
$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} (|x_i|)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Donnons des exemples de norme sur $E = \mathbb{R}^n$:Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_i, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$. Alors, les trois applications suivantes sont des normes

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i| \quad \|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \quad (2.2)$$
$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} (|x_i|)$$

Remarques :

1) Si $E = \mathbb{R}$, alors $\forall x \in E$, $\|x\|_1 = \|x\|_2 = \|x\|_\infty = |x|$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Éléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Donnons des exemples de norme sur $E = \mathbb{R}^n$:

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_i, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$. Alors, les trois applications suivantes sont des normes

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i| \quad \|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \quad (2.2)$$

$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} (|x_i|)$$

Remarques :

1) Si $E = \mathbb{R}$, alors $\forall x \in E, \|x\|_1 = \|x\|_2 = \|x\|_\infty = |x|$

2) Si $E = \mathbb{R}^3$, alors pour $\vec{X} = (x, y, z), \|\vec{X}\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

➡ c'est donc la norme que vous connaissez

➡ on l'appelle norme euclidienne

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Donnons des exemples de norme sur $E = \mathbb{R}^n$:

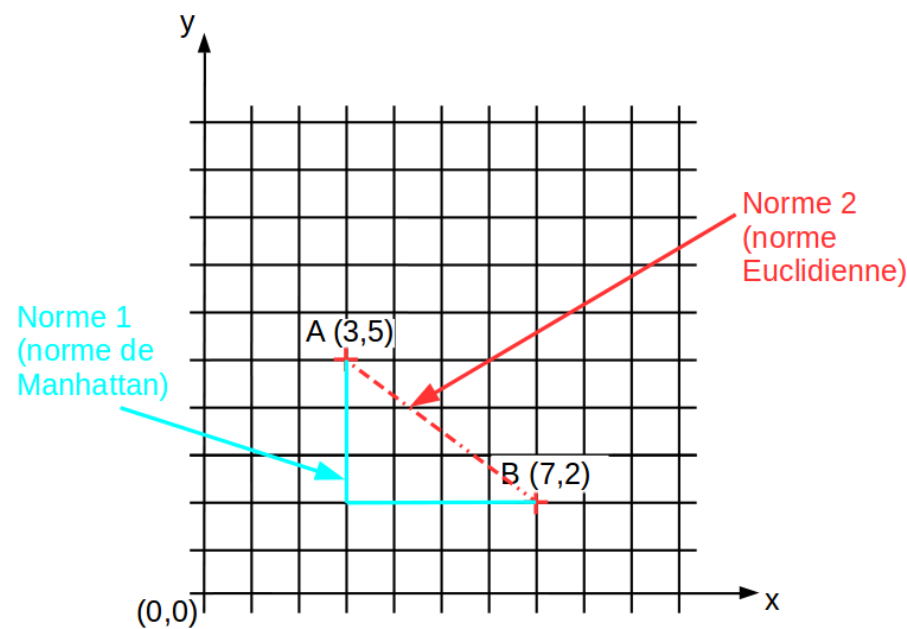
Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_i, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$. Alors, les trois applications suivantes sont des normes

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i| \quad \|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \quad (2.2)$$

$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} (|x_i|)$$

Remarques :

3)



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\text{On voit donc que } \|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\text{On voit donc que } \|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\text{On voit donc que } \|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\text{On voit donc que } \|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

$$\text{On voit donc que } \|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i| = |\lambda| \|x\|_1$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

On voit donc que $\|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i| = |\lambda| \|x\|_1$$

Vérification de la 3ème propriétés :

Soient $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$.

Alors $x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$.

$$\|x + y\|_1 =$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

On voit donc que $\|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i| = |\lambda| \|x\|_1$$

Vérification de la 3ème propriétés :

Soient $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$.

Alors $x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$.

$$\|x + y\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i + y_i|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

On voit donc que $\|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i| = |\lambda| \|x\|_1$$

Vérification de la 3ème propriétés :

Soient $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$.

Alors $x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$.

$$\|x + y\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i + y_i| \leq \sum_{i=1}^n (|x_i| + |y_i|)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Vérifions par exemple que $\|\cdot\|_1$ est bien une norme

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

Vérification de la 1ère propriété :

$$\|x\|_1 = 0 \implies \forall i, x_i = 0$$

On voit donc que $\|x\|_1 = 0 \implies x = 0_E$

Vérification de la 2ème propriétés :

Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On a donc $\lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n)$.

Alors

$$\|\lambda x\|_1 = \sum_{i=1}^n |\lambda x_i| = |\lambda| \sum_{i=1}^n |x_i| = |\lambda| \|x\|_1$$

Vérification de la 3ème propriétés :

Soient $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$.

Alors $x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$.

$$\|x + y\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i + y_i| \leq \sum_{i=1}^n (|x_i| + |y_i|) = \|x\|_1 + \|y\|_1$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

L'application suivante est-elle une norme ?

$$\begin{aligned} N &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto N(x, y) = |4x + 7y| \end{aligned}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

L'application suivante est-elle une norme ?

$$\begin{aligned} N &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto N(x, y) = |4x + 7y| \end{aligned}$$

si $N(x, y) = 0$ alors $|4x + 7y| = 0$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

L'application suivante est-elle une norme ?

$$\begin{aligned} N &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto N(x, y) = |4x + 7y| \end{aligned}$$

si $N(x, y) = 0$ alors $|4x + 7y| = 0$

$$\text{or } |4x + 7y| = 0 \implies x = -\frac{7}{4}y$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

L'application suivante est-elle une norme ?

$$N : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto N(x, y) = |4x + 7y|$$

NON

si $N(x, y) = 0$ alors $|4x + 7y| = 0$

$$\text{or } |4x + 7y| = 0 \implies x = -\frac{7}{4}y$$



La 1ère propriété n'est pas vérifiée, donc N n'est pas une norme.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

L'application suivante est-elle une norme ?

$$N : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto N(x, y) = |4x + 7y|$$

NON si $N(x, y) = 0$ alors $|4x + 7y| = 0$
 or $|4x + 7y| = 0 \implies x = -\frac{7}{4}y$

➔ La 1ère propriété n'est pas vérifiée, donc N n'est pas une norme.

Si $E = \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$: (espace des fonctions continues sur $[0, 1]$ dans \mathbb{R})

Soit f une fonction appartenant à E . Alors les trois normes les plus souvent utilisées sont

$$\|f\|_1 = \int_0^1 |f(x)| dx \quad \|f\|_2 = \sqrt{\int_0^1 f^2(x) dx}$$

$$\|f\|_\infty = \max_{0 \leq x \leq 1} (|f(x)|)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$\forall x \in E, 0 = \|0_E\|$:

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\| = 2\|x\|.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\| = 2\|x\|$. Donc $\|x\| \geq 0$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\| = 2\|x\|$. Donc $\|x\| \geq 0$.

Propriété 2 :

Pour la norme euclidienne : $\forall x, y \in E, \|x + y\| = \|x\| + \|y\| \iff x = \lambda y$
avec $\lambda \in \mathbb{R}$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\| = 2\|x\|$. Donc $\|x\| \geq 0$.

Propriété 2 :

Pour la norme euclidienne : $\forall x, y \in E, \|x + y\| = \|x\| + \|y\| \iff x = \lambda y$
avec $\lambda \in \mathbb{R}$.

Démonstration : Admis car cela fera l'objet d'une démonstration dans le cours d'algèbre bilinéaire.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 1 : (Positivité)

La norme est définie positive : $\forall x, \|x\| \geq 0$.

démonstration :

$\forall x \in E, 0 = \|0_E\| = \|x - x\| \leq \|x\| + \|-x\| = 2\|x\|$. Donc $\|x\| \geq 0$.

Propriété 2 :

Pour la norme euclidienne : $\forall x, y \in E, \|x + y\| = \|x\| + \|y\| \iff x = \lambda y$
avec $\lambda \in \mathbb{R}$.

Démonstration : Admis car cela fera l'objet d'une démonstration dans le cours d'algèbre bilinéaire.



ceci n'est en général pas vrai (voir polycopié p.15-16)

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\begin{aligned} \forall x, y \quad \|x\| &= \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\| \\ &\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\| \end{aligned}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\|y\| = \|y - x + x\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\|y\| = \|y - x + x\| \leq \|y - x\| + \|x\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\|y\| = \|y - x + x\| \leq \|y - x\| + \|x\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|y\| - \|x\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\|y\| = \|y - x + x\| \leq \|y - x\| + \|x\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|y\| - \|x\|$$

On voit donc que

$$\|x - y\| \geq \max(\|y\| - \|x\|, \|x\| - \|y\|)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 3 : (2nd inégalité triangulaire)

$$\forall x, y \in (E, \|\cdot\|), \|x - y\| \geq | \|x\| - \|y\| |$$

démonstration :

$$\forall x, y \quad \|x\| = \|x - y + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\|y\| = \|y - x + x\| \leq \|y - x\| + \|x\|$$

$$\implies \|x - y\| \geq \|y\| - \|x\|$$

On voit donc que

$$\|x - y\| \geq \max(\|y\| - \|x\|, \|x\| - \|y\|) = | \|x\| - \|y\| |$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 2 : (normes équivalentes)

Soit E un espace vectoriel muni de deux normes $\|\cdot\|_a$ et $\|\cdot\|_b$. Alors, on dit que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ si, et seulement si, il existe $\alpha, \beta > 0$ tels que

$$\forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

Cette relation est bien une relation d'équivalence :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 2 : (normes équivalentes)

Soit E un espace vectoriel muni de deux normes $\|\cdot\|_a$ et $\|\cdot\|_b$. Alors, on dit que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ si, et seulement si, il existe $\alpha, \beta > 0$ tels que

$$\forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

Cette relation est bien une relation d'équivalence :

1. Réflexivité :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 2 : (normes équivalentes)

Soit E un espace vectoriel muni de deux normes $\|\cdot\|_a$ et $\|\cdot\|_b$. Alors, on dit que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ si, et seulement si, il existe $\alpha, \beta > 0$ tels que

$$\forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

Cette relation est bien une relation d'équivalence :

1. Réflexivité :

$$\forall x \in E, \|x\|_a \leq \|x\|_a \leq \|x\|_a$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 2 : (normes équivalentes)

Soit E un espace vectoriel muni de deux normes $\|\cdot\|_a$ et $\|\cdot\|_b$. Alors, on dit que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ si, et seulement si, il existe $\alpha, \beta > 0$ tels que

$$\forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

Cette relation est bien une relation d'équivalence :

1. Réflexivité :

$$\forall x \in E, \|x\|_a \leq \|x\|_a \leq \|x\|_a$$



$\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

➡ $\exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \underbrace{\alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \underbrace{\alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a}$$

$$\alpha > 0$$

$$\|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \underbrace{\alpha \|x\|_a}_{\alpha > 0} \leq \underbrace{\|x\|_b}_{\beta \|x\|_a} \leq \beta \|x\|_a$$

$\alpha > 0$

$$\|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \underbrace{\alpha \|x\|_a}_{\alpha > 0} \leq \underbrace{\|x\|_b}_{\beta > 0} \leq \beta \|x\|_a \\ \Rightarrow \|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b \quad \quad \quad \frac{1}{\beta} \|x\|_b \leq \|x\|_a \end{aligned}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \quad & \underbrace{\alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b}_{\alpha > 0} \leq \underbrace{\|x\|_b \leq \beta \|x\|_a}_{\beta > 0} \\ & \|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b \qquad \frac{1}{\beta} \|x\|_b \leq \|x\|_a \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \forall x \in E, \quad \frac{1}{\beta} \|x\|_b \leq \|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

2. Symétrie : Si $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$ alors $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$.

démonstration :

Considérons que $\|\cdot\|_a$ est équivalent à $\|\cdot\|_b$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a \\ \underbrace{\hspace{10em}}_{\alpha > 0} \qquad \underbrace{\hspace{10em}}_{\beta > 0} \\ \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \\ \|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b \qquad \qquad \qquad \frac{1}{\beta} \|x\|_b \leq \|x\|_a \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \forall x \in E, \frac{1}{\beta} \|x\|_b \leq \|x\|_a \leq \frac{1}{\alpha} \|x\|_b$$

donc $\|\cdot\|_b$ est équivalent à $\|\cdot\|_a$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

3. Transitif :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

3. Transitif :

Montrons que :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Si } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_b \quad (1) \\ \text{Si } \|\cdot\|_b \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (2) \\ \text{Alors } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (3) \end{array} \right.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

3. Transitif :

Montrons que :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Si } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_b \quad (1) \\ \text{Si } \|\cdot\|_b \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (2) \\ \text{Alors } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (3) \end{array} \right.$$

Démonstration :

(1) $\longrightarrow \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$

(2) $\longrightarrow \exists \eta, \gamma > 0 / \forall x \in E, \eta \|x\|_b \leq \|x\|_c \leq \gamma \|x\|_b$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

3. Transitif :

Montrons que :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Si } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_b \quad (1) \\ \text{Si } \|\cdot\|_b \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (2) \\ \text{Alors } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (3) \end{array} \right.$$

Démonstration :

$$(1) \quad \longrightarrow \quad \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

$$(2) \quad \longrightarrow \quad \exists \eta, \gamma > 0 / \forall x \in E, \eta \|x\|_b \leq \|x\|_c \leq \gamma \|x\|_b$$

$$\longrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \|x\|_c \geq \eta \|x\|_b \geq \eta \alpha \|x\|_a \\ \|x\|_c \leq \gamma \|x\|_b \leq \gamma \beta \|x\|_a \end{array} \right.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

 3. Transitif :

Montrons que :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Si } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_b \quad (1) \\ \text{Si } \|\cdot\|_b \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (2) \\ \text{Alors } \|\cdot\|_a \text{ équivalent à } \|\cdot\|_c \quad (3) \end{array} \right.$$

Démonstration :

$$(1) \quad \longrightarrow \quad \exists \alpha, \beta > 0 / \forall x \in E, \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_b \leq \beta \|x\|_a$$

$$(2) \quad \longrightarrow \quad \exists \eta, \gamma > 0 / \forall x \in E, \eta \|x\|_b \leq \|x\|_c \leq \gamma \|x\|_b$$

$$\longrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \|x\|_c \geq \eta \|x\|_b \geq \eta \alpha \|x\|_a \\ \|x\|_c \leq \gamma \|x\|_b \leq \gamma \beta \|x\|_a \end{array} \right.$$

$$\longrightarrow \quad \eta \alpha \|x\|_a \leq \|x\|_c \leq \gamma \beta \|x\|_a$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Réflexif + Transitif + Symétrique = Relation d'équivalence

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Réflexif + Transitif + Symétrique = Relation d'équivalence

Théorème 1 : (Equivalence des normes)

Soit E un espace vectoriel de dimension finie. Alors, toutes les normes sur E sont équivalentes.

Démonstration : admis.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Réflexif + Transitif + Symétrique = Relation d'équivalence

Théorème 1 : (Equivalence des normes)

Soit E un espace vectoriel de dimension finie. Alors, toutes les normes sur E sont équivalentes.

Démonstration : admis.

Ce théorème va être fondamental dans la suite du cours

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 3 : (Distance)

Soit X un ensemble quelconque. L'application d , de $X \times X \longrightarrow \mathbb{R}^+$, est une distance sur X , si et seulement si, elle vérifie :

1. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = 0 \iff X = Y$
2. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = d(Y, X)$
3. $\forall (X, Y, Z) \in X^3, d(X, Y) \leq d(X, Z) + d(Z, Y)$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 3 : (Distance)

Soit X un ensemble quelconque. L'application d , de $X \times X \longrightarrow \mathbb{R}^+$, est une distance sur X , si et seulement si, elle vérifie :

1. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = 0 \iff X = Y$
2. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = d(Y, X)$
3. $\forall (X, Y, Z) \in X^3, d(X, Y) \leq d(X, Z) + d(Z, Y)$

1. La seule façon pour que la distance entre deux points soit nulle est que les deux points soient confondus.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 3 : (Distance)

Soit X un ensemble quelconque. L'application d , de $X \times X \longrightarrow \mathbb{R}^+$, est une distance sur X , si et seulement si, elle vérifie :

1. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = 0 \iff X = Y$
2. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = d(Y, X)$
3. $\forall (X, Y, Z) \in X^3, d(X, Y) \leq d(X, Z) + d(Z, Y)$

1. La seule façon pour que la distance entre deux points soit nulle est que les deux points soient confondus.
2. La distance est symétrique. La distance entre X et Y est la même que la distance entre Y et X .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

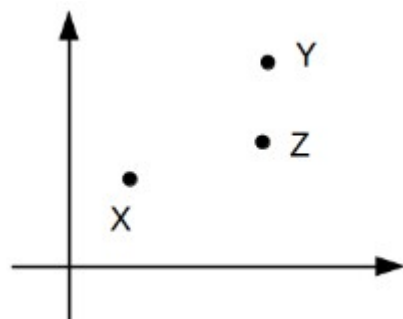
Définition 3 : (Distance)

Soit X un ensemble quelconque. L'application d , de $X \times X \rightarrow \mathbb{R}^+$, est une distance sur X , si et seulement si, elle vérifie :

1. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = 0 \iff X = Y$
2. $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) = d(Y, X)$
3. $\forall (X, Y, Z) \in X^3, d(X, Y) \leq d(X, Z) + d(Z, Y)$

1. La seule façon pour que la distance entre deux points soit nulle est que les deux points soient confondus.
2. La distance est symétrique. La distance entre X et Y est la même que la distance entre Y et X .

3.



si je passe par un autre point Z pour aller de X à Y , au mieux je ne réduis pas la distance au pire je fais un détour.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 4 : (positivité de la distance)

La distance est une application définie positive : $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) \geq 0$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 4 : (positivité de la distance)

La distance est une application définie positive : $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) \geq 0$.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 4 : (positivité de la distance)

La distance est une application définie positive : $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) \geq 0$.

Démonstration :

$$\forall (X, Y) \in X^2, d(X, X) \leq d(X, Y) + d(Y, X)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 4 : (positivité de la distance)

La distance est une application définie positive : $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) \geq 0$.

Démonstration :

$$\forall (X, Y) \in X^2, d(X, X) \leq d(X, Y) + d(Y, X) \longrightarrow 0 \leq 2d(X, Y)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 4 : (positivité de la distance)

La distance est une application définie positive : $\forall (X, Y) \in X^2, d(X, Y) \geq 0$.

Démonstration :

$$\forall (X, Y) \in X^2, d(X, X) \leq d(X, Y) + d(Y, X) \longrightarrow 0 \leq 2d(X, Y)$$

Propriété 5 : (Distance associée à une norme)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Alors, on appelle distance associée à la norme $\|\cdot\|$, l'application d définie par

$$\begin{aligned} d &: E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+ \\ X, Y &\mapsto d(X, Y) = \|X - Y\| \end{aligned}$$

Démonstration qu'il s'agit bien d'une distance :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\| = |\lambda| \|X - Y\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\| = |\lambda| \|X - Y\| = |\lambda|d(X, Y)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\| = |\lambda| \|X - Y\| = |\lambda|d(X, Y)$$

Exemples de distance :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \quad d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\| = |\lambda| \|X - Y\| = |\lambda|d(X, Y)$$

Exemples de distance :

$$d : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^+ \\ (X, Y) \mapsto d(X, Y) = \|X - Y\|_2 = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2}$$

$$\text{avec } \begin{cases} X = (x_1, x_2) \\ Y = (y_1, y_2) \end{cases}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 6 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et d la distance associée à la norme $\|\cdot\|$. Alors, d vérifie

$$\forall X, Y \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \quad d(\lambda X, \lambda Y) = |\lambda|d(X, Y)$$

Démonstration :

$$d(\lambda X, \lambda Y) = \|\lambda X - \lambda Y\| = |\lambda| \|X - Y\| = |\lambda|d(X, Y)$$

Exemples de distance :

$$\begin{aligned} d : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^+ \\ (X, Y) &\mapsto d(X, Y) = \|X - Y\|_2 = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2} \end{aligned}$$

$$\text{avec } \begin{cases} X = (x_1, x_2) \\ Y = (y_1, y_2) \end{cases} \quad \text{distance associée à la norme } \|\cdot\|_2$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$
$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$

$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Si $X = Z \neq Y$, alors $1 \leq 0 + 1$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$

$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Si $X = Z \neq Y$, alors $1 \leq 0 + 1$ donc OK

Si $X \neq Y = Z$, alors $1 \leq 1 + 0$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$

$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Si $X = Z \neq Y$, alors $1 \leq 0 + 1$ donc OK

Si $X \neq Y = Z$, alors $1 \leq 1 + 0$ donc OK

Si tous différents, alors $1 \leq 1 + 1$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$

$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Si $X = Z \neq Y$, alors $1 \leq 0 + 1$ donc OK

Si $X \neq Y = Z$, alors $1 \leq 1 + 0$ donc OK

Si tous différents, alors $1 \leq 1 + 1$ donc OK

cette distance n'est pas associée à une norme: prenons $X \neq Y$ et $\lambda = 3$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Soit E un espace vectoriel quelconque. Soit

$$d_0 : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$$

$$(X, Y) \mapsto d_0(X, Y) = \begin{cases} 0 & \text{si } X = Y \\ 1 & \text{si } X \neq Y \end{cases}$$

Vérifions qu'il s'agit bien d'une distance

a) Si $X = Y$ alors $d_0(X, Y) = 0$ par construction.

Si $d_0(X, Y) = 0$ alors $X = Y$

b) d_0 est trivialement symétrique.

c) vérifions si $\forall X, Y, Z, d_0(X, Y) \leq d_0(X, Z) + d_0(Z, Y)$

Si $X = Y = Z$, alors $0 \leq 0 + 0$ donc OK

Si $X = Y \neq Z$, alors $0 \leq 1 + 1$ donc OK

Si $X = Z \neq Y$, alors $1 \leq 0 + 1$ donc OK

Si $X \neq Y = Z$, alors $1 \leq 1 + 0$ donc OK

Si tous différents, alors $1 \leq 1 + 1$ donc OK

cette distance n'est pas associée à une norme: prenons $X \neq Y$ et $\lambda = 3$

$$d_0(3X, 3Y) = 1 \text{ puisque } 3X \neq 3Y \quad \longrightarrow \quad d_0(3X, 3Y) \neq 3d_0(X, Y)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Définition 4 : (Boule ouverte, Boule fermée et Sphère)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. $\forall a \in E, \forall r > 0$, on définit :

1. la boule ouverte de centre a et de rayon r , comme l'ensemble des points vérifiants

$$B(a, r) = \{x \in E / \|x - a\| < r\}$$

2. la boule fermée de centre a et de rayon r , comme l'ensemble des points vérifiants

$$\overline{B}(a, r) = \{x \in E / \|x - a\| \leq r\}$$

3. la sphère de centre a et de rayon r , comme l'ensemble des points vérifiants

$$S(a, r) = \{x \in E / \|x - a\| = r\}$$

On remarque alors que $\overline{B}(a, r) = B(a, r) \cup S(a, r)$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$:

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0,0)\|_1 \leq 1$

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0,0)\|_1 \leq 1$

Si $x > 0, y > 0$,

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0,0)\|_1 \leq 1$

$$\text{Si } x > 0, y > 0, \text{ alors } \|X\|_1 = 1 \iff x + y = 1$$

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0,0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0,0)\|_1 \leq 1$

Si $x > 0, y > 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff x + y = 1 \iff y = 1 - x$.

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0, 0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_1 \leq 1$

Si $x > 0, y > 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff x + y = 1 \iff y = 1 - x$.

Si $x > 0, y < 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff x - y = 1 \iff y = x - 1$.

Si $x < 0, y > 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff -x + y = 1 \iff y = 1 + x$.

Si $x < 0, y < 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff -x - y = 1 \iff y = -1 - x$.

Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Éléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

La forme des boules dépend de la norme choisie.

Considérons les boules fermées unitaire de centre $(0, 0)$ de $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$, $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ et $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$

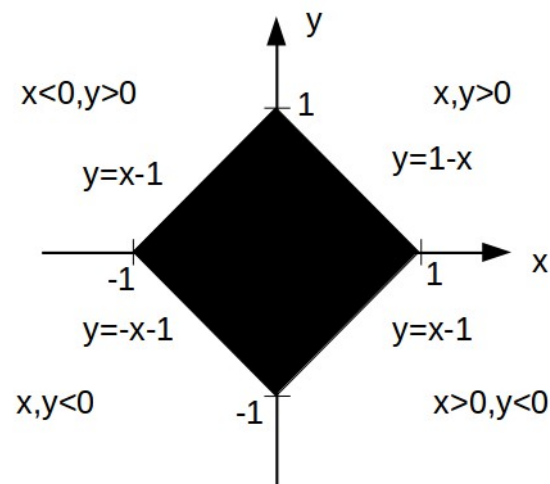
1. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_1)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_1 \leq 1$

Si $x > 0, y > 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff x + y = 1 \iff y = 1 - x$.

Si $x > 0, y < 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff x - y = 1 \iff y = x - 1$.

Si $x < 0, y > 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff -x + y = 1 \iff y = 1 + x$.

Si $x < 0, y < 0$, alors $\|X\|_1 = 1 \iff -x - y = 1 \iff y = -1 - x$.



Rappel

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

dans notre cas

$$\|X\|_1 = |x| + |y|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$:

Rappel

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$$

dans notre cas

$$\|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_2 \leq 1$

Rappel

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$$

dans notre cas

$$\|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé



Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_2 \leq 1$


 $\|X - (0, 0)\|_2 = \|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$

 cercle

Rappel

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$$

dans notre cas

$$\|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

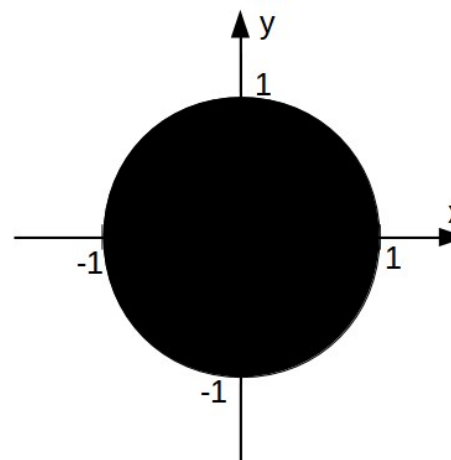
d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_2 \leq 1$

$\longrightarrow \|X - (0, 0)\|_2 = \|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2} \longrightarrow$ cercle



Rappel

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$$

dans notre cas

$$\|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

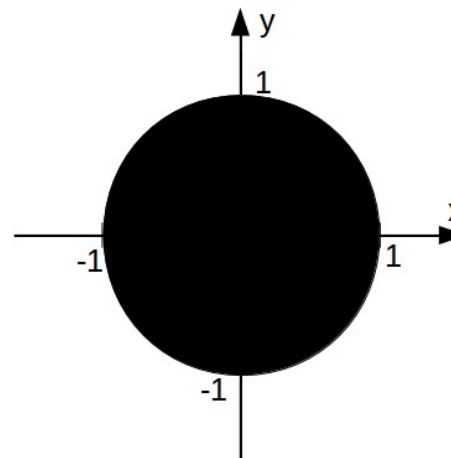
d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_2 \leq 1$

$\longrightarrow \|X - (0, 0)\|_2 = \|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2} \longrightarrow$ cercle



3. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$: En exercice

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

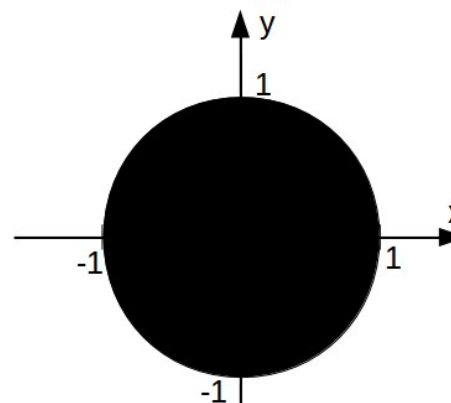
d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

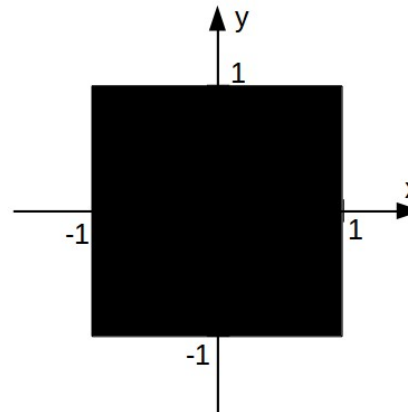
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

2. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$: On cherche les points $X = (x, y)$ tels que $\|X - (0, 0)\|_2 \leq 1$

➡ $\|X - (0, 0)\|_2 = \|X\|_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$ ➡ cercle



3. Cas $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$: En exercice



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 7 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Alors, $\forall r, r' > 0$ et $\forall a \in E$:

$$r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$$

$$r < r' \iff \bar{B}(a, r) \subset \bar{B}(a, r')$$

Démonstration : On étudie ici seulement la boule ouverte.

\implies : On a

$$\begin{cases} r < r' \\ x_0 \in B(a, r) \end{cases} \implies \|x_0 - a\| < r < r'$$

Finalement $x_0 \in B(a, r')$.

\impliedby :

$$B(a, r) \subset B(a, r') \implies \text{il existe } y \begin{cases} \in B(a, r') \\ \notin B(a, r) \end{cases} \text{ tel que } r \leq \|y - a\| < r'$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 5 : (Voisinage)

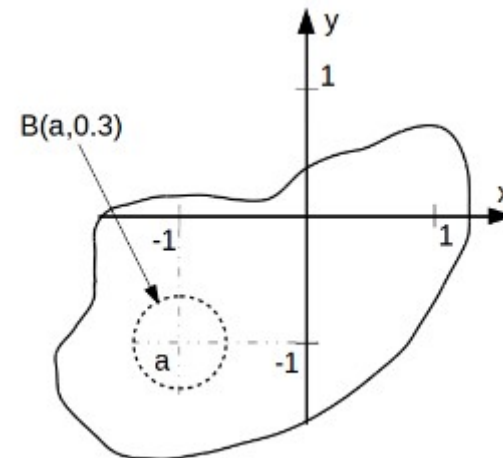
Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $a \in E$ et V une partie de E . On dit que V est un voisinage de a , si, et seulement si, V contient au moins une boule ouverte centrée en a et de rayon $r > 0$.

Formulation mathématique :

$$V \text{ voisinage de } a \iff \exists r > 0 / B(a, r) \subset V$$

On note $\mathcal{V}(a)$ l'ensemble des voisinages de a .

Représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 9 :

a est toujours un élément de ses voisinages ($\forall V \in \mathcal{V}(a), a \in V$)

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 9 :

a est toujours un élément de ses voisinages ($\forall V \in \mathcal{V}(a), a \in V$)

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 9 :

a est toujours un élément de ses voisinages ($\forall V \in \mathcal{V}(a), a \in V$)

Démonstration :

$$\forall V \in \mathcal{V}(a), \exists r > 0 \text{ tel que } B(a, r) \subset V$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 9 :

a est toujours un élément de ses voisinages ($\forall V \in \mathcal{V}(a), a \in V$)

Démonstration :

$$\forall V \in \mathcal{V}(a), \exists r > 0 \text{ tel que } B(a, r) \subset V$$

$$\text{Or } a \in B(a, r) \text{ puisque } \|a - a\| = \|0_E\| < r$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 8 :

Soit E un EVN de dimension finie, muni de plusieurs normes. Soit $a \in E$ et V une partie de E . Alors le fait que V soit voisinage ou non de a ne dépend pas de la norme choisie.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 9 :

a est toujours un élément de ses voisinages ($\forall V \in \mathcal{V}(a), a \in V$)

Démonstration :

$$\forall V \in \mathcal{V}(a), \exists r > 0 \text{ tel que } B(a, r) \subset V$$

$$\text{Or } a \in B(a, r) \text{ puisque } \|a - a\| = \|0_E\| < r$$

$$\text{Donc } a \in V \text{ puisque } a \in B(a, r) \text{ et } B(a, r) \subset V$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 10 :

Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 10 :

Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

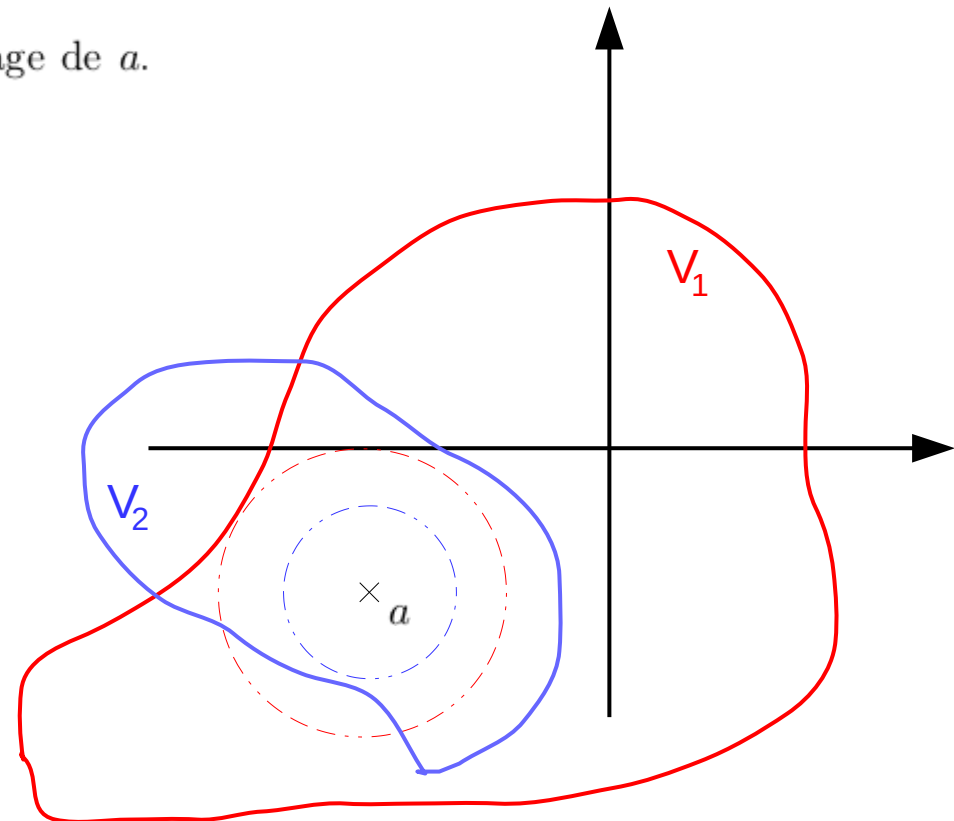
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 10 :

Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Démonstration :

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille de voisinage de a .



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

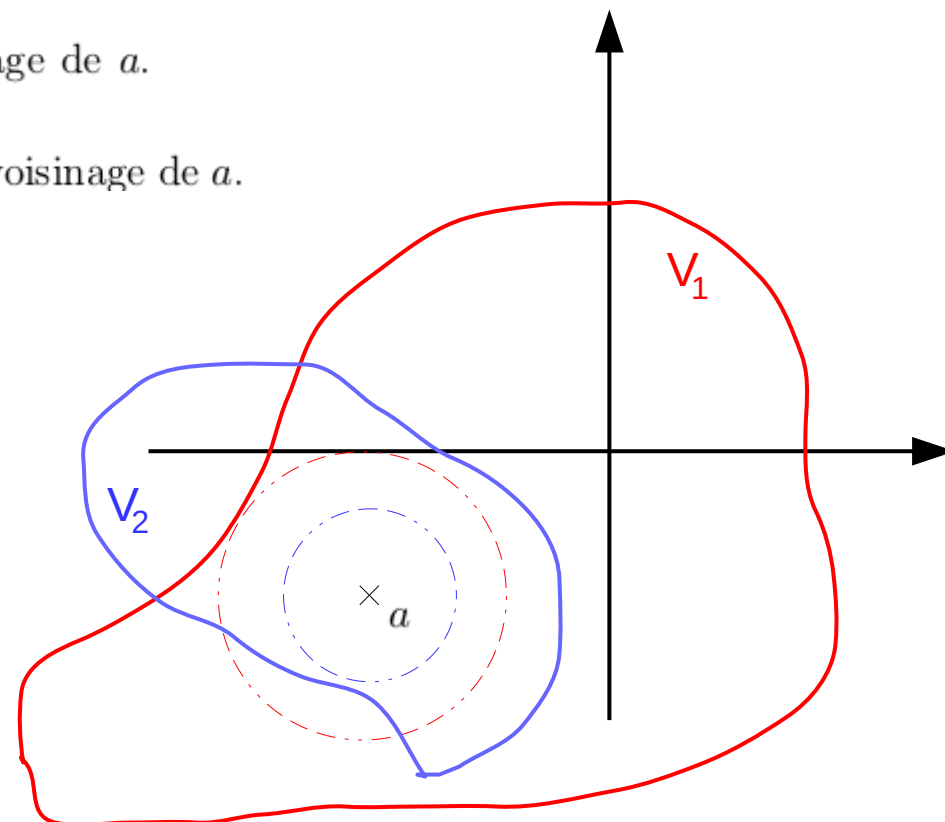
Propriété 10 :

Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Démonstration :

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille de voisinage de a .

On pose $V = \cup_{i \in I} V_i$ l'union de voisinage de a .



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 10 :

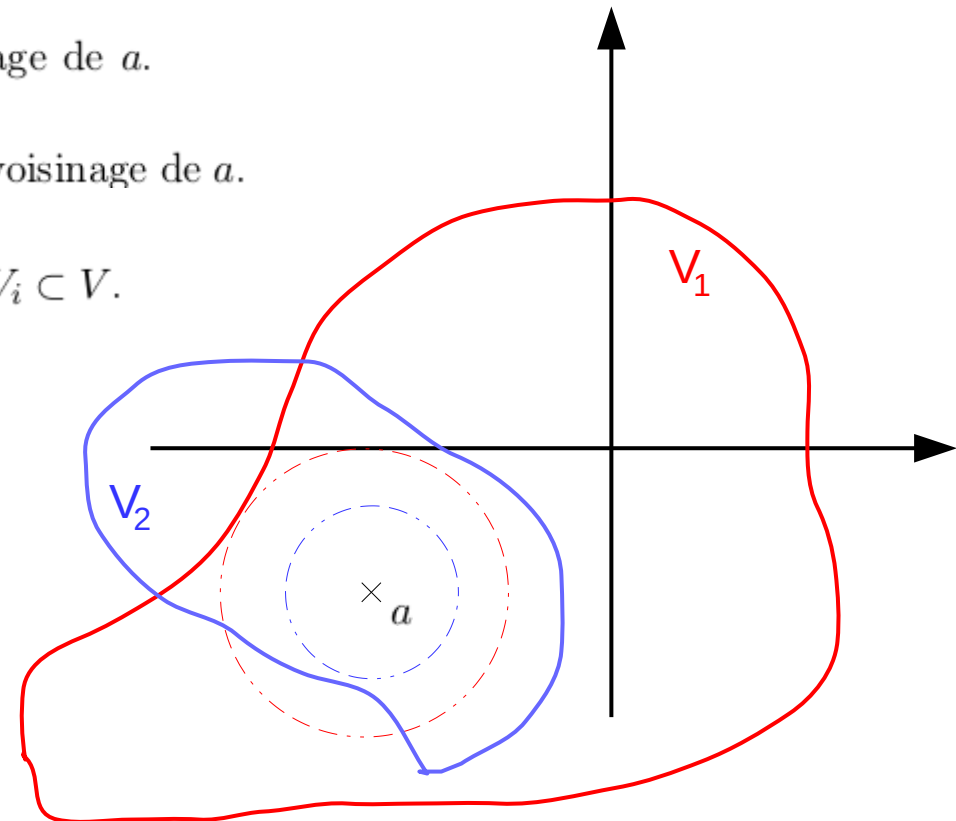
Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Démonstration :

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille de voisinage de a .

On pose $V = \cup_{i \in I} V_i$ l'union de voisinage de a .

$\forall i \in I, \exists r_i > 0$ tel que $B(a, r) \subset V_i \subset V$.



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 10 :

Toute réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

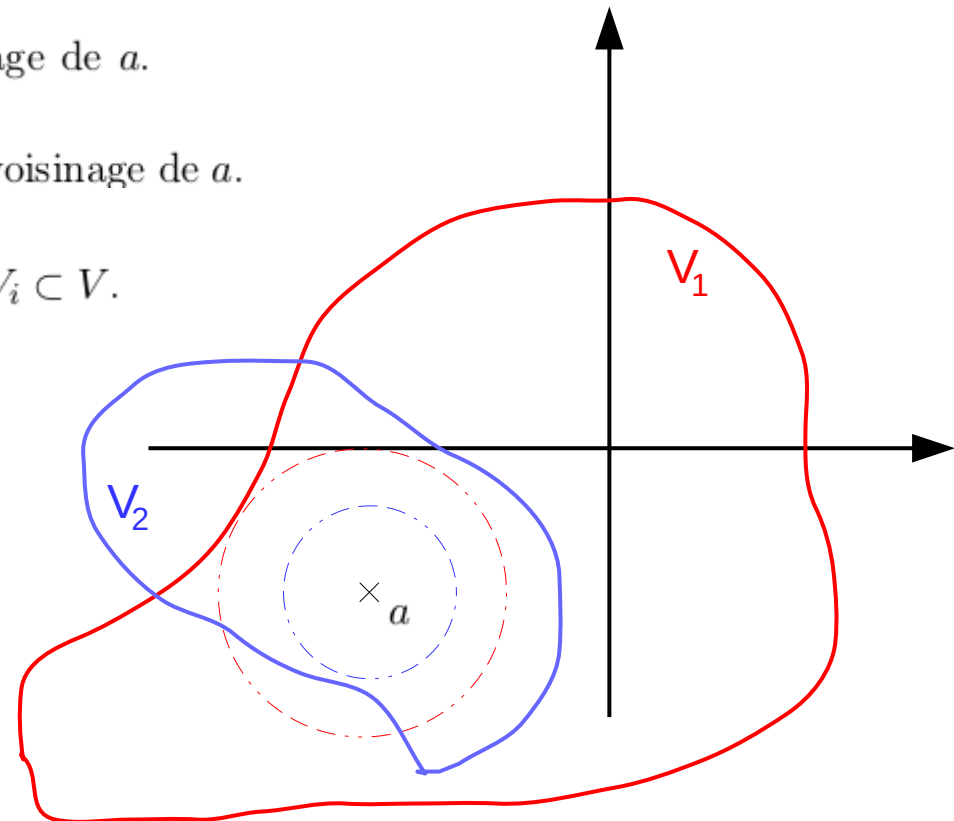
Démonstration :

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille de voisinage de a .

On pose $V = \cup_{i \in I} V_i$ l'union de voisinage de a .

$\forall i \in I, \exists r_i > 0$ tel que $B(a, r) \subset V_i \subset V$.

Donc V est un voisinage de a .



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille finie de voisinage de a .

On pose $V = \bigcap_{i \in I} V_i$ une intersection finie de voisinages de a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille finie de voisinage de a .

On pose $V = \bigcap_{i \in I} V_i$ une intersection finie de voisinages de a .

Posons $r = \min_{i \in I} (r_i)$ où r_i est le rayon de la boule ouverte contenue dans V_i .

Comme pour tout i , $r_i > 0$, $r > 0$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$

Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille finie de voisinage de a .

On pose $V = \bigcap_{i \in I} V_i$ une intersection finie de voisinages de a .

Posons $r = \min_{i \in I} (r_i)$ où r_i est le rayon de la boule ouverte contenue dans V_i .

Comme pour tout i , $r_i > 0$, $r > 0$.

Donc $\forall i, B(a, r) \subset B(a, r_i)$, $B(a, r) \subset V$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 11 :

Toute intersection finie de voisinage de a est un voisinage de a .

Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$


Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille finie de voisinage de a .

On pose $V = \bigcap_{i \in I} V_i$ une intersection finie de voisinages de a .

Posons $r = \min_{i \in I} (r_i)$ où r_i est le rayon de la boule ouverte contenue dans V_i .

Comme pour tout i , $r_i > 0$, $r > 0$.

Donc $\forall i, B(a, r) \subset B(a, r_i)$, $B(a, r) \subset V$

 V est bien un voisinage de a puisqu'il contient une boule ouverte.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 11 :

 Toute intersection **finie** de voisinage de a est un voisinage de a .


 Démonstration : Rappel : $r < r' \iff B(a, r) \subset B(a, r')$

 Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille finie de voisinage de a .

 On pose $V = \bigcap_{i \in I} V_i$ une intersection finie de voisinages de a .

 Posons $r = \min_{i \in I} (r_i)$ où r_i est le rayon de la boule ouverte contenue dans V_i .

 Comme pour tout i , $r_i > 0$, $r > 0$.

 Donc $\forall i, B(a, r) \subset B(a, r_i)$, $B(a, r) \subset V$
 V est bien un voisinage de a puisqu'il contient une boule ouverte.

 $V_i =] - \frac{1}{n}, \frac{1}{n} [$ une famille de voisinages de 0

 $V = \bigcap_{i=1}^{\infty} V_i = \{0\}$ Or $V = \{0\}$ n'est pas un voisinage de 0

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 12 :

Toute boule fermée ou ouverte de rayon r et de centre a est un voisinage de a .

Démonstration : Trivial.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 12 :

Toute boule fermée ou ouverte de rayon r et de centre a est un voisinage de a .

Démonstration : Trivial.

Définition 6 : (Espace séparé)

Soit E un ensemble quelconque. On dit que E est séparé si, et seulement si, $\forall a, b \in E$, si $a \neq b$, alors

$$\exists V_a \in \mathcal{V}(a), \exists V_b \in \mathcal{V}(b) \text{ tels que } V_a \cap V_b = \emptyset$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Éléments de topologie

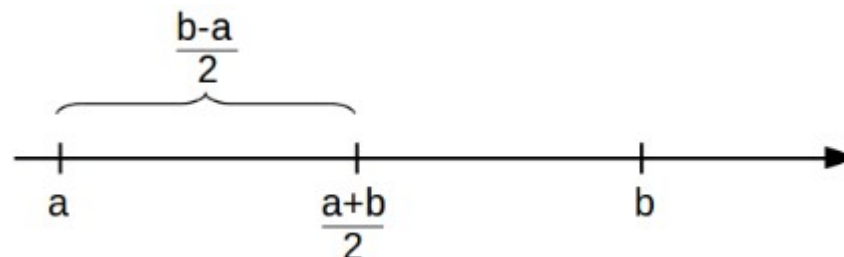
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

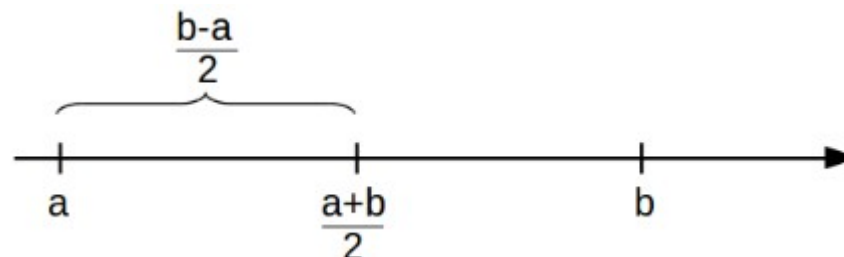
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

$$V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

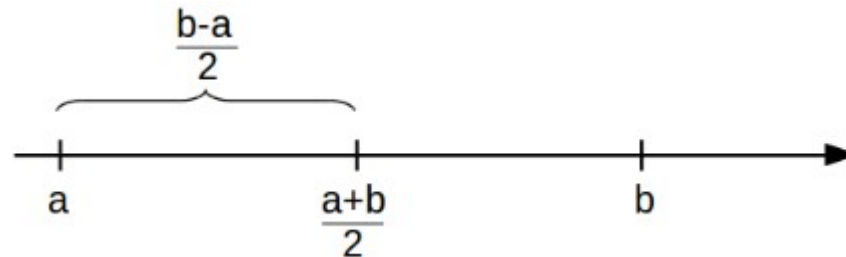
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x - a\| < \frac{\|b - a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x - b\| < \frac{\|b - a\|}{2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

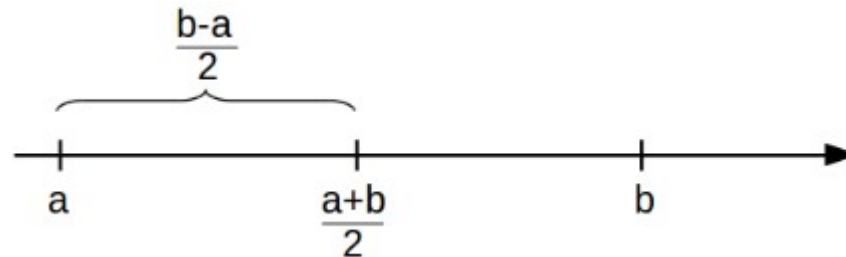
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x - a\| < \frac{\|b-a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x - b\| < \frac{\|b-a\|}{2}$$

On peut alors utiliser l'inégalité triangulaire

$$\|a - b\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

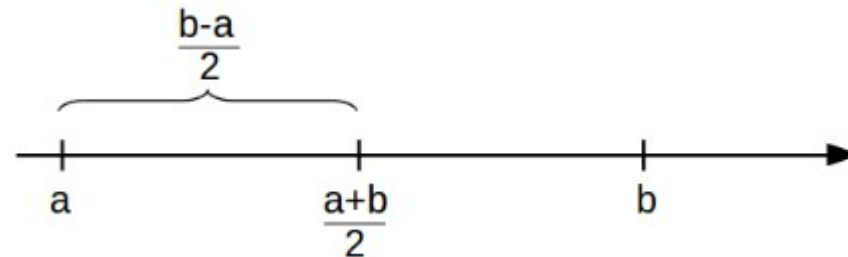
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :


 Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

 Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x-a\| < \frac{\|b-a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x-b\| < \frac{\|b-a\|}{2}$$

On peut alors utiliser l'inégalité triangulaire

$$\|a-b\| = \|a-x+x-b\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

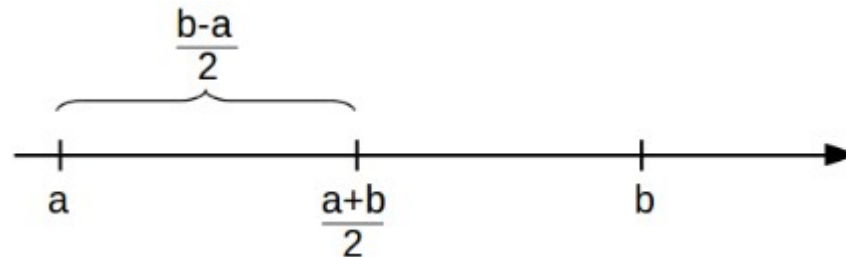
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x-a\| < \frac{\|b-a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x-b\| < \frac{\|b-a\|}{2}$$

On peut alors utiliser l'inégalité triangulaire

$$\|a-b\| = \|a-x+x-b\| \leq \|a-x\| + \|x-b\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

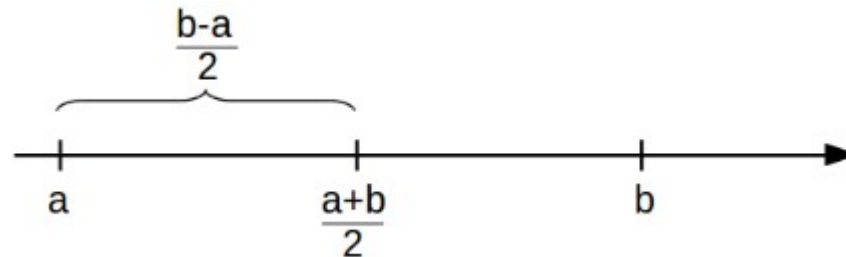
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :


 Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

 Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x-a\| < \frac{\|b-a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x-b\| < \frac{\|b-a\|}{2}$$

On peut alors utiliser l'inégalité triangulaire

$$\|a-b\| = \|a-x+x-b\| \leq \|a-x\| + \|x-b\| < \|a-b\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

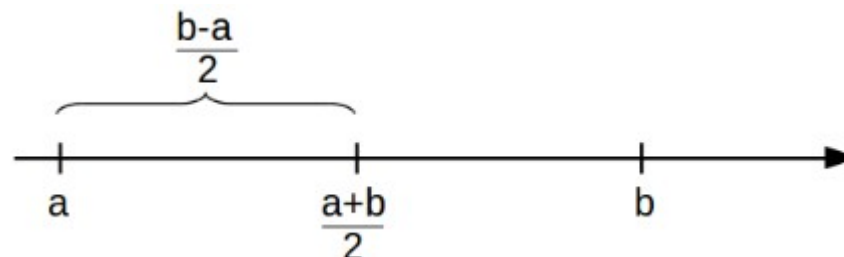
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 13 : (EVN séparé)

Tout EVN est un espace séparé.

Démonstration :



Soit $a, b \in E$ tels que $a \neq b$. Introduisons les deux voisinages suivants

$$V_a = B\left(a, \frac{\|b-a\|}{2}\right) \qquad V_b = B\left(b, \frac{\|b-a\|}{2}\right)$$

Soit $x \in V_a \cap V_b$ puisque x appartient aux deux boules

$$\|x - a\| < \frac{\|b-a\|}{2} \qquad \text{et} \qquad \|x - b\| < \frac{\|b-a\|}{2}$$

On peut alors utiliser l'inégalité triangulaire

$$\|a - b\| = \|a - x + x - b\| \leq \|a - x\| + \|x - b\| < \|a - b\| \qquad \text{absurde donc} \qquad V_a \cap V_b = \emptyset$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

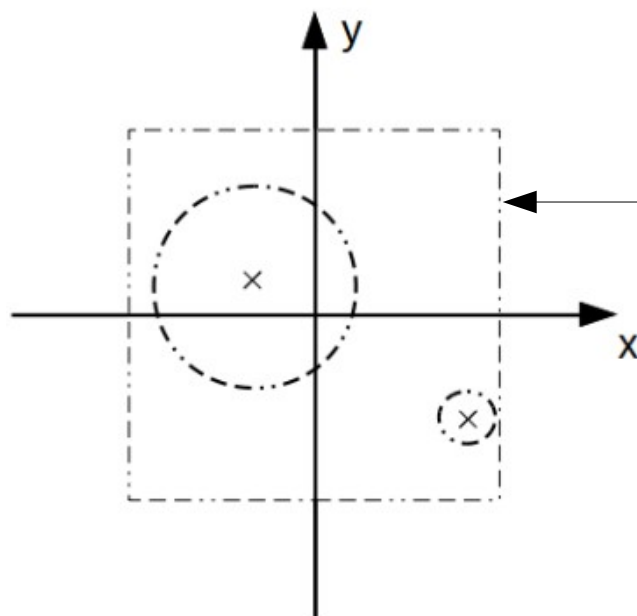
Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Définition 7 : (Ouvert)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et U une partie de E . Alors U est un ouvert, si, et seulement si, il existe pour chaque point de U un voisinage contenu dans U .

Formulation mathématique :

$$U \text{ ouvert} \iff \forall x \in U, \exists r > 0 \text{ tel que } B(x, r) \subset U$$



→ dans la suite, on représentera les contours d'un ouvert avec des pointillés

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 14 :

Soit E un EVN de dimension finie muni de plusieurs normes. Soit U une partie de E . Alors le fait que U soit un ouvert ou non ne dépend pas du choix de la norme.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 14 :

Soit E un EVN de dimension finie muni de plusieurs normes. Soit U une partie de E . Alors le fait que U soit un ouvert ou non ne dépend pas du choix de la norme.

Démonstration :

La démonstration de cette propriété sera discutée en TD.

Propriété 15 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Alors \emptyset et E sont des ouverts.

Démonstration :

À ce stade, le fait que \emptyset soit un ouvert est conventionnel. E ouvert : trivial.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

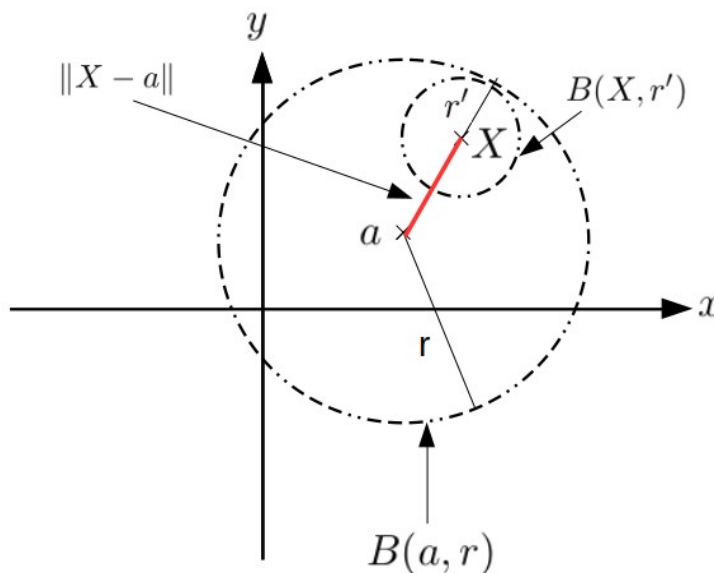
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

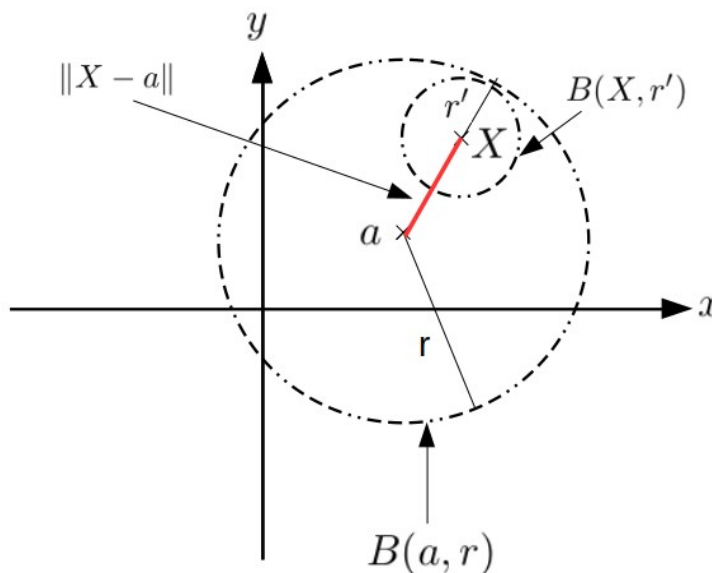
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Soit la boule ouverte $B(a, r)$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

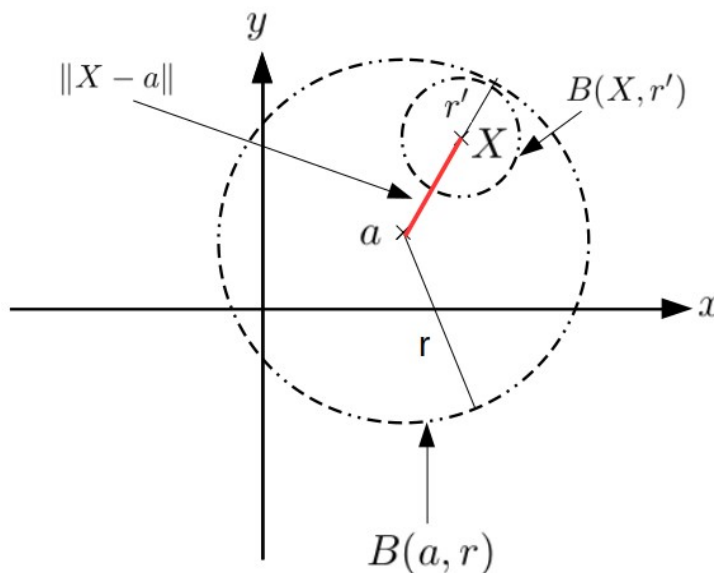
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Soit la boule ouverte $B(a, r)$.

On introduit au point $X \in B(a, r)$
la boule ouverte $B(X, r' = r - \|X - a\|)$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé**
- e. Intérieur et adhérent

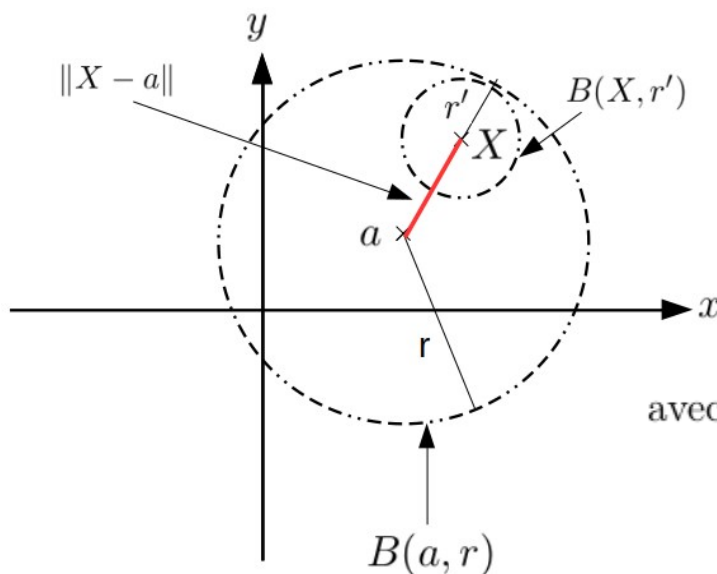
Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Soit la boule ouverte $B(a, r)$.

On introduit au point $X \in B(a, r)$
la boule ouverte $B(X, r' = r - \|X - a\|)$

Alors

$$\forall X \in B(a, r), B(X, r') \subset B(a, r)$$

avec $r' > 0$ puisque $r' = r - \|X - a\|$ et $\|X - a\| < r$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

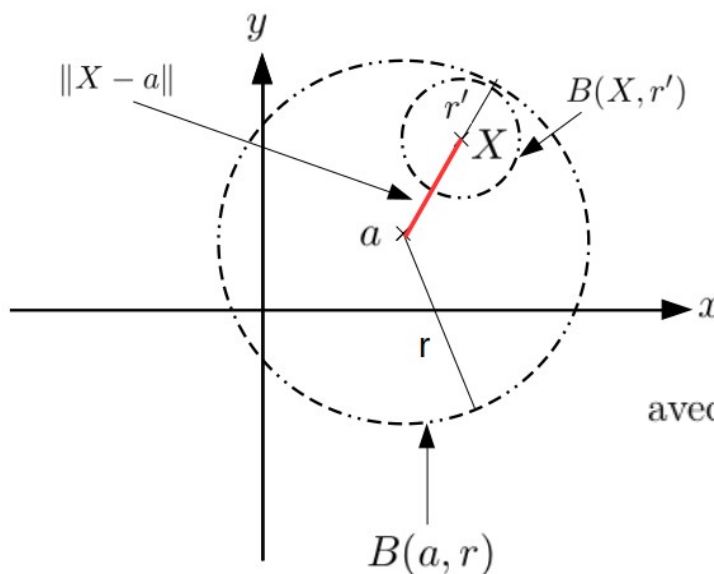
Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 16 :

Une boule ouverte est un ouvert.

Démonstration :

représentation dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$



Soit la boule ouverte $B(a, r)$.

On introduit au point $X \in B(a, r)$
la boule ouverte $B(X, r' = r - \|X - a\|)$

Alors

$$\forall X \in B(a, r), B(X, r') \subset B(a, r)$$

avec $r' > 0$ puisque $r' = r - \|X - a\|$ et $\|X - a\| < r$

Montrons que cela est vrai pour tout EVN (et pas seulement pour \mathbb{R}^2)

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

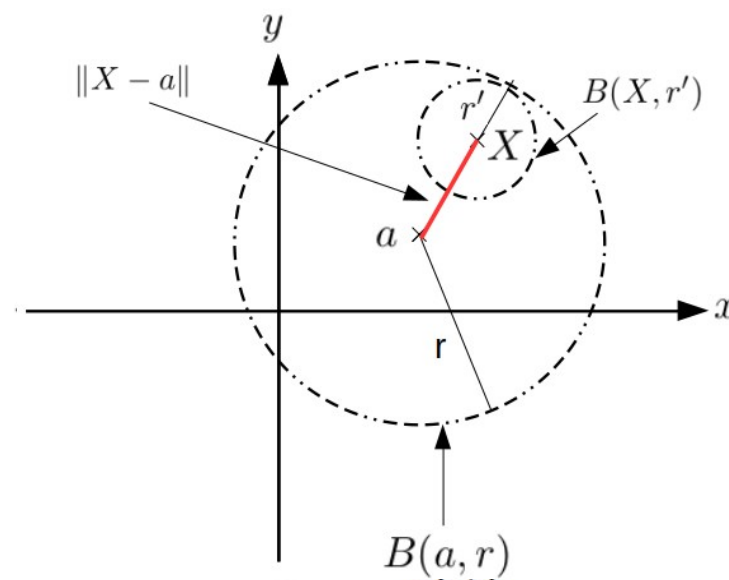
Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

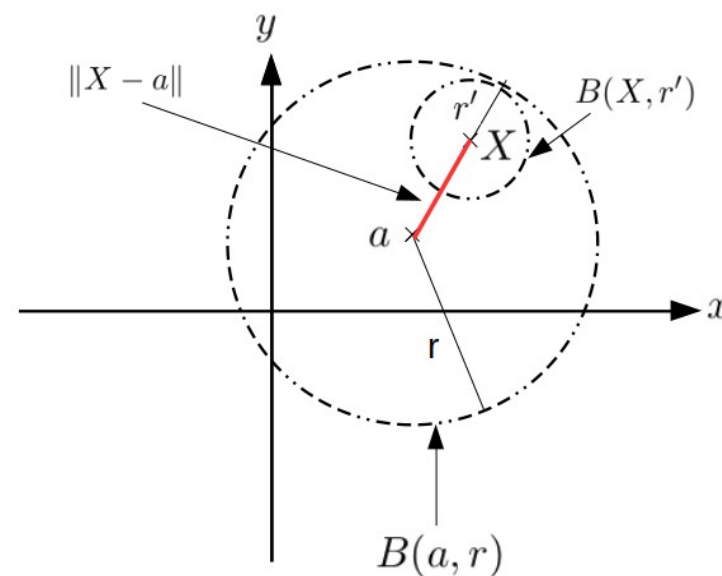
Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

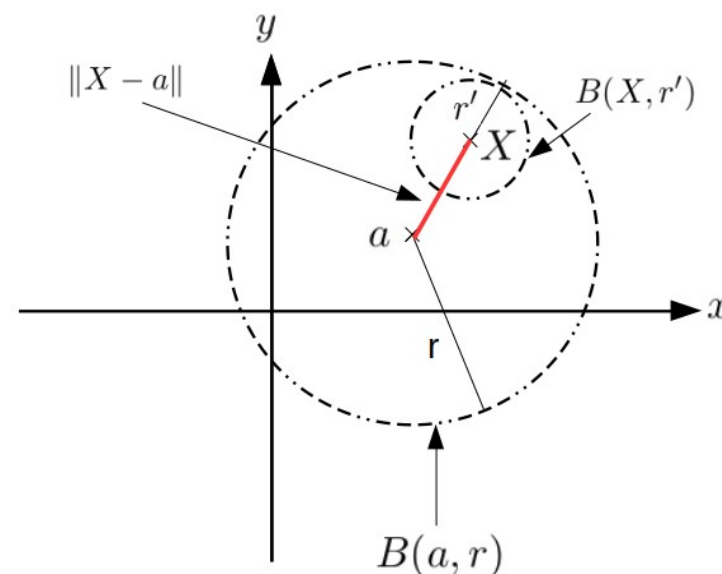
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

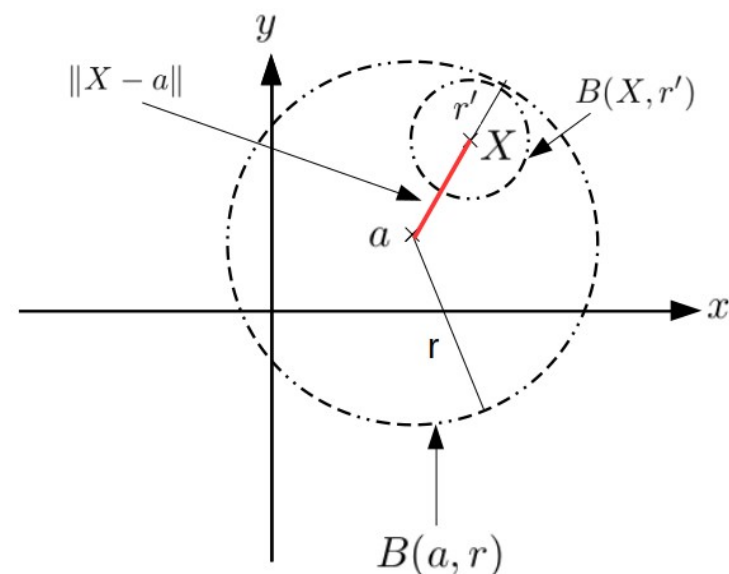
Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| < r - \|X - a\| + \|X - a\|$$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

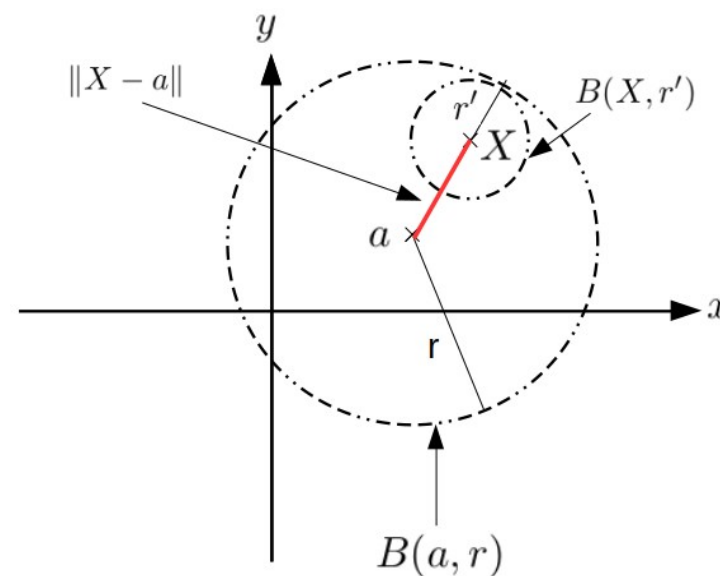
Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| < r - \|X - a\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| \leq r$$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

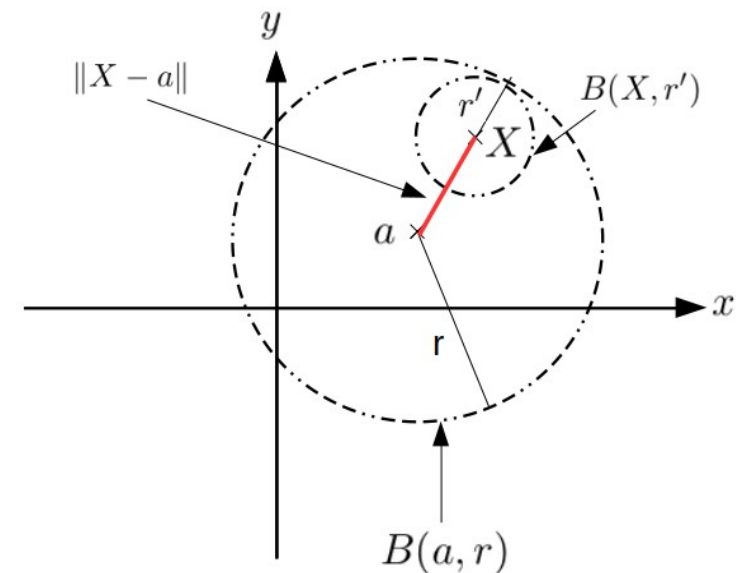
Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| < r - \|X - a\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| \leq r$$

Donc $B(X, r') \subset B(a, r)$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

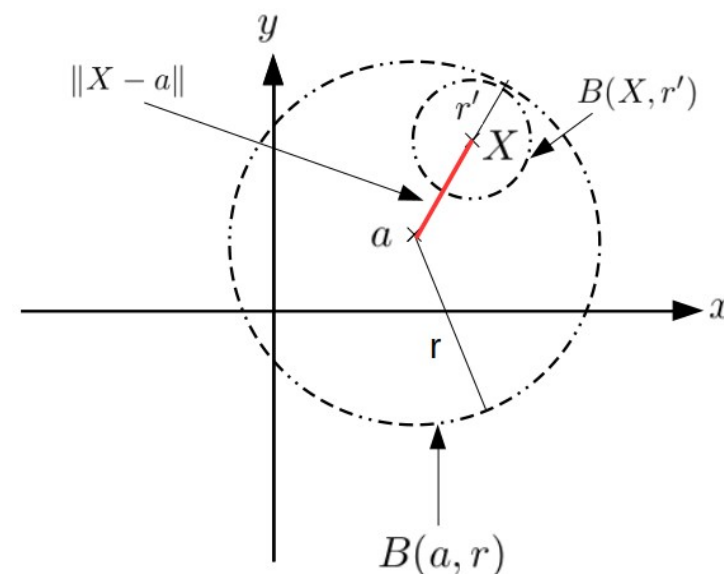
Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| < r - \|X - a\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| \leq r$$

Donc $B(X, r') \subset B(a, r)$



Etape 1 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour tout X .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Etape 0 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour $(E, \|\cdot\|)$.

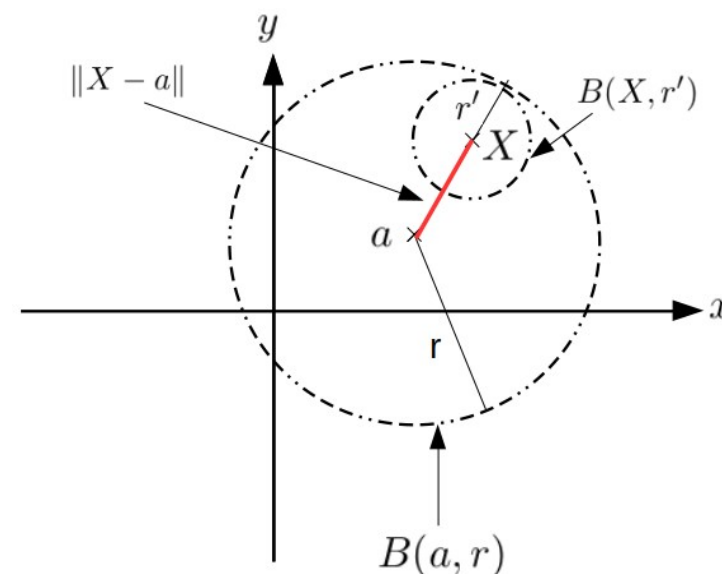
Soit $Y \in B(X, r')$. On peut alors écrire

$$\|Y - X + X - a\| \leq \|Y - X\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| < r - \|X - a\| + \|X - a\|$$

$$\|Y - a\| \leq r$$

Donc $B(X, r') \subset B(a, r)$



Etape 1 : Vérifions que $B(X, r') \subset B(a, r)$ pour tout X .

Or pour $\forall X \in B(a, r)$, $r' > 0$ puisque $r' = r - \|X - a\|$ et $\|X - a\| < r$.
 Donc $\forall X \in B(a, r)$, $B(X, r') \subset B(a, r)$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 17 :

Une union quelconque d'ouverts est un ouvert.

Démonstration :

Soit $(U_i)_{i \in I}$ une famille quelconque d'ouverts.

On note $U = \cup_{i \in I} U_i$ l'union.

Soit $x \in U$. Alors $\exists i$ tel que $x \in U_i$.

Or U_i est un ouvert donc il existe $r_i > 0$ tel que $B(x, r_i) \subset U_i \subset U$.

Or ce raisonnement peut-être fait pour tout x



donc U est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 18 :

Toute intersection finie d'ouverts est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Propriété 18 :

Toute intersection finie d'ouverts est un ouvert.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 18 :

Toute intersection finie d'ouverts est un ouvert.

Démonstration :

Soit $(U_i)_{1 < i < n}$ une famille finie d'ouverts.

On note $U = \bigcap_i U_i$ l'intersection de ces ouverts.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 18 :

Toute intersection finie d'ouverts est un ouvert.

Démonstration :

Soit $(U_i)_{1 < i < n}$ une famille finie d'ouverts.

On note $U = \bigcap_i U_i$ l'intersection de ces ouverts.

Soit $x \in U \iff \begin{cases} x \in U_1 & \text{comme } U_1 \text{ est un ouvert, } U_1 \text{ est un voisinage de } x \\ x \in U_2 & \text{comme } U_2 \text{ est un ouvert, } U_2 \text{ est un voisinage de } x \\ \dots \\ x \in U_n & \text{comme } U_n \text{ est un ouvert, } U_n \text{ est un voisinage de } x \end{cases}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 18 :

Toute intersection finie d'ouverts est un ouvert.

Démonstration :

Soit $(U_i)_{1 < i < n}$ une famille finie d'ouverts.

On note $U = \bigcap_i U_i$ l'intersection de ces ouverts.

$$\text{Soit } x \in U \iff \begin{cases} x \in U_1 & \text{comme } U_1 \text{ est un ouvert, } U_1 \text{ est un voisinage de } x \\ x \in U_2 & \text{comme } U_2 \text{ est un ouvert, } U_2 \text{ est un voisinage de } x \\ \dots & \\ x \in U_n & \text{comme } U_n \text{ est un ouvert, } U_n \text{ est un voisinage de } x \end{cases}$$

Donc x appartient à une intersection finie de voisinage de x qui est donc un voisinage de x . Donc pour tout $x \in U$, U est un voisinage de x donc U est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNCorollaire des propriétés précédentes :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des ouverts

$$]-\infty, b[\quad]a, b[\quad]a, +\infty[$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNCorollaire des propriétés précédentes :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des ouverts

$$]-\infty, b[\quad]a, b[\quad]a, +\infty[$$

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Corollaire des propriétés précédentes :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des ouverts

$$]-\infty, b[\quad]a, b[\quad]a, +\infty[$$

Démonstration :

$]a, b[= B\left(\frac{a+b}{2}, \frac{b-a}{2}\right)$. Or une boule ouverte est un ouvert donc $]a, b[$ est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Corollaire des propriétés précédentes :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des ouverts

$$]-\infty, b[\quad]a, b[\quad]a, +\infty[$$

Démonstration :

$]a, b[= B\left(\frac{a+b}{2}, \frac{b-a}{2}\right)$. Or une boule ouverte est un ouvert donc $]a, b[$ est un ouvert.

$]a, \infty[= \cup_{\alpha > a}]a, \alpha[$ union infinie d'ouverts donc ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Corollaire des propriétés précédentes :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des ouverts

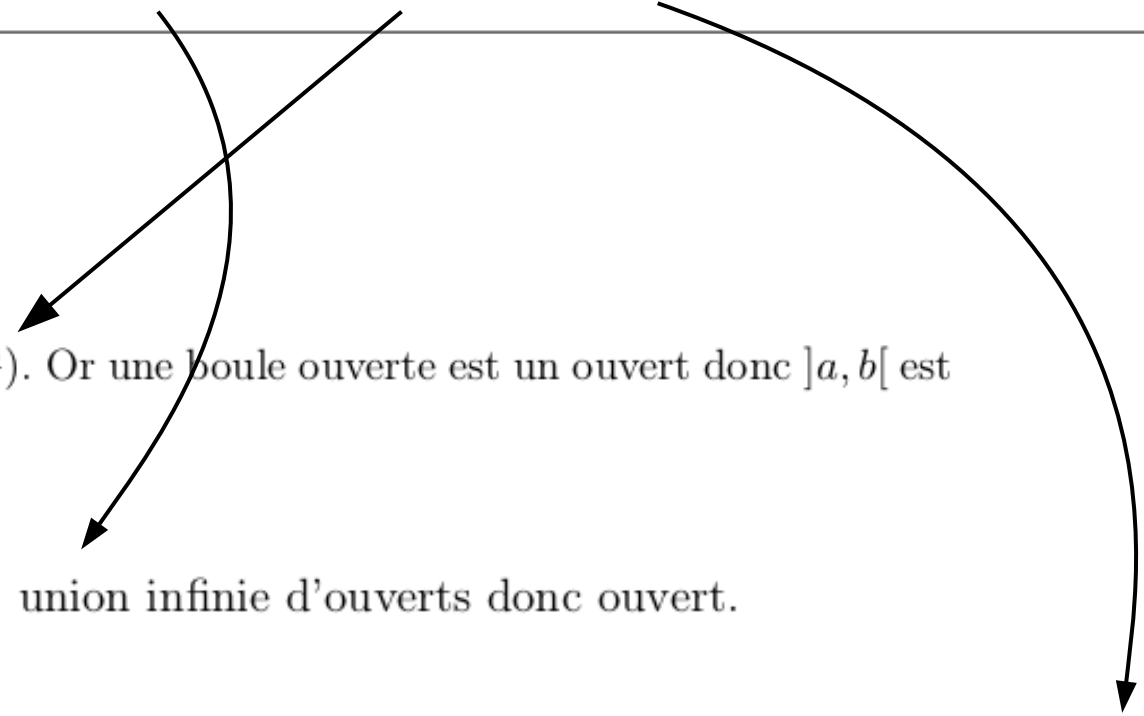
$$]-\infty, b[\quad]a, b[\quad]a, +\infty[$$

Démonstration :

$]a, b[= B\left(\frac{a+b}{2}, \frac{b-a}{2}\right)$. Or une boule ouverte est un ouvert donc $]a, b[$ est un ouvert.

$]-\infty, b[= \bigcup_{\alpha < b}]\alpha, b[$ union infinie d'ouverts donc ouvert.

$]a, \infty[= \bigcup_{\alpha > a}]a, \alpha[$ union infinie d'ouverts donc ouvert.



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Démonstration :

Pour \emptyset : $C_E \emptyset = E$ qui est un ouvert donc \emptyset est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Démonstration :

Pour \emptyset : $C_E \emptyset = E$ qui est un ouvert donc \emptyset est un fermé.

Pour E :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Démonstration :

Pour \emptyset : $C_E \emptyset = E$ qui est un ouvert donc \emptyset est un fermé.

Pour E :

$C_E E = \emptyset$ qui est un ouvert (d'après la propriété 15)

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 8 : (Fermé)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN et F une partie de E . Alors F est un fermé si, et seulement si, $C_E F$ (complémentaire de F dans E) est un ouvert.

Propriété 19 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN, alors \emptyset et E sont des fermés.

Donc E et \emptyset sont à la fois des ouverts et des fermés (voir prop. 15).

Démonstration :

Pour \emptyset : $C_E \emptyset = E$ qui est un ouvert donc \emptyset est un fermé.

Pour E :

$C_E E = \emptyset$ qui est un ouvert (d'après la propriété 15)



E est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Propriété 20 :

Une boule fermée est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

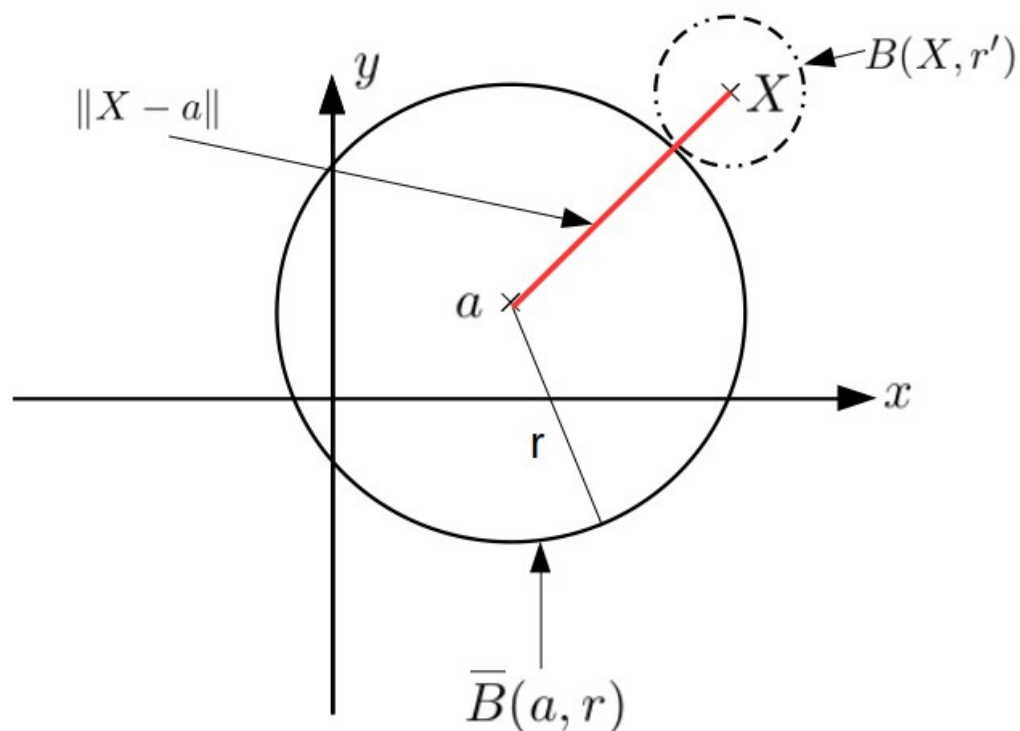
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 20 :

Une boule fermée est un fermé.

Démonstration : Voir le poly



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

On sait que si $(U_i)_{i \in I}$ est une famille d'ouverts alors :

1. $U = \cup_i U_i$ est un ouvert (propriété 17).
2. $(C_E U_i)_{i \in I}$ est une famille de fermés (puisque le complémentaire de $C_E U_i$ est U_i qui est un ouvert).

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

On sait que si $(U_i)_{i \in I}$ est une famille d'ouverts alors :

1. $U = \cup_i U_i$ est un ouvert (propriété 17).
2. $(C_E U_i)_{i \in I}$ est une famille de fermés (puisque le complémentaire de $C_E U_i$ est U_i qui est un ouvert).

Puisque U est un ouvert



$C_E U$ est un fermé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

On sait que si $(U_i)_{i \in I}$ est une famille d'ouverts alors :

1. $U = \cup_i U_i$ est un ouvert (propriété 17).
2. $(C_E U_i)_{i \in I}$ est une famille de fermés (puisque le complémentaire de $C_E U_i$ est U_i qui est un ouvert).

Puisque U est un ouvert



$C_E U$ est un fermé

et puisque, pour tout i , U_i est un ouvert



$C_E U_i$ est un fermé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

a. Norme & distance

 b. Boule Ouverte, Boule
 Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

 On sait que si $(U_i)_{i \in I}$ est une famille d'ouverts alors :

1. $U = \cup_i U_i$ est un ouvert (propriété 17).
2. $(C_E U_i)_{i \in I}$ est une famille de fermés (puisque le complémentaire de $C_E U_i$ est U_i qui est un ouvert).

 Puisque U est un ouvert

 $C_E U$ est un fermé

 et puisque, pour tout i , U_i est un ouvert

 $C_E U_i$ est un fermé

Or

$$C_E U = C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 21 :

Toute intersection de fermés est un fermé.

Démonstration :

$$\text{Rappel : } C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$

On sait que si $(U_i)_{i \in I}$ est une famille d'ouverts alors :

1. $U = \cup_i U_i$ est un ouvert (propriété 17).
2. $(C_E U_i)_{i \in I}$ est une famille de fermés (puisque le complémentaire de $C_E U_i$ est U_i qui est un ouvert).

Puisque U est un ouvert \longrightarrow $C_E U$ est un fermé

et puisque, pour tout i , U_i est un ouvert \longrightarrow $C_E U_i$ est un fermé

Or

$$C_E U = C_E(\cup_i U_i) = \cap_i (C_E U_i)$$



intersection de fermés est fermé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Ph.D. Elian Masnada

Propriété 22 :

Toute union finie de fermés est un fermé.

Démonstration :

Même chose que précédemment. En passant au complémentaire c'est immédiat.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 22 :

Toute union finie de fermés est un fermé.

Démonstration :

Même chose que précédemment. En passant au complémentaire c'est immédiat.

Corollaire :

Soit $E = \mathbb{R}$ et $a, b \in \mathbb{R}$ tel que $a < b$. Alors, les intervalles suivants sont des fermés

$$]-\infty, b] \quad [a, b] \quad [a, +\infty[$$

Trivial

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

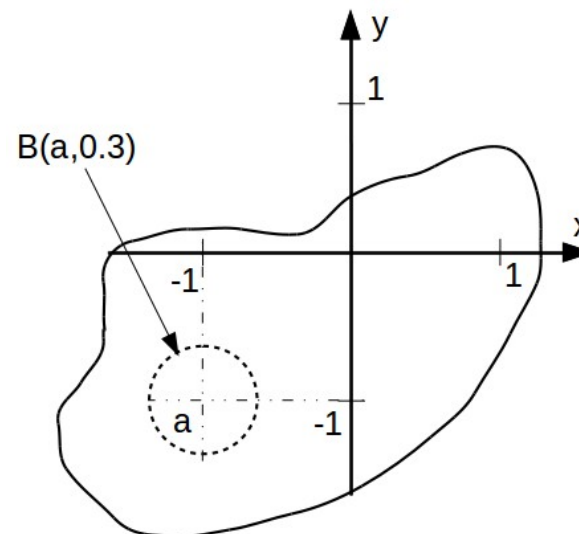
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 9 : (Intérieur)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $a \in E$. On dit que a est intérieur à A si, et seulement si, A est un voisinage de a . On appelle Intérieur de A , que l'on note $\overset{\circ}{A}$, l'ensemble des points intérieurs à A .

Formulation mathématique



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

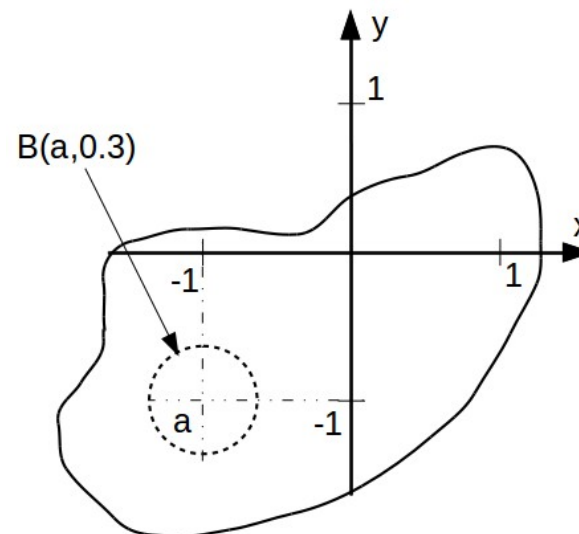
Définition 9 : (Intérieur)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $a \in E$. On dit que a est intérieur à A si, et seulement si, A est un voisinage de a . On appelle Intérieur de A , que l'on note $\overset{\circ}{A}$, l'ensemble des points intérieurs à A .

Formulation mathématique

$$x \in \overset{\circ}{A} \iff \exists r > 0 / B(x, r) \subset A$$

$$x \in \overset{\circ}{A} \iff \exists U \subset A / U \text{ ouvert et } x \in U$$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 23 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $\overset{\circ}{A}$ l'intérieur de A . Alors $\overset{\circ}{A} \subset A$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 23 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $\overset{\circ}{A}$ l'intérieur de A . Alors $\overset{\circ}{A} \subset A$.

Démonstration :

$$x \in \overset{\circ}{A} \iff \exists r > 0 / B(x, r) \subset A \text{ donc } x \in A \text{ donc } \overset{\circ}{A} \subset A.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 23 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $\overset{\circ}{A}$ l'intérieur de A . Alors $\overset{\circ}{A} \subset A$.

Démonstration :

$$x \in \overset{\circ}{A} \iff \exists r > 0 / B(x, r) \subset A \text{ donc } x \in A \text{ donc } \overset{\circ}{A} \subset A.$$

Propriété 24 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $\overset{\circ}{A}$ l'intérieur de A . Alors $\overset{\circ}{A}$ est le plus grand ouvert contenu dans A .

Démonstration :

voir polycopié

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 25 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A et B deux parties de E . Alors

1. A ouvert $\iff \overset{\circ}{A} = A$
2. $\overset{\circ}{\overset{\circ}{A}} = \overset{\circ}{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\overset{\circ}{A} \subset \overset{\circ}{B}$

Démonstration :

1. (a) Si A est un ouvert alors le plus grand ouvert contenu dans A est A lui-même. Donc $\overset{\circ}{A} = A$.
 (b) Si $\overset{\circ}{A} = A$ alors A est un ouvert puisque $\overset{\circ}{A}$ est un ouvert.
2. $\overset{\circ}{A}$ est un ouvert. Donc le plus grand ouvert contenu dans $\overset{\circ}{A}$ est $\overset{\circ}{A}$.
 Finalement $\overset{\circ}{\overset{\circ}{A}} = \overset{\circ}{A}$.
3. Soit $x \in \overset{\circ}{A} \iff \exists r > 0 / B(x, r) \subset A \subset B$ donc $x \in \overset{\circ}{B}$. Or ceci est vrai pour tout $x \in \overset{\circ}{A}$ donc $\overset{\circ}{A} \subset \overset{\circ}{B}$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Quelques exemples :

Dans \mathbb{R} :

$$]a, b[= [a, b[=]a, b] = [a, b] =]a, b[$$

Dans \mathbb{R}^n :

$$\overset{\circ}{B}(a, r) = B(a, r) \quad \overset{\circ}{\bar{B}}(a, r) = B(a, r)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 10 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $a \in E$. On dit que a est adhérent à A si, et seulement si, tout voisinage de a rencontre A . On appelle l'adhérent de A , noté \overline{A} , l'ensemble des points adhérents à A .

Formulation mathématique :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

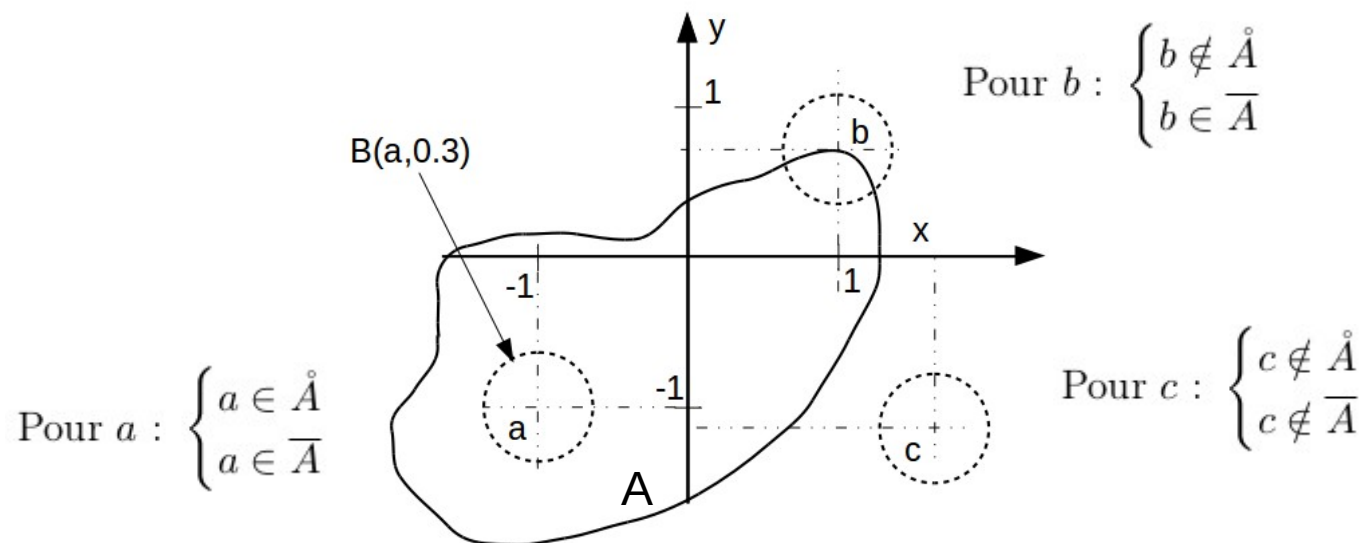
 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Définition 10 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$ et $a \in E$. On dit que a est adhérent à A si, et seulement si, tout voisinage de a rencontre A . On appelle l'adhérent de A , noté \bar{A} , l'ensemble des points adhérents à A .

Formulation mathématique :

$$x \in \bar{A} \iff \forall r > 0, B(x, r) \cap A \neq \emptyset$$



Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \overline{A}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \overline{A}$

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \overline{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \longrightarrow B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \longrightarrow B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \implies B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Propriété 27 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors \bar{A} est un fermé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \implies B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Propriété 27 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors \bar{A} est un fermé

Démonstration : Pour cela étudions $C_E \bar{A}$: si c'est un ouvert alors \bar{A} est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \implies B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Propriété 27 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors \bar{A} est un fermé

Démonstration : Pour cela étudions $C_E \bar{A}$: si c'est un ouvert alors \bar{A} est un fermé.

$$x \in \bar{A} \iff \forall r > 0 / B(x, r) \cap A \neq \emptyset$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \implies B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Propriété 27 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors \bar{A} est un fermé

Démonstration : Pour cela étudions $C_E \bar{A}$: si c'est un ouvert alors \bar{A} est un fermé.

$$x \in \bar{A} \iff \forall r > 0 / B(x, r) \cap A \neq \emptyset$$

Donc pour $\forall x \in C_E \bar{A}, \exists r > 0$ tel que $B(x, r) \cap A = \emptyset$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 26 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors $A \subset \bar{A}$

Démonstration :

Soit $x \in A$. Alors $\forall r > 0, x \in B(x, r) \implies B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

Donc $x \in \bar{A}$ et finalement $A \subset \bar{A}$.

Propriété 27 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie de E . Alors \bar{A} est un fermé

Démonstration : Pour cela étudions $C_E \bar{A}$: si c'est un ouvert alors \bar{A} est un fermé.

$$x \in \bar{A} \iff \forall r > 0 / B(x, r) \cap A \neq \emptyset$$

Donc pour $\forall x \in C_E \bar{A}, \exists r > 0$ tel que $B(x, r) \cap A = \emptyset$

Donc, $\exists r > 0 / B(x, r) \subset C_E \bar{A} \implies C_E \bar{A}$ est un ouvert.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 28 :

\bar{A} est le plus petit fermé contenant A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 28 :

\bar{A} est le plus petit fermé contenant A .

Admis

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 28 :

\overline{A} est le plus petit fermé contenant A .

AdmisPropriété 29 :

1. A est un fermé si, et seulement si, $\overline{A} = A$
2. $\overline{\overline{A}} = \overline{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\overline{A} \subset \overline{B}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 28 : \bar{A} est le plus petit fermé contenant A .

Admis

Propriété 29 :

1. A est un fermé si, et seulement si, $\bar{A} = A$
2. $\overline{\bar{A}} = \bar{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\bar{A} \subset \bar{B}$

1. (a) Si $\bar{A} = A$ alors comme \bar{A} est un fermé alors A est un fermé.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule
Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNPropriété 28 : \bar{A} est le plus petit fermé contenant A .

Admis

Propriété 29 :

1. A est un fermé si, et seulement si, $\bar{A} = A$
2. $\overline{\bar{A}} = \bar{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\bar{A} \subset \bar{B}$

1. (a) Si $\bar{A} = A$ alors comme \bar{A} est un fermé alors A est un fermé.
(b) Si A est un fermé alors le plus petit fermé qui contient A est A .
Donc $\bar{A} = A$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 28 :

\bar{A} est le plus petit fermé contenant A .

Admis

Propriété 29 :

1. A est un fermé si, et seulement si, $\bar{A} = A$
2. $\overline{\bar{A}} = \bar{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\bar{A} \subset \bar{B}$

1. (a) Si $\bar{A} = A$ alors comme \bar{A} est un fermé alors A est un fermé.
(b) Si A est un fermé alors le plus petit fermé qui contient A est A .
Donc $\bar{A} = A$
2. Soit \bar{A} l'adhérent de A . Donc \bar{A} est un fermé. Donc le plus petit fermé contenant \bar{A} est \bar{A} . Finalement $\overline{\bar{A}} = \bar{A}$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

a. Norme & distance

b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère

c. Voisinage

d. Ouvert, Fermé

e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Propriété 28 :

\overline{A} est le plus petit fermé contenant A .

Admis

Propriété 29 :

1. A est un fermé si, et seulement si, $\overline{A} = A$
2. $\overline{\overline{A}} = \overline{A}$
3. Si $A \subset B$ alors $\overline{A} \subset \overline{B}$

1. (a) Si $\overline{A} = A$ alors comme \overline{A} est un fermé alors A est un fermé.
(b) Si A est un fermé alors le plus petit fermé qui contient A est A .
Donc $\overline{A} = A$
2. Soit \overline{A} l'adhérent de A . Donc \overline{A} est un fermé. Donc le plus petit fermé contenant \overline{A} est \overline{A} . Finalement $\overline{\overline{A}} = \overline{A}$.
3. Soit $a \in \overline{A}$ et V un voisinage de a . On a donc que $A \cap V \neq \emptyset$. Or comme $A \subset B$, on a $A \cap V \subset B \cap V$, il vient que $B \cap V \neq \emptyset$. Finalement $a \in \overline{B}$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVNDéfinition 11 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie E . On appelle frontière de A , noté $Fr(a)$ ou ∂A , l'ensemble :

$$\partial A = \bar{A} \setminus \overset{\circ}{A}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 11 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie E . On appelle frontière de A , noté $Fr(a)$ ou ∂A , l'ensemble :

$$\partial A = \bar{A} \setminus \overset{\circ}{A}$$

exemple :

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{\bar{B}}(a, r) = \bar{B}(a, r) \\ \overset{\circ}{\bar{B}}(a, r) = B(a, r) \end{array} \right. \longrightarrow \partial \bar{B}(a, r) = \bar{B}(a, r) \setminus B(a, r) = S(a, r)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Définition 11 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit A une partie E . On appelle frontière de A , noté $Fr(a)$ ou ∂A , l'ensemble :

$$\partial A = \bar{A} \setminus \overset{\circ}{A}$$

exemple :

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{\bar{B}}(a, r) = \bar{B}(a, r) \\ \overset{\circ}{\bar{B}}(a, r) = B(a, r) \end{array} \right. \quad \longrightarrow \quad \partial \bar{B}(a, r) = \bar{B}(a, r) \setminus B(a, r) = S(a, r)$$

Propriété 30 :

1. $\bar{A} = A \cup \partial A$
2. $\overset{\circ}{A} = A \setminus \partial A$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Point méthodologie :

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas ouvert :

trouver au moins un point
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

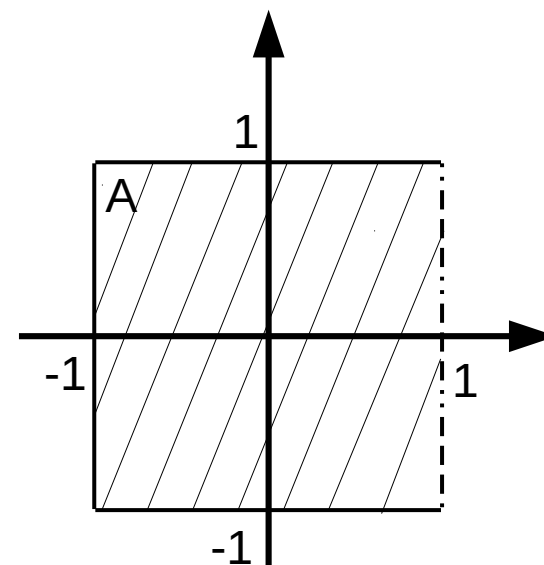
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas ouvert :

trouver au moins un point
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de A



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

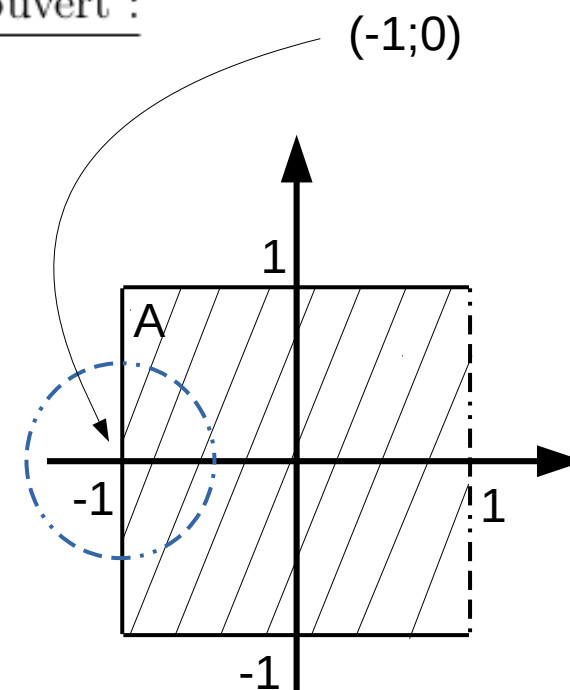
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas ouvert :

trouver au moins un point
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de A



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas fermé :

trouver au moins un point de C_{EA}
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de C_{EA}

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

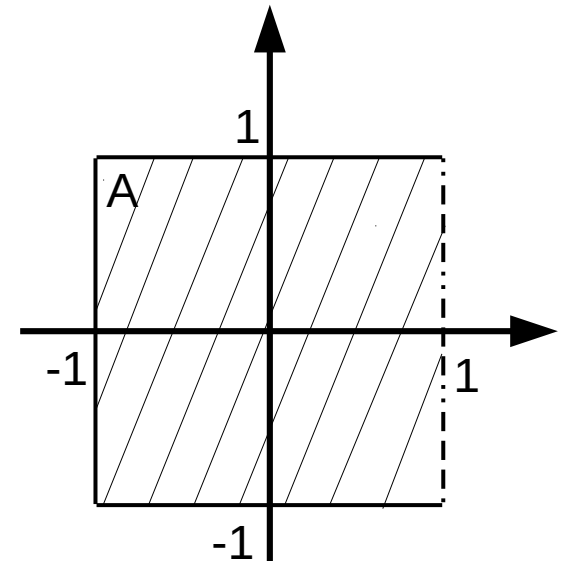
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas fermé :

trouver au moins un point de C_{EA}
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de C_{EA}



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

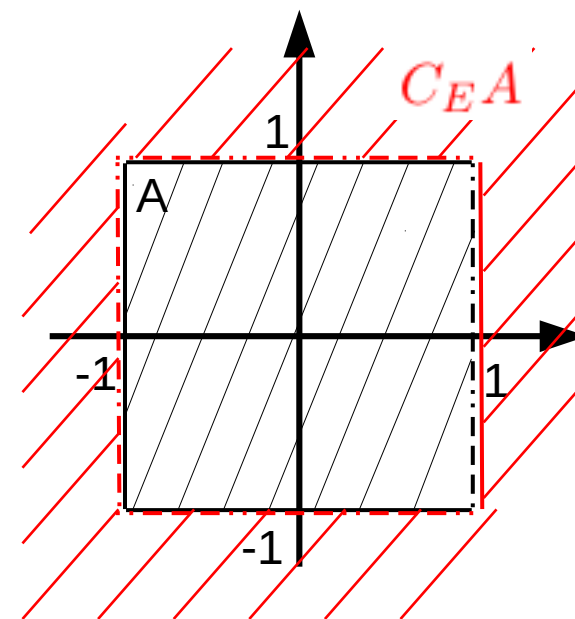
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas fermé :

trouver au moins un point de C_{EA}
(sur la frontière de l'ensemble)
tel que quelque soit la taille de
la boule ouverte centrée en ce
point, une partie de la boule
soit en dehors de C_{EA}



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

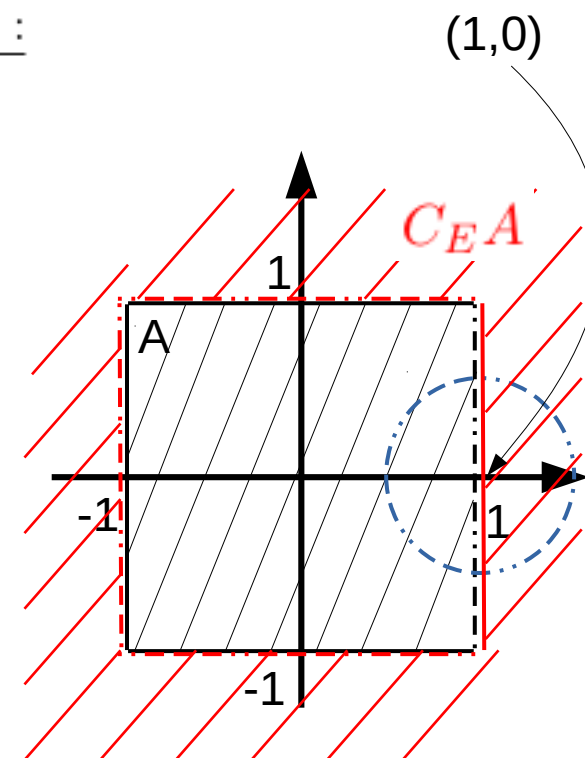
- a. Norme & distance
- b. Boule Ouverte, Boule Fermée et Sphère
- c. Voisinage
- d. Ouvert, Fermé
- e. Intérieur et adhérent

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

Point méthodologie :

Montrer qu'un ensemble A n'est pas fermé :

trouver au moins un point de C_{EA}
 (sur la frontière de l'ensemble)
 tel que quelque soit la taille de
 la boule ouverte centrée en ce
 point, une partie de la boule
 soit en dehors de C_{EA}



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Trouver l'intérieur de A : (démonstration dans le TD3)

Etape 0 : Proposer un candidat B

Sachant que $\overset{\circ}{A}$ est le plus grand ouvert contenu dans A

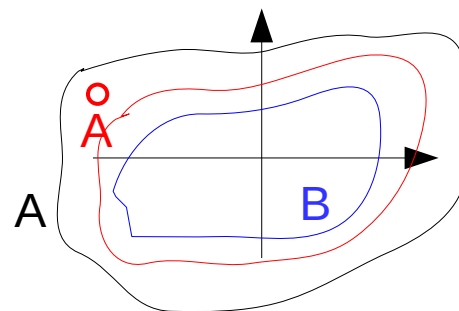
Etape 1 : Vérifier que B est un ouvert

Etape 2 : Vérifier que $B \subset A$

$\forall x \in B, \exists r > 0$ tel
que $B(x, r) \subset A$

$\iff B \subset \overset{\circ}{A}$

Mais B peut être trop petit



Etape 3 : Vérifions que $\overset{\circ}{A} \subset B$

On doit vérifier que pour $\forall x \in A \setminus B$

$\forall r > 0, B(x, r) \not\subset A$

$\overset{\circ}{A} = B$

Trouver l'adhérent de A : (démonstration dans le TD3)

Etape 0 : Proposer un candidat B

sachant que \bar{A} est le plus
petit fermé contenant A

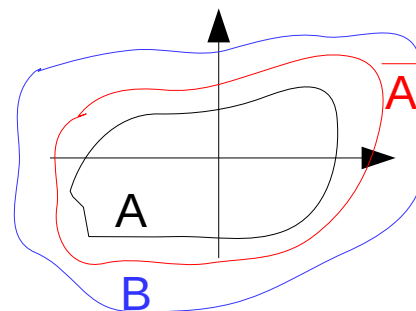
Etape 1 : Vérifier que B est un fermé.

Etape 2 : Vérifier que $A \subset B$.

$\forall x \in C_E B$, on a $\exists r > 0 /$
 $B(x, r) \cap A = \emptyset$

$\iff \bar{A} \subset B$

Mais B peut être trop grand



Etape 3 : Vérifions que $B \subset \bar{A}$

On doit vérifier que pour $\forall x \in B \setminus A$:

$\forall r > 0, B(x, r) \cap A \neq \emptyset$

$\bar{A} = B$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Rappel 1 : (Suite d'éléments de \mathbb{R})

Une suite d'éléments de \mathbb{R} est une application de \mathbb{N} dans \mathbb{R} . Si x est une suite d'éléments de \mathbb{R} de terme général x_n , on notera la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

exemples :

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{N} & \rightarrow & \mathbb{R} \\ n & \mapsto & x_n = \frac{1}{n} \end{array} \qquad \begin{array}{ccc} \mathbb{N} & \rightarrow & \mathbb{R} \\ n & \mapsto & x_n = 2.3n \end{array}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Rappel 1 : (Suite d'éléments de \mathbb{R})

Une suite d'éléments de \mathbb{R} est une application de \mathbb{N} dans \mathbb{R} . Si x est une suite d'éléments de \mathbb{R} de terme général x_n , on notera la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

exemples :

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{N} & \rightarrow & \mathbb{R} \\ n & \mapsto & x_n = \frac{1}{n} \end{array} \qquad \begin{array}{ccc} \mathbb{N} & \rightarrow & \mathbb{R} \\ n & \mapsto & x_n = 2.3n \end{array}$$

Rappel 2 : (Suite d'éléments de \mathbb{R} qui converge)

La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de \mathbb{R} converge vers $l \in \mathbb{R}$ si, et seulement si, elle vérifie le critère suivant :

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, |x_n - l| < \epsilon$$

On note alors $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$ cette limite.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 12 : (Suite d'éléments d'un EVN)

Soit E un espace vectoriel normé. Une suite d'éléments de E est une application de \mathbb{N} dans E . Si x est une suite de E de terme général x_n , on notera la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 12 : (Suite d'éléments d'un EVN)

Soit E un espace vectoriel normé. Une suite d'éléments de E est une application de \mathbb{N} dans E . Si x est une suite de E de terme général x_n , on notera la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

Quelques exemples :

— si $E = \mathbb{R}$, on retombe sur le cas étudié en première année :

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R} \\ n &\mapsto x_n = 2.3n \end{aligned}$$

— si $E = \mathbb{R}^3$ (cas étudié en analyse dans \mathbb{R}^n) :

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R}^3 \\ n &\mapsto \left(\frac{1}{n}; 2n + 3; \left(\frac{3}{2}\right)^n \right) \end{aligned}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 13 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de E est dite bornée si, et seulement si, la suite numérique réelle $(\|x_n\|)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée, c'est-à-dire si, et seulement si

$$\exists M > 0 / \forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \leq M$$

exemple :

Soit $(E, \|\cdot\|) = (\mathbb{R}^3, \|\cdot\|_2)$:

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 13 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de E est dite bornée si, et seulement si, la suite numérique réelle $(\|x_n\|)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée, c'est-à-dire si, et seulement si

$$\exists M > 0 / \forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \leq M$$

exemple :

Soit $(E, \|\cdot\|) = (\mathbb{R}^3, \|\cdot\|_2)$:

Considérons la suite

$$\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$n \mapsto x_n = (2n, -3n, 1/n)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 13 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de E est dite bornée si, et seulement si, la suite numérique réelle $(\|x_n\|)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée, c'est-à-dire si, et seulement si

$$\exists M > 0 / \forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \leq M$$

exemple :

Soit $(E, \|\cdot\|) = (\mathbb{R}^3, \|\cdot\|_2)$:
Considérons la suite

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R}^3 \\ n &\mapsto x_n = (2n, -3n, 1/n) \end{aligned}$$

Alors

$$\|x_n\|_2 = \sqrt{4n^2 + 9n^2 + \frac{1}{n^2}} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 13 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de E est dite bornée si, et seulement si, la suite numérique réelle $(\|x_n\|)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée, c'est-à-dire si, et seulement si

$$\exists M > 0 / \forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \leq M$$

exemple :

Soit $(E, \|\cdot\|) = (\mathbb{R}^3, \|\cdot\|_2)$:
Considérons la suite

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R}^3 \\ n &\mapsto x_n = (2n, -3n, 1/n) \end{aligned}$$

Alors

$$\|x_n\|_2 = \sqrt{4n^2 + 9n^2 + \frac{1}{n^2}} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$$

donc x_n n'est pas borné.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 14 : (Suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $l \in E$. La suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de E converge vers l si, et seulement si, elle vérifie l'une des 3 propriétés équivalentes suivantes

1. $\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon.$
2. $\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, x_n \in B(l, \epsilon).$
3. $\forall V \in \mathcal{V}(l), \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, x_n \in V.$

Les trois formulations sont bien équivalentes : voir polycopié

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Démonstration :

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de $(E, \|\cdot\|)$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Démonstration :

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de $(E, \|\cdot\|)$.

Par hypothèse, posons $l_1, l_2 \in E$ tels que $l_1 \neq l_2$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Démonstration :

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de $(E, \|\cdot\|)$.

Par hypothèse, posons $l_1, l_2 \in E$ tels que $l_1 \neq l_2$

d'après la définition de la convergence :

$$\forall V_{l_1} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_1 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_1, x_n \in V_{l_1}$$

$$\forall V_{l_2} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_2 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_2, x_n \in V_{l_2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Démonstration :

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de $(E, \|\cdot\|)$.

Par hypothèse, posons $l_1, l_2 \in E$ tels que $l_1 \neq l_2$

d'après la définition de la convergence :

$$\forall V_{l_1} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_1 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_1, x_n \in V_{l_1}$$

$$\forall V_{l_2} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_2 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_2, x_n \in V_{l_2}$$

Or un EVN est séparé donc comme $l_1 \neq l_2, \exists V_1 \in \mathcal{V}_{l_1}$ et $\exists V_2 \in \mathcal{V}_{l_2}$ tels $V_1 \cap V_2 = \emptyset$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 31 : (Unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Si une suite d'éléments de E , notée $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, converge alors elle admet une limite unique l . On note alors cette limite

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$$

Démonstration :

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de $(E, \|\cdot\|)$.

Par hypothèse, posons $l_1, l_2 \in E$ tels que $l_1 \neq l_2$

d'après la définition de la convergence :

$$\forall V_{l_1} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_1 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_1, x_n \in V_{l_1}$$

$$\forall V_{l_2} \in \mathcal{V}_{l_1}, \exists N_2 \in \mathbb{N} / \forall n \geq N_2, x_n \in V_{l_2}$$

Or un EVN est séparé donc comme $l_1 \neq l_2, \exists V_1 \in \mathcal{V}_{l_1}$ et $\exists V_2 \in \mathcal{V}_{l_2}$ tels $V_1 \cap V_2 = \emptyset$

en posant $N = \max(N_1, N_2) : \forall n \geq N, \begin{cases} x_n \in V_1 \\ x_n \in V_2 \end{cases}, \text{ or } V_1 \cap V_2 = \emptyset \text{ donc absurde}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

Remarque : Quelle est la signification de

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

Remarque : Quelle est la signification de

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

La suite $\|x_n\|$ est une suite d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R}^+

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Eléments de topologie

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

Remarque : Quelle est la signification de

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

La suite $\|x_n\|$ est une suite d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R}^+

Rappel :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\| \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \left| \|x_n\| - \|l\| \right| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

1. Si $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$ alors

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

1. Si $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$ alors

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

or d'après la 2nd inégalité triangulaire, $\forall n \in \mathbb{N}$,
 $|\|x_n\| - \|l\|| \leq \|x_n - l\|$, on a donc

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

1. Si $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$ alors

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

or d'après la 2nd inégalité triangulaire, $\forall n \in \mathbb{N}$,
 $|\|x_n\| - \|l\|| \leq \|x_n - l\|$, on a donc

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, |\|x_n\| - \|l\|| \leq \|x_n - l\| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 32 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ deux suites d'éléments de E , convergentes vers $l, l' \in E$ respectivement. On a alors

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

$$3. \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + \lambda y_n) = l + \lambda l'$$

1. Si $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l$ alors

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

or d'après la 2nd inégalité triangulaire, $\forall n \in \mathbb{N}$,
 $|\|x_n\| - \|l\|| \leq \|x_n - l\|$, on a donc

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, |\|x_n\| - \|l\|| \leq \|x_n - l\| < \epsilon$$

donc

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = \|l\|$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

C'est immédiat. En effet,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n\| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

C'est immédiat. En effet,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n\| < \epsilon$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0_E \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n\| < \epsilon$$

C'est donc totalement équivalent.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$2. \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0$$

C'est immédiat. En effet,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0_E \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n\| < \epsilon$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|x_n\| = 0_E \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n\| < \epsilon$$

C'est donc totalement équivalent.

3. Voir polycopié

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 33 :Soit $E = (\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$. On note

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} = \left((x_n^{(1)})_{n \in \mathbb{N}}, (x_n^{(2)})_{n \in \mathbb{N}}, \dots, (x_n^{(p)})_{n \in \mathbb{N}} \right)$$

une suite d'éléments de \mathbb{R}^p où les $(x_n^{(i)})_{n \in \mathbb{N}}$ sont des suites d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R} . Alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (l_1, l_2, \dots, l_p) \text{ avec } l_i = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n^{(i)}$$

Démonstration : Voir polycopié

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 33 :

Soit $E = (\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$. On note

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} = \left((x_n^{(1)})_{n \in \mathbb{N}}, (x_n^{(2)})_{n \in \mathbb{N}}, \dots, (x_n^{(p)})_{n \in \mathbb{N}} \right)$$

une suite d'éléments de \mathbb{R}^p où les $(x_n^{(i)})_{n \in \mathbb{N}}$ sont des suites d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R} . Alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (l_1, l_2, \dots, l_p) \text{ avec } l_i = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n^{(i)}$$

Exemple :

Soit la suite

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ n &\mapsto x_n = \left(1 - \frac{1}{n}, \frac{1}{n^2} \right) \end{aligned}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 33 :

Soit $E = (\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$. On note

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} = \left((x_n^{(1)})_{n \in \mathbb{N}}, (x_n^{(2)})_{n \in \mathbb{N}}, \dots, (x_n^{(p)})_{n \in \mathbb{N}} \right)$$

une suite d'éléments de \mathbb{R}^p où les $(x_n^{(i)})_{n \in \mathbb{N}}$ sont des suites d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R} . Alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (l_1, l_2, \dots, l_p) \text{ avec } l_i = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n^{(i)}$$

Exemple :

Soit la suite

$$\begin{aligned} \mathbb{N} &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ n &\mapsto x_n = \left(1 - \frac{1}{n}, \frac{1}{n^2} \right) \end{aligned}$$

Alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \left(\lim_{n \rightarrow \infty} 1 - \frac{1}{n}, \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n^2} \right) = (1, 0)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Définition : (Suite extraite, **Rappel**)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit ϕ une application strictement croissante de $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$. On appelle alors suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ (ou sous-suite extraite) la suite $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ définie par

$$y_n = x_{\phi(n)}$$

exemple :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition : (Suite extraite, Rappel)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit ϕ une application strictement croissante de $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$. On appelle alors suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ (ou sous-suite extraite) la suite $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ définie par

$$y_n = x_{\phi(n)}$$

exemple :

Soit la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^2$
 $n \mapsto x_n = (e^{n^2}, n + 4)$

soit ϕ la fonction $\phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$
 $n \mapsto \phi(n) = 2n + 1$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition : (Suite extraite, **Rappel**)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit ϕ une application strictement croissante de $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$. On appelle alors suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ (ou sous-suite extraite) la suite $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ définie par

$$y_n = x_{\phi(n)}$$

exemple :

Soit la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$n \mapsto x_n = (e^{n^2}, n + 4)$$

soit ϕ la fonction $\phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$

$$n \mapsto \phi(n) = 2n + 1$$

Alors la suite extraite $y_n = x_{\phi(n)}$ est la suite donnée par

$$(y_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$n \mapsto x_n = (e^{(2n+1)^2}, 2n + 5)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Rang 0 : $\phi(0) \geq 0$ donc OK

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Rang 0 : $\phi(0) \geq 0$ donc OK

Rang n : vérifions que si la propriété est vraie au rang n alors elle est vraie au rang $n+1$.

Vérifions donc que l'on a bien $\phi(n+1) \geq n+1$.

Chapitre 2 :
Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Rang 0 : $\phi(0) \geq 0$ donc OK

Rang n : vérifions que si la propriété est vraie au rang n alors elle est vraie au rang $n+1$.

Vérifions donc que l'on a bien $\phi(n+1) \geq n+1$.

strictement croissante

$$\phi(n+1) > \phi(n)$$

Chapitre 2 :
Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Rang 0 : $\phi(0) \geq 0$ donc OK

Rang n : vérifions que si la propriété est vraie au rang n alors elle est vraie au rang $n+1$.

Vérifions donc que l'on a bien $\phi(n+1) \geq n+1$.

strictement croissante

$$\phi(n+1) > \underbrace{\phi(n) \geq n}_{\text{prop. rang } n}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 1: comme ϕ est une fonction strictement croissante

$$\forall n \in \mathbb{N}, \phi(n) \geq n.$$

Rang 0 : $\phi(0) \geq 0$ donc OK

Rang n : vérifions que si la propriété est vraie au rang n alors elle est vraie au rang $n+1$.

Vérifions donc que l'on a bien $\phi(n+1) \geq n+1$.

strictement croissante

$$\underbrace{\phi(n+1) > \phi(n)}_{\text{strictement croissante}} \geq \underbrace{\phi(n)}_{\text{prop. rang } n} \geq n \quad \longrightarrow \quad \phi(n+1) \geq n+1$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 35 : (convergence des suites extraites d'une suite convergente)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E convergent vers $l \in E$. Alors toute suite extraite converge également vers l .

Démonstration :

Etape 2

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite qui converge vers l .

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ CV vers } l \iff \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

or $\forall n, \phi(n) \geq n$ donc

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall \phi(n) \geq n \geq N, \|x_{\phi(n)} - l\| < \epsilon$$

donc finalement $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{\phi(n)} = l$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Définition 14 : (Valeur d'adhérence d'une suite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit $a \in E$. Alors, on dit que a est valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, si, et seulement si, l'une des propriétés (équivalentes) suivantes est vérifiées

1. Il existe une suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ qui converge vers a .
2. $\forall \epsilon > 0$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, \|x_n - a\| < \epsilon\}$ est infini.
3. $\forall V \in \mathcal{V}(a)$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, x_n \in V\}$ est infini.

Exemple :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 14 : (Valeur d'adhérence d'une suite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit $a \in E$. Alors, on dit que a est valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, si, et seulement si, l'une des propriétés (équivalentes) suivantes est vérifiées

1. Il existe une suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ qui converge vers a .
2. $\forall \epsilon > 0$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, \|x_n - a\| < \epsilon\}$ est infini.
3. $\forall V \in \mathcal{V}(a)$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, x_n \in V\}$ est infini.

Exemple : Soit la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$

$$n \mapsto \begin{cases} x_{2n} = 1 \\ x_{2n+1} = -1 \end{cases}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

 Partie 1 :
 Éléments de topologie

 Partie 2 :
 Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 14 : (Valeur d'adhérence d'une suite)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Soit $a \in E$. Alors, on dit que a est valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, si, et seulement si, l'une des propriétés (équivalentes) suivantes est vérifiées

1. Il existe une suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ qui converge vers a .
2. $\forall \epsilon > 0$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, \|x_n - a\| < \epsilon\}$ est infini.
3. $\forall V \in \mathcal{V}(a)$, l'ensemble $\{n \in \mathbb{N}, x_n \in V\}$ est infini.

Exemple : Soit la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$

$$n \mapsto \begin{cases} x_{2n} = 1 \\ x_{2n+1} = -1 \end{cases}$$

- Alors, il existe une suite extraite, la suite des n paires, qui converge vers 1. Donc 1 est valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

- Il existe une autre suite extraite, la suite des n impaires, qui converge vers -1 .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 36 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Si $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $l \in E$, alors l est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 36 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Si $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $l \in E$, alors l est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Démonstration :

- l est valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ car il suffit de prendre comme suite extraite, la suite elle-même $(\phi : n \rightarrow n)$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 36 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Si $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $l \in E$, alors l est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Démonstration :

- l est valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ car il suffit de prendre comme suite extraite, la suite elle-même ($\phi : n \rightarrow n$).
- Or d'après la propriété 35, toute suite extraite de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ convergera également vers l .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 36 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Si $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $l \in E$, alors l est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Démonstration :

- l est valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ car il suffit de prendre comme suite extraite, la suite elle-même $(\phi : n \rightarrow n)$.
- Or d'après la propriété 35, toute suite extraite de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ convergera également vers l .



la réciproque est fautive. Une suite peut n'avoir qu'une valeur d'adhérence est être non convergente.

Exemple : $\forall n \in \mathbb{N}, \begin{cases} x_{2n} = 2n \\ x_{2n+1} = 1 \end{cases}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $1 \implies 3$:

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $1 \implies 3$:

soit a un point adhérent à A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $1 \implies 3$:

soit a un point adhérent à A .

$$\text{Alors, } \forall n \in \mathbb{N}^* \quad B\left(a, \frac{1}{n}\right) \cap A \neq \emptyset$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $1 \implies 3$:

soit a un point adhérent à A .

$$\text{Alors, } \forall n \in \mathbb{N}^* \quad B\left(a, \frac{1}{n}\right) \cap A \neq \emptyset$$

Soit $x_n \in A \cap B(a, 1/n)$. Alors puisque $x_n \in B(a, 1/n)$

$$\|x_n - a\| < \frac{1}{n} \quad \longrightarrow \quad \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = a$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Alors, $\exists N \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N, x_n \in V$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Alors, $\exists N \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N, x_n \in V$.

Or $x_n \in A$ puisque $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Alors, $\exists N \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N, x_n \in V$.

Or $x_n \in A$ puisque $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de A .

$$\longrightarrow x_n \in A \cap V$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Alors, $\exists N \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N, x_n \in V$.

Or $x_n \in A$ puisque $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de A .

$$\longrightarrow x_n \in A \cap V \longrightarrow A \cap V \neq \emptyset.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration : $3 \implies 1$:

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de A qui converge vers a .

Soit V un voisinage de a .

Alors, $\exists N \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N, x_n \in V$.

Or $x_n \in A$ puisque $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de A .

$$\longrightarrow x_n \in A \cap V \longrightarrow A \cap V \neq \emptyset.$$

$$\text{vrai pour tout } V \in \mathcal{V}(a) \longrightarrow a \in \bar{A}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration :

$2 \implies 3$: On choisit comme suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ la suite qui converge vers a .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration :

$2 \implies 3$: On choisit comme suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ la suite qui converge vers a .

$3 \implies 2$: Comme la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de A converge vers a alors a est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 37 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors, les 3 propositions suivantes sont équivalentes :

1. a est adhérent à A .
2. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A dont a est une valeur d'adhérence.
3. il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a .

Démonstration :

$2 \implies 3$: On choisit comme suite extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ la suite qui converge vers a .

$3 \implies 2$: Comme la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de A converge vers a alors a est l'unique valeur d'adhérence de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$

Finalement $1 \iff 2 \iff 3$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

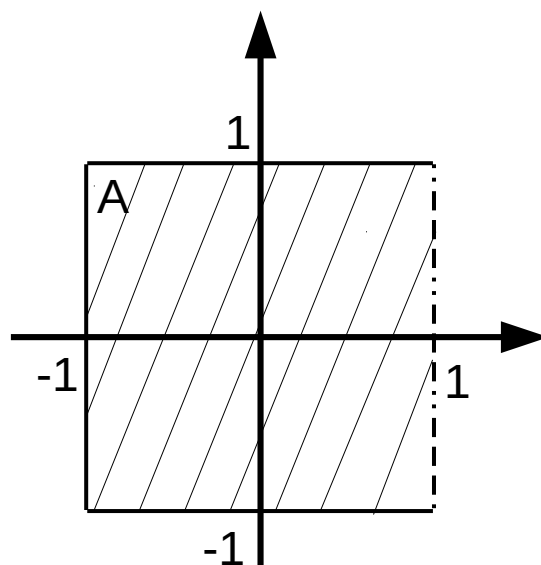
b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

exemple



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

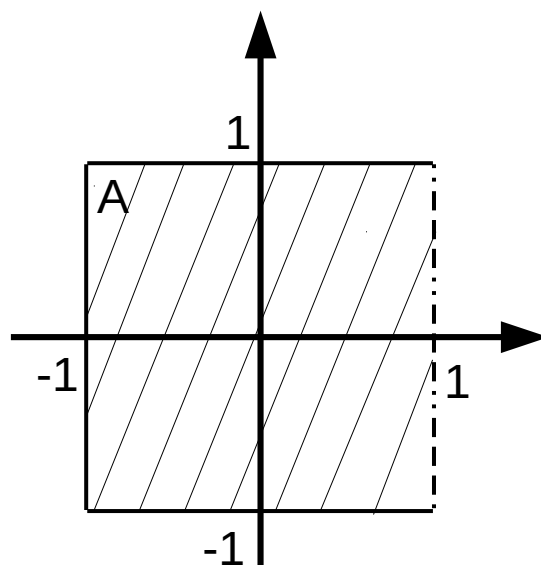
b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

exemple



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Considérons le point $a = (0, 1)$:

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

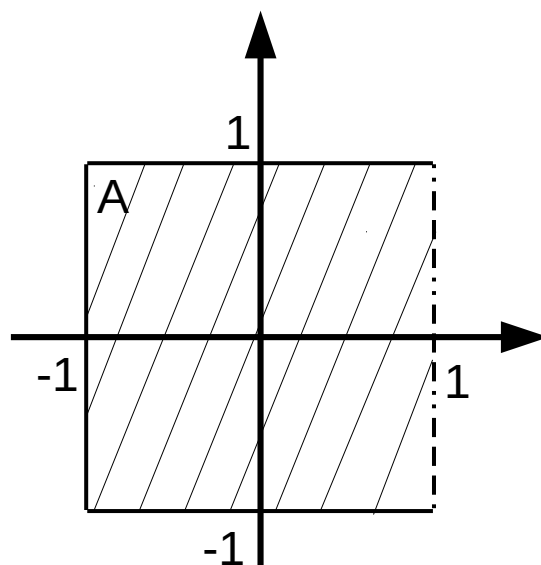
b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

exemple



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Considérons le point $a = (0, 1)$:

1. Clairement $a \in \bar{A}$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 : Eléments de topologie

Partie 2 : Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

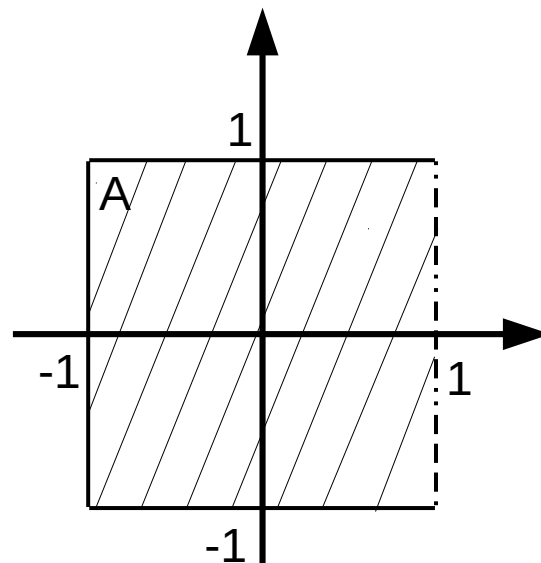
b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

exemple



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Considérons le point $a = (0, 1)$:

1. Clairement $a \in \bar{A}$

2. Prenons la suite d'éléments de A

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$n \mapsto x_n = \left(0 ; 1 - \frac{1}{n} \right)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

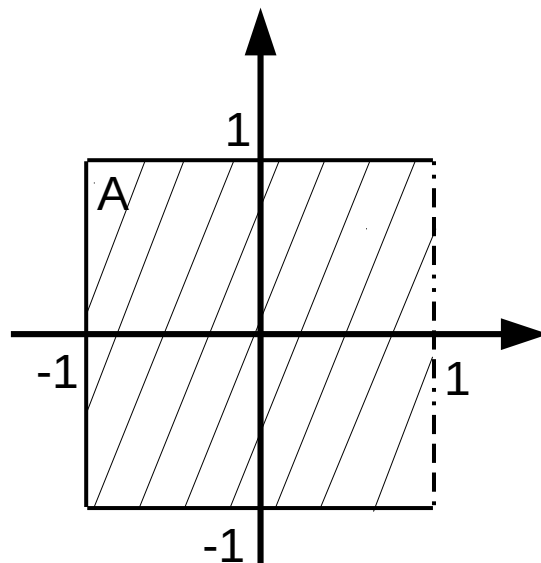
b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

exemple



$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x < 1, -1 \leq y \leq 1\}$$

Considérons le point $a = (0, 1)$:

1. Clairement $a \in \bar{A}$

2. Prenons la suite d'éléments de A

$$(x_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$n \mapsto x_n = \left(0 ; 1 - \frac{1}{n} \right)$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (0, 1)$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité


Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

 \bar{A} est l'ensemble des limites des suites de A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité


Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

 \bar{A} est l'ensemble des limites des suites de A

2. \implies : Si A fermé alors $\bar{A} = A$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité


Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

 \bar{A} est l'ensemble des limites des suites de A

2. \implies : Si A fermé alors $\bar{A} = A$.

Or \bar{A} est l'ensemble des limites des suites des éléments de A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité


Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

 \bar{A} est l'ensemble des limites des suites de A

2. \implies : Si A fermé alors $\bar{A} = A$.

Or \bar{A} est l'ensemble des limites des suites des éléments de A .

Donc si A fermé, l'ensemble des suites convergentes de A converge dans A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité


Propriété 38 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soient $A \subset E$ et $a \in E$. Alors

1. \bar{A} est l'ensemble des valeurs d'adhérence des suites d'éléments de A , ou dit autrement, l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes d'éléments de A .
2. A est fermé si, et seulement si, toute suite convergence d'éléments de A admet une limite dans A .

Démonstration :

1. $a \in \bar{A} \iff$ il existe une suite d'éléments de A qui converge vers A

 \bar{A} est l'ensemble des limites des suites de A

2. \implies : Si A fermé alors $\bar{A} = A$.

Or \bar{A} est l'ensemble des limites des suites des éléments de A .

Donc si A fermé, l'ensemble des suites convergentes de A converge dans A .

\impliedby : la réciproque est tout aussi évidente.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Définition 15 : (Suite de Cauchy)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Alors $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite de Cauchy si et seulement si

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / (\forall n \geq N, \forall p \geq N), \|x_p - x_n\| < \epsilon$$

Rappel du critère de convergence

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Définition 15 : (Suite de Cauchy)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments de E . Alors $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite de Cauchy si et seulement si

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / (\forall n \geq N, \forall p \geq N), \|x_p - x_n\| < \epsilon$$

Rappel du critère de convergence

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - l\| < \epsilon$$

Propriété 39 :

1. Toute suite convergente est de Cauchy
2. Toute suite de Cauchy est bornée

Démonstration : voir polycopié

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration :

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_\epsilon \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_\epsilon$, et $p \geq N_\epsilon$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_\epsilon \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_\epsilon$, et $p \geq N_\epsilon$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Soit $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite extraite qui converge vers a .

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_\epsilon \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_\epsilon$, et $p \geq N_\epsilon$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Soit $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite extraite qui converge vers a .

Alors il existe $N_1 \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_1$,

$$\|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon/2$$

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_c \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_c$, et $p \geq N_c$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Soit $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite extraite qui converge vers a .

Alors il existe $N_1 \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_1$,

$$\|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon/2$$

On note $N = \max(N_c, N_1)$ Pour tout $n \geq N$, on a $\phi(n) \geq n \geq N \geq N_c$.

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_c \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_c$, et $p \geq N_c$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Soit $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite extraite qui converge vers a .

Alors il existe $N_1 \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_1$,

$$\|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon/2$$

On note $N = \max(N_c, N_1)$ Pour tout $n \geq N$, on a $\phi(n) \geq n \geq N \geq N_c$.

D'où

$$\|x_n - a\| \leq \|x_n - x_{\phi(n)}\| + \|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon$$

Propriété 40 :

Si une suite de Cauchy admet une valeur d'adhérence, alors elle converge vers sa valeur d'adhérence.

Démonstration : Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN.

Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy d'éléments de E .

Soit a une valeur d'adhérence de la suite.

Alors :

Soit $\epsilon > 0$. Il existe $N_\epsilon \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_\epsilon$, et $p \geq N_\epsilon$,

$$\|x_n - x_p\| < \epsilon/2$$

Soit $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite extraite qui converge vers a .

Alors il existe $N_1 \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq N_1$,

$$\|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon/2$$

On note $N = \max(N_\epsilon, N_1)$ Pour tout $n \geq N$, on a $\phi(n) \geq n \geq N \geq N_\epsilon$.

D'où

$$\|x_n - a\| \leq \|x_n - x_{\phi(n)}\| + \|x_{\phi(n)} - a\| < \epsilon$$



$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} / \forall n \geq N, \|x_n - a\| < \epsilon$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Remarque :

Intuitivement : une suite de Cauchy converge

MAIS elle peut converger en dehors de l'EVN sur lequel elle est définie.

Pour le comprendre, étudions la suite suivante (suite de Héron)

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

$\forall n \in \mathbb{N}$

les x_n sont des rationnels
et $x_n > 0$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$$\forall n \in \mathbb{N}$$

$$x_{n+1}^2 - 2$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$$\forall n \in \mathbb{N}$$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

 $\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

 $x_n \geq \sqrt{2}.$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

 $x_n \geq \sqrt{2}.$

De plus, $\forall n \in \mathbb{N}^*$

$$x_{n+1} - x_n$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

 $x_n \geq \sqrt{2}.$

De plus, $\forall n \in \mathbb{N}^*$

$$x_{n+1} - x_n = \frac{x_n^2 + 2}{2x_n} - x_n$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

 $x_n \geq \sqrt{2}.$

De plus, $\forall n \in \mathbb{N}^*$

$$x_{n+1} - x_n = \frac{x_n^2 + 2}{2x_n} - x_n = \frac{2 - x_n^2}{2x_n}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

$$\longrightarrow x_n \geq \sqrt{2}.$$

De plus, $\forall n \in \mathbb{N}^*$

$$x_{n+1} - x_n = \frac{x_n^2 + 2}{2x_n} - x_n = \frac{2 - x_n^2}{2x_n}$$

$$\text{or puisque } x_n \geq \sqrt{2} \longrightarrow 2 - x_n^2 \leq 0 \longrightarrow x_{n+1} \leq x_n$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

$$x_{n+1} = \frac{x_n + \frac{2}{x_n}}{2} \text{ avec } x_0 = 2$$

Déterminons le point de convergence de cette suite :

$\forall n \in \mathbb{N}$

$$x_{n+1}^2 - 2 = \left(\frac{x_n^2 + 2}{2x_n} \right)^2 - 2 = \frac{x_n^4 + 2^2 + 2 \times 2x_n^2}{4x_n^2} - 2 = \left(\frac{x_n^2 - 2}{2x_n} \right)^2 \geq 0$$

$$\longrightarrow x_n \geq \sqrt{2}.$$

De plus, $\forall n \in \mathbb{N}^*$

$$x_{n+1} - x_n = \frac{x_n^2 + 2}{2x_n} - x_n = \frac{2 - x_n^2}{2x_n}$$

$$\text{or puisque } x_n \geq \sqrt{2} \longrightarrow 2 - x_n^2 \leq 0 \longrightarrow x_{n+1} \leq x_n$$

la suite est décroissante et positive ce qui implique qu'elle converge

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Donc puisque la limite existe, notons la l .

On a donc

$$l = \frac{l + \frac{2}{l}}{2} \implies l = \sqrt{2}$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Donc puisque la limite existe, notons la l .

On a donc

$$l = \frac{l + \frac{2}{l}}{2} \implies l = \sqrt{2}$$

La suite est définie sur \mathbb{Q}

MAIS

elle converge vers un irrationnel

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Donc puisque la limite existe, notons la l .

On a donc

$$l = \frac{l + \frac{2}{l}}{2} \implies l = \sqrt{2}$$

La suite est définie sur \mathbb{Q}

MAIS

elle converge vers un irrationnel

Définition 16 : (Espace complet, Espace de Banach)

1. Un espace métrique (c'est-à-dire un espace muni d'une distance) est dit complet si, et seulement si, toute suite de Cauchy définie sur cet espace y converge.
2. Un espace vectoriel normé complet est appelé un espace de Banach

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Théorème 1 : (de Bolzano-Weierstrass)

Toute suite bornée d'un espace vectoriel de dimension finie possède une suite extraite convergente.

Démonstration : Admis.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Théorème 1 : (de Bolzano-Weierstrass)

Toute suite bornée d'un espace vectoriel de dimension finie possède une suite extraite convergente.

Démonstration : Admis.

Définition 17 : (Compacité)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$. On dit que A est compact dans E si et seulement si toute suite de A admet une suite extraite convergente dans A .

Exemple :

considérons la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$
 $n \mapsto u_n = n$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Théorème 1 : (de Bolzano-Weierstrass)

Toute suite bornée d'un espace vectoriel de dimension finie possède une suite extraite convergente.

Démonstration : Admis.

Définition 17 : (Compacité)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$. On dit que A est compact dans E si et seulement si toute suite de A admet une suite extraite convergente dans A .

Exemple :

considérons la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$
 $n \mapsto u_n = n$

cette suite ne converge pas et aucune suite extraite d'elle ne converge.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Théorème 1 : (de Bolzano-Weierstrass)

Toute suite bornée d'un espace vectoriel de dimension finie possède une suite extraite convergente.

Démonstration : Admis.

Définition 17 : (Compacité)

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN. Soit $A \subset E$. On dit que A est compact dans E si et seulement si toute suite de A admet une suite extraite convergente dans A .

Exemple :

considérons la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$
 $n \mapsto u_n = n$

cette suite ne converge pas et aucune suite extraite d'elle ne converge.



\mathbb{R} est un ensemble non compact.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies fermé :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies fermé :

A compact donc de toute suite x_n , on peut extraire une suite $x_{\phi(n)}$ qui converge vers $l \in A$.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies fermé :

A compact donc de toute suite x_n , on peut extraire une suite $x_{\phi(n)}$ qui converge vers $l \in A$.

Or, si la suite x_n converge, elle converge nécessairement vers l .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies fermé :

A compact donc de toute suite x_n , on peut extraire une suite $x_{\phi(n)}$ qui converge vers $l \in A$.

Or, si la suite x_n converge, elle converge nécessairement vers l .

Donc toute suite convergente d'éléments de A converge dans A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies fermé :

A compact donc de toute suite x_n , on peut extraire une suite $x_{\phi(n)}$ qui converge vers $l \in A$.

Or, si la suite x_n converge, elle converge nécessairement vers l .

Donc toute suite convergente d'éléments de A converge dans A



fermé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies borné :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies borné : Pour cela prenons la contraposé

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies borné : Pour cela prenons la contraposénon borné \implies non compact

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies borné : Pour cela prenons la contraposénon borné \implies non compactSi l'ensemble A n'est pas borné, alors on peut prendre une suite telle que

$$\forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \geq n.$$

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

1. (a) Montrons tout d'abord que : compact \implies fermé et borné.

compact \implies borné : Pour cela prenons la contraposénon borné \implies non compactSi l'ensemble A n'est pas borné, alors on peut prendre une suite telle que

$$\forall n \in \mathbb{N}, \|x_n\| \geq n.$$

On en déduit donc que toute suite

extraite de $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ diverge et donc A n'est pas compact.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

(b) Montrons maintenant que borné, fermé \implies compact :

Soit A un ensemble borné d'un EVN de dimension finie

Alors toute suite de A est bornée.

Bolzano-Weiestrass \implies toute suite de A admet donc une suite extraite qui converge

Or A est fermé donc $\bar{A} = A$

\implies toute suite de A admet donc une suite extraite qui converge dans A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

2. l'ensemble vide est fermé et borné donc c'est un compact.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 41 :

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un EVN de dimension finie. Alors

1. compact \iff fermé et borné
2. l'ensemble vide est compact.
3. toute partie fermée d'un compact de E est compacte

Démonstration :

2. l'ensemble vide est fermé et borné donc c'est un compact.
3. A compact $\implies A$ fermé et borné. Soit $B \subset A$ un fermé. Alors B est également borné (puisque A borné). Donc B est un compact.

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 42 :

Tout compact d'un espace vectoriel normé est complet.

Démonstration :

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 42 :

Tout compact d'un espace vectoriel normé est complet.

Démonstration :

Rappel pour la démonstration :

1. complet : toute suite de Cauchy d'éléments de A converge dans A .
2. toute suite convergente est de Cauchy
3. toute suite de Cauchy ayant une valeur d'adhérence converge

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Éléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 42 :

Tout compact d'un espace vectoriel normé est complet.

Démonstration :

Rappel pour la démonstration :

1. complet : toute suite de Cauchy d'éléments de A converge dans A .
2. toute suite convergente est de Cauchy
3. toute suite de Cauchy ayant une valeur d'adhérence converge

A est un compact donc toute suite x_n d'éléments de A admet une suite extraite $x_{\phi(n)}$ qui converge dans A .

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 42 :

Tout compact d'un espace vectoriel normé est complet.

Démonstration :

Rappel pour la démonstration :

1. complet : toute suite de Cauchy d'éléments de A converge dans A .
2. toute suite convergente est de Cauchy
3. toute suite de Cauchy ayant une valeur d'adhérence converge

A est un compact donc toute suite x_n d'éléments de A admet une suite extraite $x_{\phi(n)}$ qui converge dans A .

Or si x_n est une suite de Cauchy,

elle admet une valeur d'adhérence dans A et converge donc vers cette valeur

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologie

Partie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

a. Généralités

b. Suites Convergentes

c. Valeurs d'adhérence

d. Suites de Cauchy

e. Compacité

Propriété 42 :

Tout compact d'un espace vectoriel normé est complet.

Démonstration :

Rappel pour la démonstration :

1. complet : toute suite de Cauchy d'éléments de A converge dans A .
2. toute suite convergente est de Cauchy
3. toute suite de Cauchy ayant une valeur d'adhérence converge

A est un compact donc toute suite x_n d'éléments de A admet une suite extraite $x_{\phi(n)}$ qui converge dans A .

Or si x_n est une suite de Cauchy,

elle admet une valeur d'adhérence dans A et converge donc vers cette valeur



toute suite de Cauchy de A converge dans A

Chapitre 2 :

Espace vectoriel normé

Introduction du chapitre 2

Partie 1 :
Eléments de topologiePartie 2 :
Suites d'éléments d'un EVN

- a. Généralités
- b. Suites Convergentes
- c. Valeurs d'adhérence
- d. Suites de Cauchy
- e. Compacité

Propriété 43 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN. soit $A \subset E$ et $B \subset F$ deux compacts. Alors $A \times B$ est un compact de $E \times F$.

Démonstration technique

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

but de ce chapitre

généraliser les notions

de limite de fonctions $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de continuité de fonctions $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ aux fonctions de \mathbb{R}^p dans \mathbb{R}^n

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continueRappels de préING 1 :Limite :

Soit f une fonction de $D \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.

Alors la limite l de f quand x tend vers a est

$$\forall \epsilon > 0, \exists \alpha > 0, (\forall x \in D, |x - a| < \alpha) \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

ce que l'on note :

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continueRappels de préING 1 :Limite :

Soit f une fonction de $D \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.

Alors la limite l de f quand x tend vers a est

$$\forall \epsilon > 0, \exists \alpha > 0, (\forall x \in D, |x - a| < \alpha) \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

ce que l'on note :

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Si a appartient au domaine de définition de la fonction alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

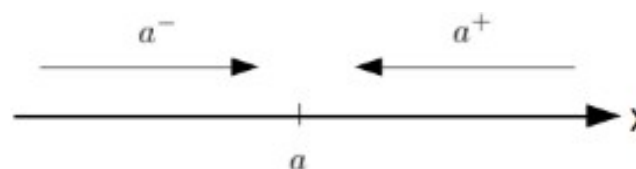
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

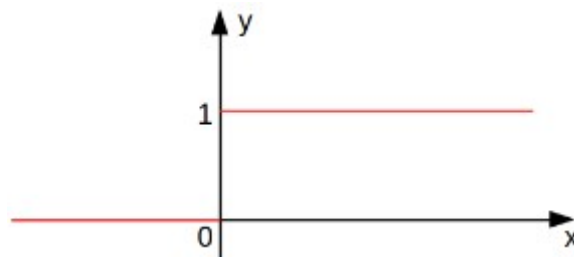
Rappels de préING 1 :

Limite :

$$\lim_{x \rightarrow a^-} f(x) = \lim_{x \rightarrow a^+} f(x) = f(a)$$



Exemple : fonction de Heaviside



$$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto f(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \geq 0 \\ 0 & \text{si } x < 0 \end{cases}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

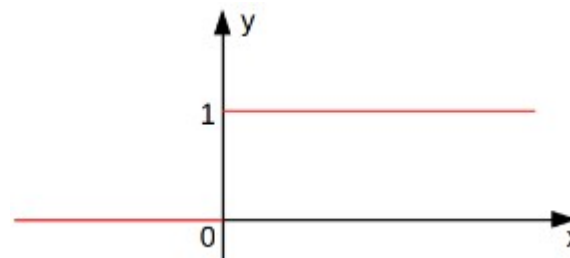
b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Rappels de préING 1 :

Limite :



$$\forall \epsilon > 0, \exists \alpha > 0, (\forall x \in D, |x - a| < \alpha) \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

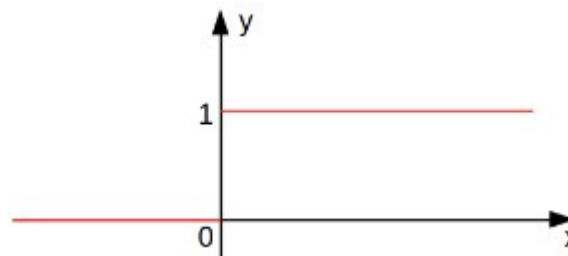
b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

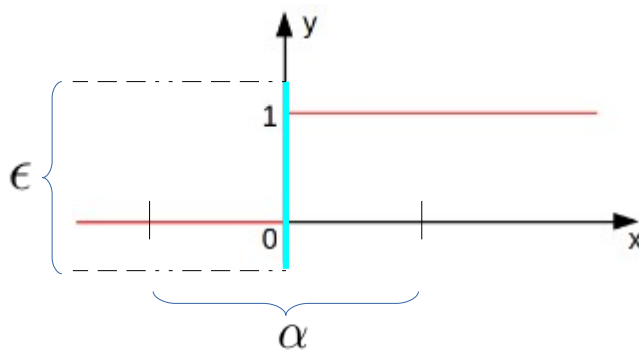
d. Topologie et fonctions
continue

Rappels de préING 1 :

Limite :



pour ϵ grand



$$\forall \epsilon > 0, \exists \alpha > 0, (\forall x \in D, |x - a| < \alpha) \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

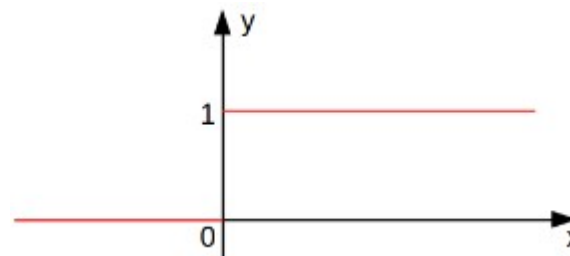
b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

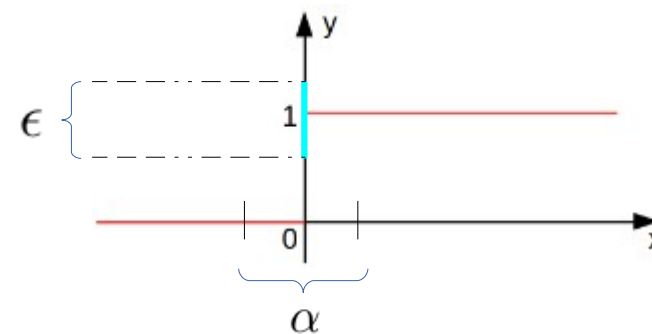
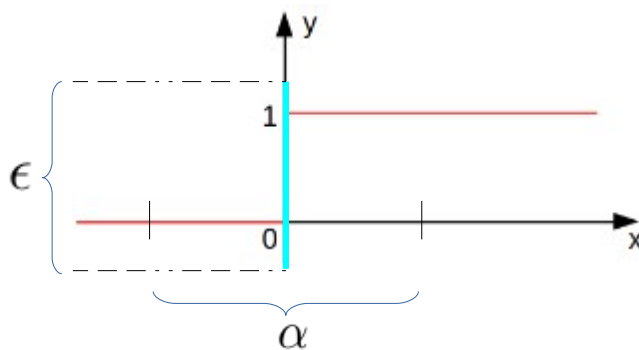
Rappels de préING 1 :

Limite :



pour ϵ grand

pour ϵ petit



$$\forall \epsilon > 0, \exists \alpha > 0, (\forall x \in D, |x - a| < \alpha) \implies |f(x) - l| < \epsilon$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$

$$g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$
$$(x, y) \mapsto g(x, y) = \left(\frac{x^2 + y^2 - 1}{x} ; \frac{\sin(x^2) + \sin(y^2)}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Limite ? Continuité ?

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

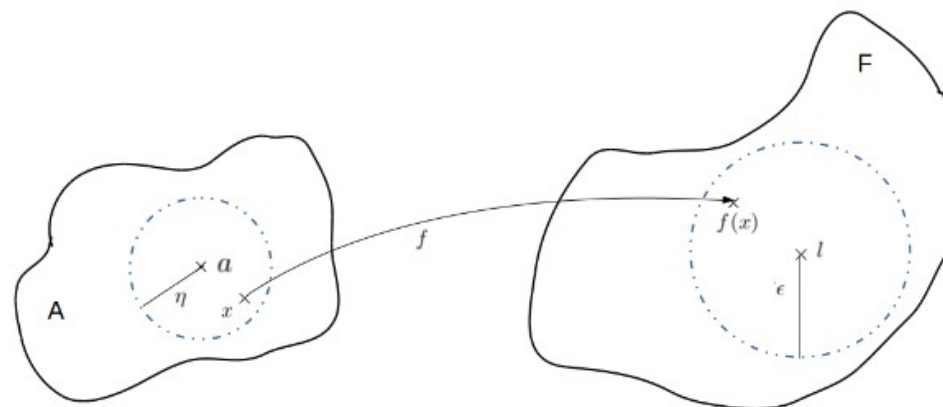
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Définition 1 : (limite d'une fonction en un point)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$ et $l \in F$. On dit que f admet une limite l lorsque x tend vers a , si et seulement si, l'une des propriétés (équivalentes) suivantes est vérifiée

1. $\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon$
2. $\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in A, x \in B_E(a, \eta) \implies f(x) \in B_F(l, \epsilon)$
3. $\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), \forall x \in A, (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$



Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Si f est définie en a , alors la limite est $f(a)$.

Exemple :

$$\begin{aligned} f &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \end{aligned}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme


d. Topologie et fonctions
continue

Si f est définie en a , alors la limite est $f(a)$.

Exemple :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$

en $a = (1, 1)$  $f(a) = f(1, 1) = \frac{1}{2}$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (1,1)} f(x, y) = f(1, 1) = \frac{1}{2}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme


d. Topologie et fonctions
continue

Si f est définie en a , alors la limite est $f(a)$.


Exemple :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$

en $a = (1, 1)$  $f(a) = f(1, 1) = \frac{1}{2}$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (1,1)} f(x, y) = f(1, 1) = \frac{1}{2}$$

en $a = (0, 0)$  forme indéterminée 0/0
techniques ???

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\| < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\| < \epsilon$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\| < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\| < \epsilon$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\| < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\| < \epsilon$$

$$3\epsilon = \|l - l'\|_F$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\|_F < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\|_F < \epsilon$$

$$3\epsilon = \|l - l'\|_F = \|l - f(x) + f(x) - l'\|_F$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\|_F < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\|_F < \epsilon$$

$$3\epsilon = \|l - l'\|_F = \|l - f(x) + f(x) - l'\|_F \leq \|l - f(x)\|_F + \|f(x) - l'\|_F$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\|_F < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\|_F < \epsilon$$

$$3\epsilon = \|l - l'\|_F = \|l - f(x) + f(x) - l'\|_F \leq \|l - f(x)\|_F + \|f(x) - l'\|_F < 2\epsilon$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 1 : (unicité de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$. Soit f une application de A dans F . Soit $a \in \overline{A}$. Si f admet une limite $l \in F$ en a alors elle est unique.

On note alors cette limite

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$$

Supposons que f possède deux limites l et l' telles que $l \neq l'$.

Posons alors

$$\epsilon = \frac{1}{3} \|l - l'\|_F > 0.$$

Alors, il existe $\eta, \eta' > 0$ tels que

$$\begin{cases} \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon \\ \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \end{cases}$$

Prenons $\|x - a\|_E < \min(\eta, \eta')$.

$$\longrightarrow \|f(x) - l\|_F < \epsilon \quad \text{et} \quad \|f(x) - l'\|_F < \epsilon \quad \text{Donc } l = l'.$$

~~$$3\epsilon = \|l - l'\|_F = \|l - f(x) + f(x) - l'\|_F \leq \|l - f(x)\|_F + \|f(x) - l'\|_F < 2\epsilon$$~~

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

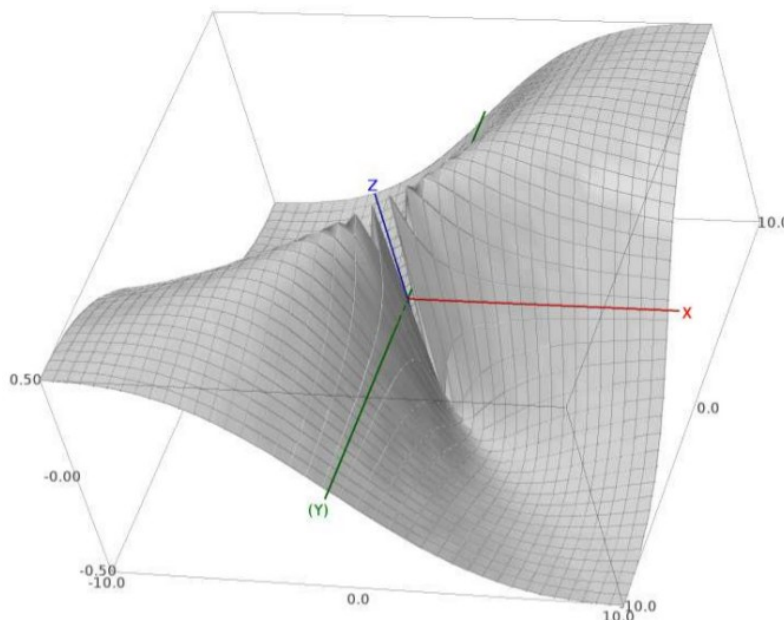
d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

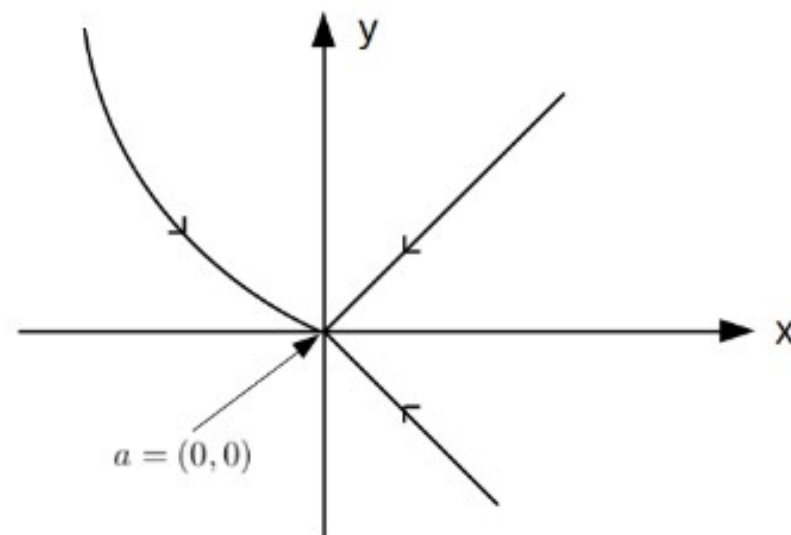
Reprenons l'exemple de fonction précédent

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$



exemples de chemins si $E = \mathbb{R}^2$



Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

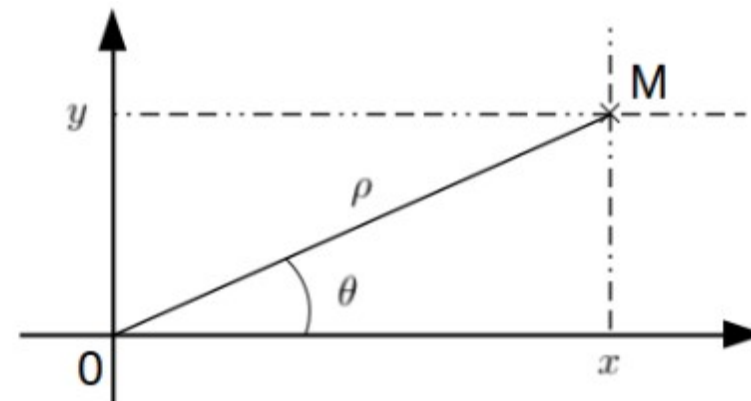
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

On montre aisément, à partir
des définitions géométriques des
fonctions cosinus et sinus, que

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

où $\theta \in [0, 2\pi[$ et $\rho \in \mathbb{R}^*$.



Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

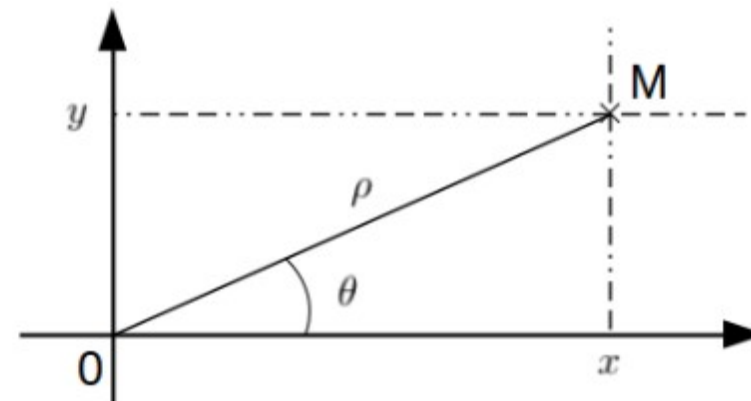
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

On montre aisément, à partir
des définitions géométriques des
fonctions cosinus et sinus, que

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

où $\theta \in [0, 2\pi[$ et $\rho \in \mathbb{R}^*$.



alors, grâce au changement polaire de variables

$$f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2} \longrightarrow \tilde{f}(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

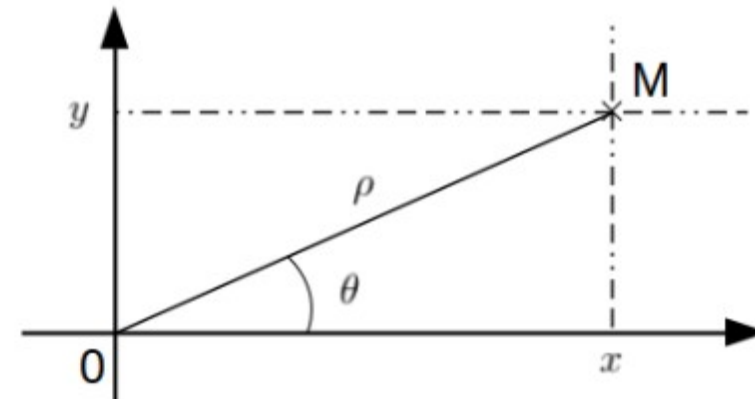
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

On montre aisément, à partir
des définitions géométriques des
fonctions cosinus et sinus, que

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

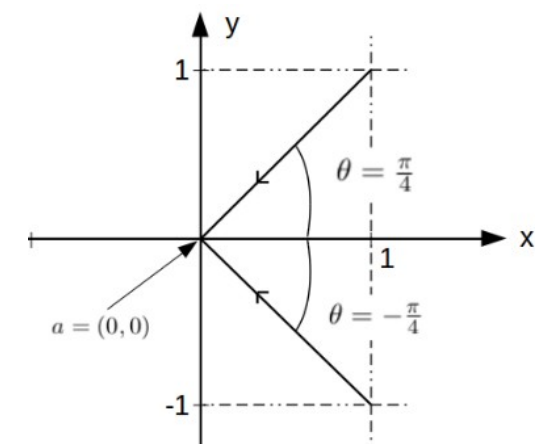
où $\theta \in [0, 2\pi[$ et $\rho \in \mathbb{R}^*$.



alors, grâce au changement polaire de variables

$$f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2} \longrightarrow \tilde{f}(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\begin{cases} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \frac{\pi}{4})} \tilde{f}(\rho, \theta) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \frac{\pi}{4})} \cos(\theta) \sin(\theta) = \frac{1}{2} \\ \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, -\frac{\pi}{4})} \tilde{f}(\rho, \theta) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, -\frac{\pi}{4})} \cos(\theta) \sin(\theta) = -\frac{1}{2} \end{cases}$$



Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 2 :

Changer les normes $\|\cdot\|_E$ et $\|\cdot\|_F$ par des normes équivalentes ne change pas le fait que la limite existe ou non. Si de plus elle existe, elle reste inchangée.

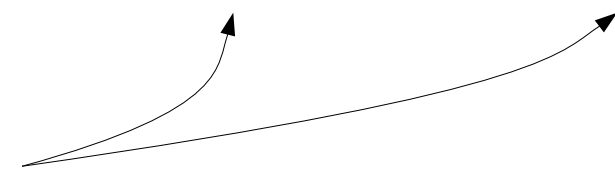
Démonstration :

Voir photocopié

Discussion :

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in A, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l\|_F < \epsilon$$

changer ces normes n'a d'effet que sur
la loi $\eta(\epsilon)$



Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 3 :

soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration :

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 3 :

soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration : Par hypothèse, on a

$$\begin{cases} \lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \iff \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l_1\|_F < \epsilon \\ \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2 \iff \forall \epsilon' > 0, \exists \eta' > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|g(x) - l_2\|_F < \epsilon' \end{cases}$$

Chapitre 3 :
Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 3 :

soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration : Par hypothèse, on a

$$\begin{cases} \lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \iff \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l_1\|_F < \epsilon \\ \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2 \iff \forall \epsilon' > 0, \exists \eta' > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|g(x) - l_2\|_F < \epsilon' \end{cases}$$

Calculons maintenant $\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 3 :

soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration : Par hypothèse, on a

$$\begin{cases} \lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \iff \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l_1\|_F < \epsilon \\ \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2 \iff \forall \epsilon' > 0, \exists \eta' > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|g(x) - l_2\|_F < \epsilon' \end{cases}$$

 Calculons maintenant $\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F$

$$\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F \leq \|f(x) - l_1\|_F + |\lambda| \|g(x) - l_2\|_F$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 3 :

 soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration : Par hypothèse, on a

$$\begin{cases} \lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \iff \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l_1\|_F < \epsilon \\ \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2 \iff \forall \epsilon' > 0, \exists \eta' > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|g(x) - l_2\|_F < \epsilon' \end{cases}$$

 Calculons maintenant $\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F$

$$\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F \leq \|f(x) - l_1\|_F + |\lambda| \|g(x) - l_2\|_F$$

 Finalement, en posant $\epsilon'' = \epsilon + |\lambda|\epsilon'$ et $\eta'' = \min(\eta, \eta')$

Chapitre 3 :
 Limite et Continuité
 d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
 continue

Propriété 3 :

soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN et $A \subset E$. soit f et g deux applications de A dans F , $a \in \overline{A}$ et $l_1, l_2 \in F$. Si

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

Alors

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lambda g(x) = l_1 + \lambda l_2 \quad \text{pour } \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Démonstration : Par hypothèse, on a

$$\begin{cases} \lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \iff \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - l_1\|_F < \epsilon \\ \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2 \iff \forall \epsilon' > 0, \exists \eta' > 0, \forall x \in E, \|x - a\|_E < \eta' \implies \|g(x) - l_2\|_F < \epsilon' \end{cases}$$

Calculons maintenant $\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F$

$$\|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F \leq \|f(x) - l_1\|_F + |\lambda| \|g(x) - l_2\|_F$$

Finalement, en posant $\epsilon'' = \epsilon + |\lambda|\epsilon'$ et $\eta'' = \min(\eta, \eta')$

$$\forall \epsilon'' > 0, \exists \eta'' > 0, \|x - a\|_E < \eta'' \implies \|f(x) + \lambda g(x) - (l_1 + \lambda l_2)\|_F < \epsilon''$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 4 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN quelconque et $F \subset \mathbb{R}$. Soit $A \subset E$. Soit f et g deux applications de $A \rightarrow F$. Soit $a \in \overline{A}$. f et g sont telles que

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \text{ et } \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

avec $l_1, l_2 \in \mathbb{R}$. Alors

1. $\lim_{x \rightarrow a} f(x)g(x) = l_1 l_2$
2. Si $l_2 \neq 0$, $\lim_{x \rightarrow a} f(x)/g(x) = l_1/l_2$

Démonstration : laissée en exercice

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 4 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN quelconque et $F \subset \mathbb{R}$. Soit $A \subset E$. Soit f et g deux applications de $A \rightarrow F$. Soit $a \in \overline{A}$. f et g sont telles que

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l_1 \text{ et } \lim_{x \rightarrow a} g(x) = l_2$$

avec $l_1, l_2 \in \mathbb{R}$. Alors

1. $\lim_{x \rightarrow a} f(x)g(x) = l_1 l_2$
2. Si $l_2 \neq 0$, $\lim_{x \rightarrow a} f(x)/g(x) = l_1/l_2$

Démonstration : laissée en exercice

Propriété 5 :

Soit $E = \mathbb{R}^n$ et $F = \mathbb{R}^p$. Alors une application f de $E \rightarrow F$ admet $l = (l_1, l_2, \dots, l_p)$ comme limite lorsque x tend vers $a \in E$ si, et seulement si, pour tout entier $[[1; p]]$, la i ème "application composante" $f_i : E \rightarrow \mathbb{R}$ de f admet l_i pour limite quand x tend vers a .

Démonstration : laissée en exercice

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

limite en $a = (0, 0)$?

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

 limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2 + y^2}$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

 limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$
 $(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$

limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

 limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

 limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta) \quad \left| \quad f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \right.$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

$$f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

$$f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\longrightarrow \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \text{dépend de } \theta$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

$$f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\longrightarrow \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \text{dépend de } \theta$$

Donc pas de limite

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \left(\frac{xy^2}{x^2+y^2} ; \frac{xy}{x^2+y^2} \right)$$

 limite en $a = (0, 0)$?

il suffit d'étudier la limite de chacune des applications composantes

$$f_1 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2}$$

$$f_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$$

$$f_1(x, y) = \frac{xy^2}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \rho \cos(\theta) \sin^2(\theta)$$

$$\longrightarrow \forall \theta, \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = 0$$

limite existe et est nulle

$$f_2(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2} \longrightarrow \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\longrightarrow \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = \text{dépend de } \theta$$

Donc pas de limite

Pas de limite

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

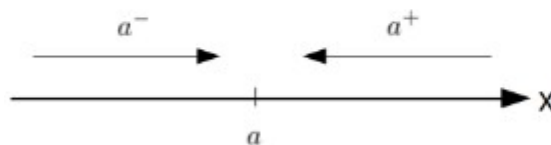
c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

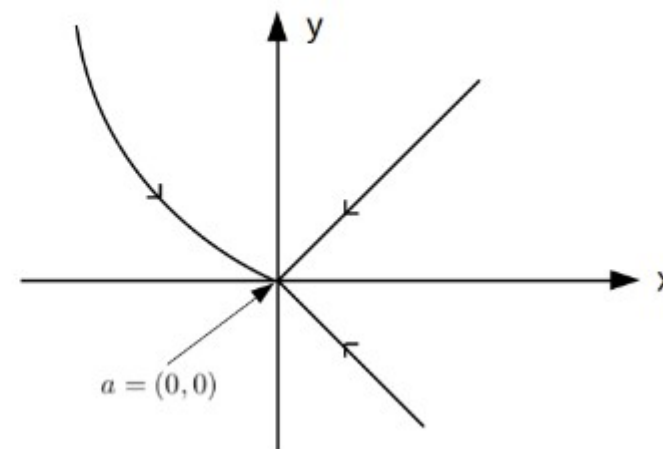
Définition 2 : (Application continue)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$, f une application de $A \rightarrow F$ et $a \in A$. On dit que f est continue en a si, et seulement si, f admet une limite en a . La fonction f est dite discontinue en a si, et seulement si, f n'est pas continue en a . La fonction est dite continue sur l'ensemble A si, et seulement si, elle est continue en tout point de A . On note $\mathcal{C}(A, F)$ l'ensemble des fonctions continues de A dans F .

chemins si $E = \mathbb{R}$



exemples de chemins si $E = \mathbb{R}^2$



Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Théorème 1 : (Caractérisation séquentielle de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$, f une application de $A \rightarrow F$ et $a \in \overline{A}$. Alors f admet une limite $l \in F$ quand x tend vers a si, et seulement si, pour toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a , la suite $\left(f(x_n)\right)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers l .

Démonstration : Admis

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Théorème 1 : (Caractérisation séquentielle de la limite)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$, f une application de $A \rightarrow F$ et $a \in \overline{A}$. Alors f admet une limite $l \in F$ quand x tend vers a si, et seulement si, pour toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a , la suite $\left(f(x_n)\right)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers l .

Démonstration : Admis

Corollaire : (Caractérisation séquentielle de la continuité)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$, f une application de $A \rightarrow F$ et $a \in \overline{A}$. Alors f est continue en a si, et seulement si, pour toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A qui converge vers a , la suite $\left(f(x_n)\right)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $f(a)$.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit la fonction

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Prenons par exemple $u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right)$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} u_n = (0, 0)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Prenons par exemple $u_n = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n})$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} u_n = (0, 0)$$

$$\text{Or } f(u_n) = \frac{n^2}{(2n^2)} = 1/2$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Prenons par exemple $u_n = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n})$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} u_n = (0, 0)$$

$$\text{Or } f(u_n) = \frac{n^2}{(2n^2)} = 1/2$$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} f(u_n) = \frac{1}{2} \neq f(0, 0) = 0$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Prenons par exemple $u_n = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n})$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} u_n = (0, 0)$$

$$\text{Or } f(u_n) = \frac{n^2}{(2n^2)} = \frac{1}{2}$$

$$\longrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} f(u_n) = \frac{1}{2} \neq f(0, 0) = 0$$

\longrightarrow pas continue en $(0, 0)$

Méthodologie

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Comment calculer $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y)$ avec $a = (x_0, y_0)$

Méthodologie

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Comment calculer $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y)$ avec $a = (x_0, y_0)$

Etape 1 :

On calcule $f(x_0, y_0)$ et si on n'obtient pas une forme indéterminée

$$\longrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y) = f(x_0, y_0)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Méthodologie

Comment calculer $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y)$ avec $a = (x_0, y_0)$

Etape 1 :

On calcule $f(x_0, y_0)$ et si on n'obtient pas une forme indéterminée

$$\longrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y) = f(x_0, y_0)$$

Sinon Etape 2 : (on lève l'indétermination)

l'objectif est de montrer :

Méthodologie

Comment calculer $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y)$ avec $a = (x_0, y_0)$

Etape 1 :

On calcule $f(x_0, y_0)$ et si on n'obtient pas une forme indéterminée

$$\longrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y) = f(x_0, y_0)$$

Sinon Etape 2 : (on lève l'indétermination)

l'objectif est de montrer :

(i) soit que tous les chemins qui tendent vers a aboutissent à la même valeur

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Méthodologie

Comment calculer $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y)$ avec $a = (x_0, y_0)$

Etape 1 :

On calcule $f(x_0, y_0)$ et si on n'obtient pas une forme indéterminée

$$\longrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y) = f(x_0, y_0)$$

Sinon Etape 2 : (on lève l'indétermination)

l'objectif est de montrer :

- (i) soit que tous les chemins qui tendent vers a aboutissent à la même valeur
- (ii) soit il existe au moins deux chemins qui tendent vers a mais qui n'aboutissent pas à la même valeur de f

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Méthodologie

1. On peut passer en coordonnées polaires
(si le dénominateur de la fonction à la bonne forme)

$$\begin{cases} x = x_0 + \rho \cos(\theta) \\ y = y_0 + \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

$$\longrightarrow \tilde{f}(\rho, \theta) = f(x, y)$$

On a alors

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x, y) = \lim_{(\rho,\theta) \rightarrow (0,\theta)} \tilde{f}(\rho, \theta)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Méthodologie

1. On peut passer en coordonnées polaires
(si le dénominateur de la fonction à la bonne forme)

$$\begin{cases} x = x_0 + \rho \cos(\theta) \\ y = y_0 + \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

$$\longrightarrow \tilde{f}(\rho, \theta) = f(x, y)$$

On a alors

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x, y) = \lim_{(\rho,\theta) \rightarrow (0,\theta)} \tilde{f}(\rho, \theta)$$

Si le résultat ne dépend pas de θ alors la fonction f admet une limite

Si le résultat dépend de θ alors la fonction n'admet pas de limite en (x_0, y_0)

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Méthodologie

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

2. Si la fonction n'a pas la bonne forme pour passer en coordonnées polaires, on calcule explicitement la valeur de f pour différents chemins d'approche du point $a = (x_0, y_0)$. Pour cela, on a deux méthodes

(a) Caractérisation séquentielle :

Nous savons que si u_n est une suite d'éléments de \mathbb{N} dans \mathbb{R}^2 telle que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = (x_0, y_0)$$

alors si f est continue, on a

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x,y) = \lim_{n \rightarrow \infty} f(u_n)$$

On calcule alors cette limite pour différents chemins, c'est-à-dire pour différentes suites u_n .

(b) Caractérisation cartésienne :

On exprime les différents chemins par leur expression cartésienne qui sont de la forme $(x, \alpha(x))$ par exemple (où α est une application de \mathbb{R} dans \mathbb{R}).

Si deux chemins donnent des valeurs différentes, quelle que soit la méthode, alors la fonction f n'a pas de limite en a .

Si, par contre, tous les chemins donnent la même valeur, alors cette valeur, notée l_c , est un bon candidat pour être la limite de la fonction.

On passe alors à l'étape 3.

Méthodologie

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

3. Il ne reste plus qu'à calculer $|f(x, y) - l_c|$. Si cette quantité tend vers 0 pour (x, y) tend vers (x_0, y_0) alors :

— Si $|f(x, y) - l_c| \xrightarrow{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} 0$, alors $\lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(x, y) = l_c$

— Sinon, la fonction n'admet aucune limite en (x_0, y_0)

Méthodologie

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

3. Il ne reste plus qu'à calculer $|f(x, y) - l_c|$. Si cette quantité tend vers 0 pour (x, y) tend vers (x_0, y_0) alors :

— Si $|f(x, y) - l_c| \xrightarrow{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} 0$, alors $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} f(x, y) = l_c$

— Sinon, la fonction n'admet aucune limite en (x_0, y_0)

Nous allons illustrer la méthodologie sur deux exemples :
un qui admet une limite en $(0,0)$ et l'autre pas.

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose $\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose $\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose $\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) &= \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) \\ &= \cos(\theta) \sin(\theta) \end{aligned}$$

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) &= \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) \\ &= \cos(\theta) \sin(\theta) \end{aligned}$$

Finalement, on voit que

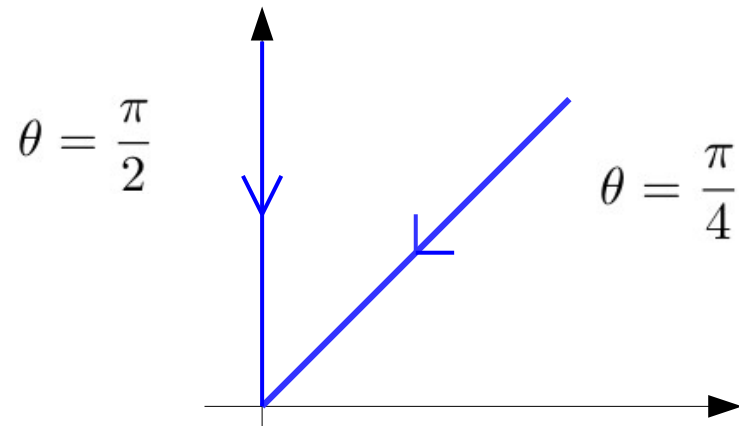
$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{4}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = \frac{1}{2}$$

$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{2}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = 0$$

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

PAS DE LIMITE



coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) &= \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) \\ &= \cos(\theta) \sin(\theta) \end{aligned}$$

Finalement, on voit que

$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{4}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = \frac{1}{2}$$

$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{2}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = 0$$

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n} \right) \\ v_n = \left(0, \frac{1}{n} \right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_1(u_n) = \frac{1}{2}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_1(v_n) = 0$$

$$f_1(x, y) = xy / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

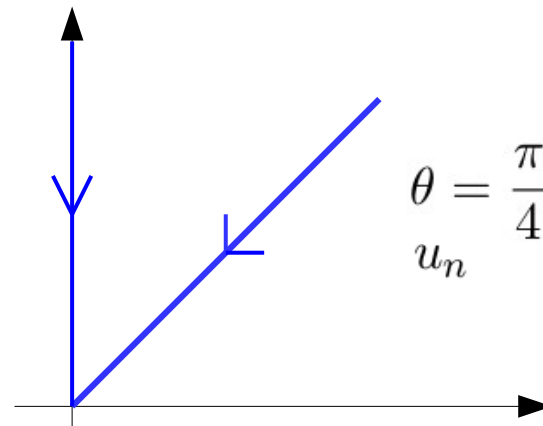
PAS DE LIMITE

$$\theta = \frac{\pi}{2}$$

v_n

$$\theta = \frac{\pi}{4}$$

u_n



coordonnées polaires

On pose $\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_1(\rho, \theta) = \cos(\theta) \sin(\theta)$$

Finalement, on voit que

$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{4}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = \frac{1}{2}$$

$$\text{Si } \theta = \frac{\pi}{2}, \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = 0$$

Caractérisation

Séquentielle

Soit $\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(0, \frac{1}{n}\right) \end{cases}$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_1(u_n) = \frac{1}{2}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_1(v_n) = 0$$

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$f_1(x, x) = \frac{1}{2}$$

Chemin 2: $(0, y)$

$$f_1(0, y) = 0$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_1(x, y) = 1/2$$

$$\lim_{(0,y) \rightarrow (0,0)} f_1(0, y) = 0$$

$$f_1(x, y) = xy/(x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

PAS DE LIMITE

Chemin 2

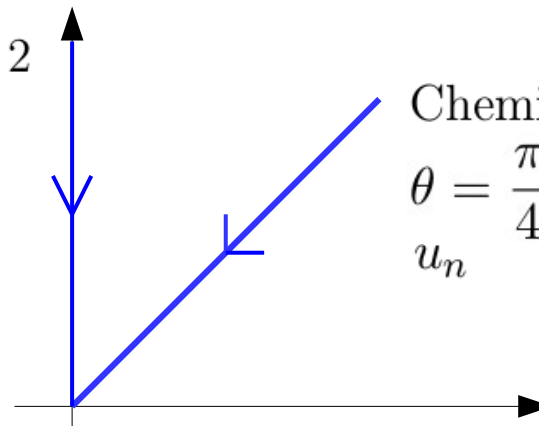
$$\theta = \frac{\pi}{2}$$

v_n

Chemin 1

$$\theta = \frac{\pi}{4}$$

u_n



$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose $\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) &= \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) \\ &= 1 \end{aligned}$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\begin{aligned} \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) &= \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) \\ &= 1 \end{aligned}$$

Enfinement, on voit que la fonction est continue

$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

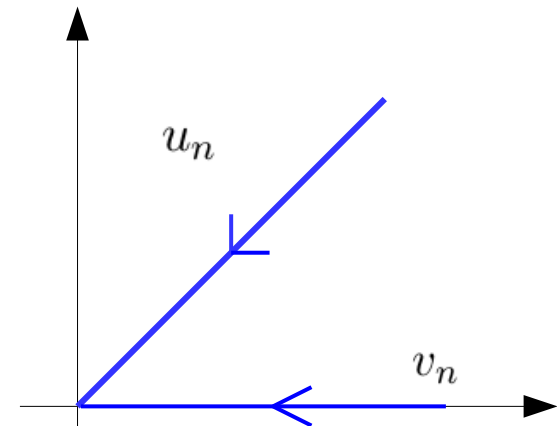
On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure



coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfinement, on voit que la fonction est continue

$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

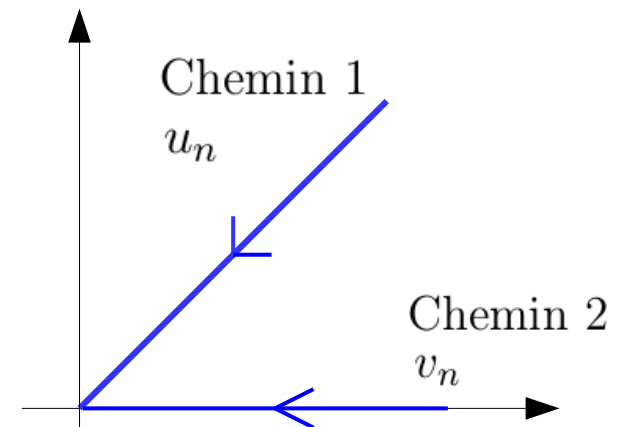
Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure



coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

$$|f_2(x, y) - l_c| = |f_2(x, y) - 1|$$

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

$$f_2(x, y) = 1 + \frac{x^3}{x^2 + y^2}$$

en $(0, 0)$???

$$|f_2(x, y) - l_c| = |f_2(x, y) - 1| = \left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right|$$

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

$$f_2(x, y) = 1 + x^3 / (x^2 + y^2)$$

en $(0, 0)$???

$$|f_2(x, y) - l_c| = |f_2(x, y) - 1| = \left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| = \frac{x^2}{x^2 + y^2} |x|$$

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

$$f_2(x, y) = 1 + \frac{x^3}{x^2 + y^2}$$

en $(0, 0)$???

$$|f_2(x, y) - l_c| = |f_2(x, y) - 1| = \left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| = \frac{x^2}{x^2 + y^2} |x| \leq |x| \xrightarrow{(x,y) \rightarrow (0,0)} 0$$

coordonnées polaires

On pose
$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

d'où l'on déduit que

$$\tilde{f}_2(\rho, \theta) = \rho \cos^3(\theta) + 1$$

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = \lim_{(\rho, \theta) \rightarrow (0, \theta)} \tilde{f}_2(\rho, \theta) = 1$$

Enfin, on voit que la fonction est continue

Caractérisation

Séquentielle

Soit
$$\begin{cases} u_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \\ v_n = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \end{cases}$$

On a bien

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \lim_{n \rightarrow \infty} v_n = (0, 0)$$

d'où l'on déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_2(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_2(v_n) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

Caractérisation

Cartésienne

Chemin 1: (x, x)

$$\lim_{(x,x) \rightarrow (0,0)} f_2(x, x) = 1$$

Chemin 2: $(x, 0)$

$$\lim_{(x,0) \rightarrow (0,0)} f_2(x, 0) = 1$$

Mais on ne peut pas conclure

$$f_2(x, y) = 1 + \frac{x^3}{x^2 + y^2}$$

en $(0, 0)$???

$$|f_2(x, y) - l_c| = |f_2(x, y) - 1| = \left| \frac{x^3}{x^2 + y^2} \right| = \frac{x^2}{x^2 + y^2} |x| \leq |x| \xrightarrow{(x,y) \rightarrow (0,0)} 0$$



$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_2(x, y) = 1$$

Chapitre 3 :

 Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

 d. Topologie et fonctions
continue

Définition 2 : (Continuité uniforme)

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Soit $A \subset E$, f une application de $A \rightarrow F$. On dit que f est uniformément continue sur A si, et seulement si,

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall a \in A, \forall x \in A, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

continuité classique

$$\forall a \in A, \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in A, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

différence

 continuité uniforme \longrightarrow η est indépendant de a

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

- a. Introduction du chapitre 3
- b. Limite et continuité
- c. Continuité uniforme
- d. Topologie et fonctions continue

Propriété 6 :

Toute application uniformément continue est continue.

Démonstration :

C'est trivial.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 6 :

Toute application uniformément continue est continue.

Démonstration :

C'est trivial.

Soit f une application de $A \subset E$ dans F .Alors f est uniformément continue sur A si, et seulement si

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall a \in A, \forall x \in A, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 6 :

Toute application uniformément continue est continue.

Démonstration :

C'est trivial.

Soit f une application de $A \subset E$ dans F .Alors f est uniformément continue sur A si, et seulement si

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall a \in A, \forall x \in A, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

qui implique évidemment la continuité

$$\forall a \in A, \forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in A, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Définition 3 : (Application lipschitzienne)

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Une application $f : E \longrightarrow F$ est dite lipschitzienne si, et seulement si

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \|f(x) - f(y)\|_F \leq \kappa \|x - y\|_E$$

On dit alors que f est κ -lipschitzienne de E dans F .

Remarques :

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Définition 3 : (Application lipschitzienne)

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Une application $f : E \longrightarrow F$ est dite lipschitzienne si, et seulement si

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \|f(x) - f(y)\|_F \leq \kappa \|x - y\|_E$$

On dit alors que f est κ -lipschitzienne de E dans F .

Remarques :

en dimension finie

caractère lipschitzien
ne dépend pas des normes utilisées

κ en dépend

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

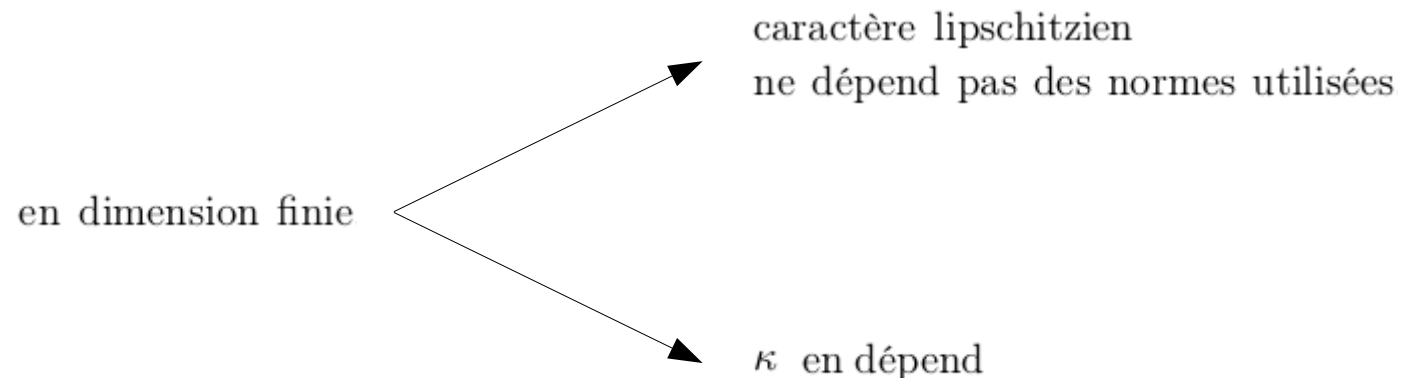
Définition 3 : (Application lipschitzienne)

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$, deux EVN. Une application $f : E \longrightarrow F$ est dite lipschitzienne si, et seulement si

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \|f(x) - f(y)\|_F \leq \kappa \|x - y\|_E$$

On dit alors que f est κ -lipschitzienne de E dans F .

Remarques :



$$\kappa = 0 \iff f \text{ est constante}$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

- a. Introduction du chapitre 3
- b. Limite et continuité
- c. Continuité uniforme
- d. Topologie et fonctions continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

- a. Introduction du chapitre 3
- b. Limite et continuité
- c. Continuité uniforme
- d. Topologie et fonctions continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.

Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.

➡ f est uniformément continue.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.

Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.

➡ f est uniformément continue.

2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.

Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.

➡ f est uniformément continue.

2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.

Soit $a \in E$ et $x \in E$ tels que

$$\|x - a\|_E < \eta$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.

Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.

➡ f est uniformément continue.

2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.

Soit $a \in E$ et $x \in E$ tels que

$$\|x - a\|_E < \eta \quad \longrightarrow \quad \|f(x) - f(a)\|_F \leq \kappa \|x - a\|_E$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN

f une application κ -lipschitzienne de E dans F

1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.

Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.

➡ f est uniformément continue.

2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.

Soit $a \in E$ et $x \in E$ tels que

$$\|x - a\|_E < \eta \quad \Rightarrow \quad \|f(x) - f(a)\|_F \leq \kappa \|x - a\|_E < \kappa \eta = \epsilon$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3


b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :

Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN f une application κ -lipschitzienne de E dans F 1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.
 f est uniformément continue.
2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.Soit $a \in E$ et $x \in E$ tels que

$$\|x - a\|_E < \eta \quad \text{---} \quad \|f(x) - f(a)\|_F \leq \kappa \|x - a\|_E < \kappa \eta = \epsilon$$

On vient donc de montrer que

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall a \in E, \forall x \in E, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3


b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 7 :


Toute application lipschitzienne est uniformément continue.

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN f une application κ -lipschitzienne de E dans F 1. Si $\kappa = 0$ alors f est une fonction constante.Donc pour tout $a \in E$ et $\forall x \in E$, $\|f(x) - f(a)\|_F = 0 < \epsilon$.
 f est uniformément continue.
2. Si $\kappa \neq 0$, alors posons $\eta = \epsilon/\kappa > 0$.Soit $a \in E$ et $x \in E$ tels que

$$\|x - a\|_E < \eta \quad \text{---} \quad \|f(x) - f(a)\|_F \leq \kappa \|x - a\|_E < \kappa \eta = \epsilon$$

On vient donc de montrer que

$$\forall \epsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall a \in E, \forall x \in E, \left(\|x - a\|_E < \eta \implies \|f(x) - f(a)\|_F < \epsilon \right)$$

 f est uniformément continue.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

- a. Introduction du chapitre 3
- b. Limite et continuité
- c. Continuité uniforme
- d. Topologie et fonctions continue

Propriété 8 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN. Alors l'application $\|\cdot\|_E$ est 1-lipschitzienne de E dans $(\mathbb{R}, |\cdot|)$.

Démonstration :

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 8 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN. Alors l'application $\|\cdot\|_E$ est 1-lipschitzienne de E dans $(\mathbb{R}, |\cdot|)$.

Démonstration :

f est donc ici l'application $\|\cdot\|_E$.

Il suffit donc de montrer que

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \left| \|x\|_E - \|y\|_E \right| \leq \kappa \|x - y\|_E$$

avec $\kappa = 1$.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 8 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN. Alors l'application $\|\cdot\|_E$ est 1-lipschitzienne de E dans $(\mathbb{R}, |\cdot|)$.

Démonstration :

f est donc ici l'application $\|\cdot\|_E$.

Il suffit donc de montrer que

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \left| \|x\|_E - \|y\|_E \right| \leq \kappa \|x - y\|_E$$

avec $\kappa = 1$.

Or d'après la 2nd inégalité triangulaire

$$\forall x, y \in E, \left| \|x\|_E - \|y\|_E \right| \leq \|x - y\|_E$$

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Propriété 8 :

Soit $(E, \|\cdot\|_E)$ un EVN. Alors l'application $\|\cdot\|_E$ est 1-lipschitzienne de E dans $(\mathbb{R}, |\cdot|)$.

Démonstration :

f est donc ici l'application $\|\cdot\|_E$.

Il suffit donc de montrer que

$$\exists \kappa \geq 0, \forall x \in E, \forall y \in E, \left| \|x\|_E - \|y\|_E \right| \leq \kappa \|x - y\|_E$$

avec $\kappa = 1$.

Or d'après la 2nd inégalité triangulaire

$$\forall x, y \in E, \left| \|x\|_E - \|y\|_E \right| \leq \|x - y\|_E$$

CQFD.

Chapitre 3 :

Limite et Continuité
d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Théorème 2 : (théorème de Heine)

Toute application continue sur un compact y est uniformément continue

Démonstration :

voir le polycopié

Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration :

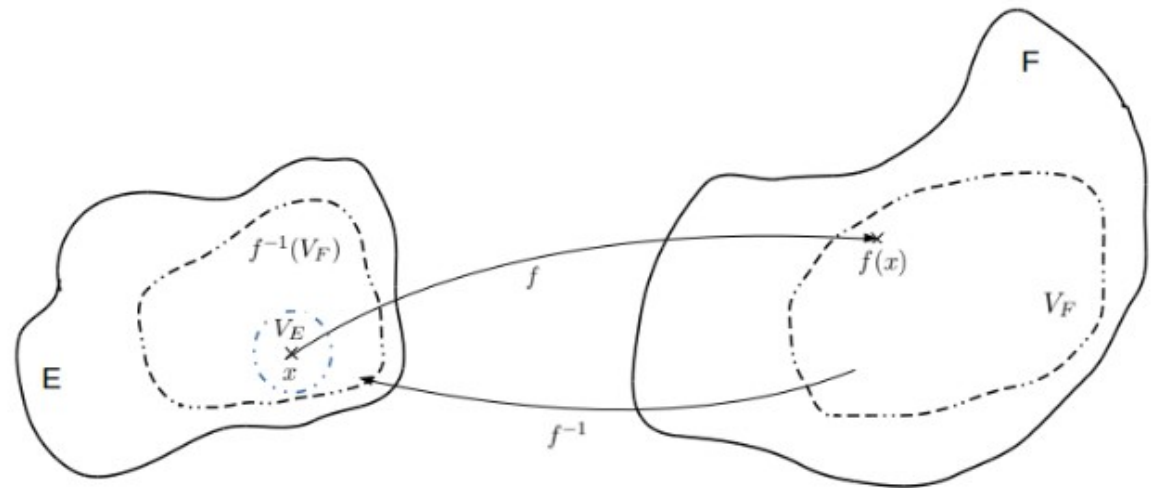
Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.

f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$



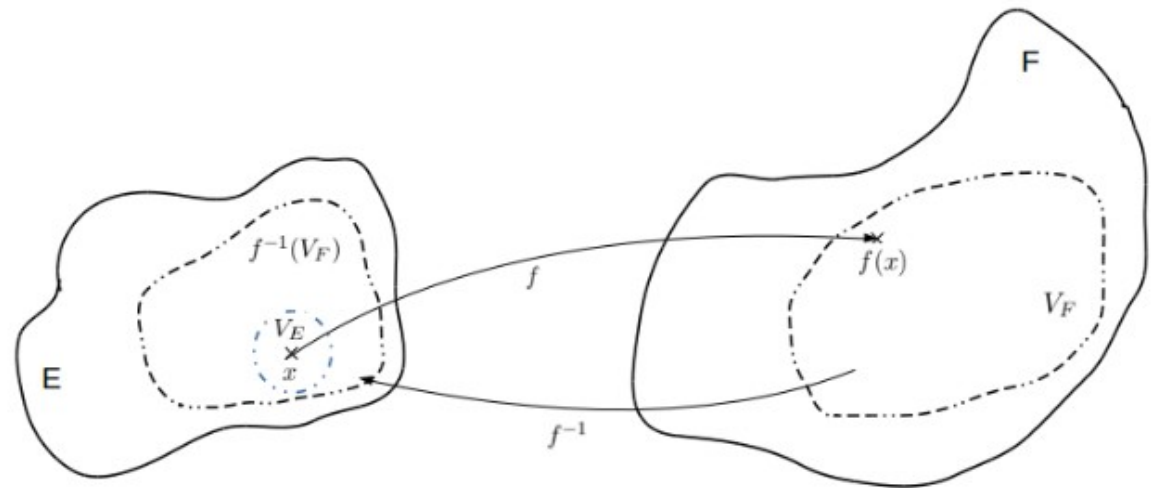
Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

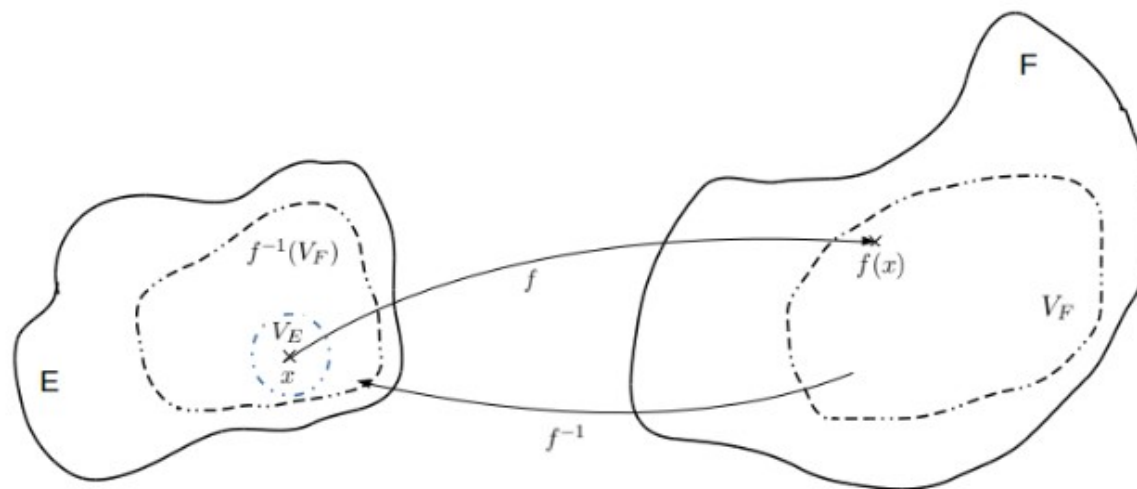
Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.

f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .

Soit $x \in f^{-1}(V_F) \iff f(x) \in V_F$.



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.

f est continue en a et de plus $f(a) = l$

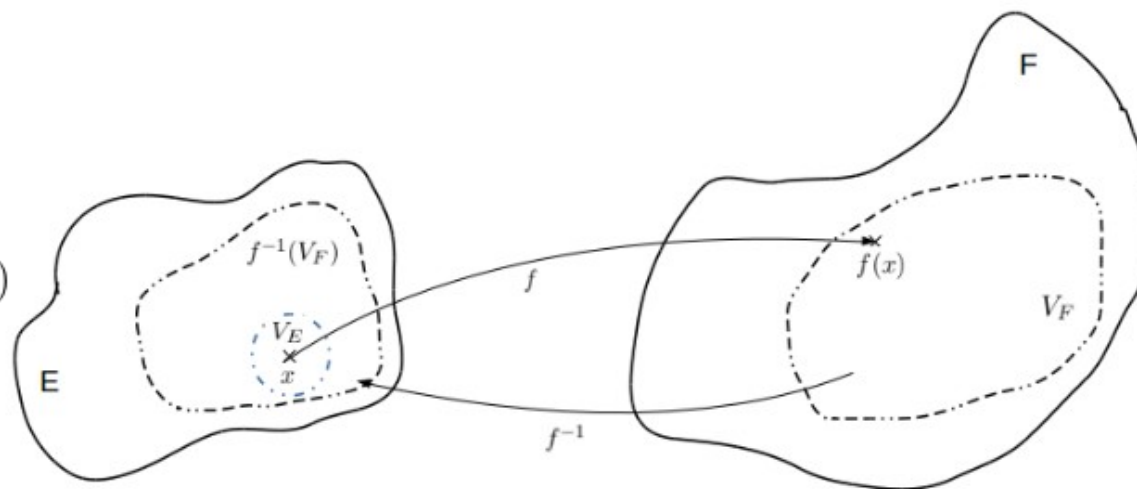
$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .

Soit $x \in f^{-1}(V_F) \iff f(x) \in V_F$.

Or par hypothèse :

V_F est un ouvert \implies voisinage de $f(x)$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .

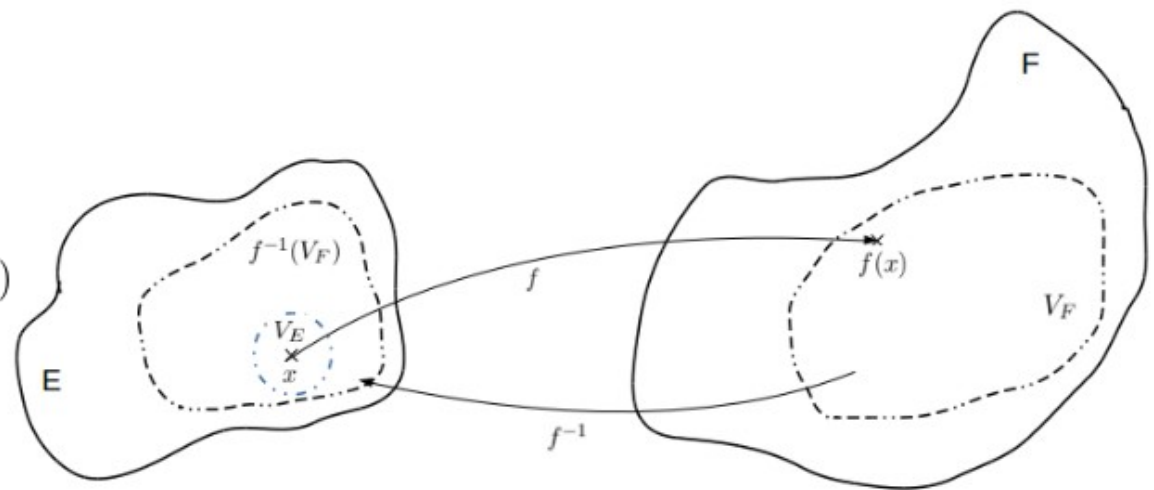
Soit $x \in f^{-1}(V_F) \iff f(x) \in V_F$.

Or par hypothèse :

V_F est un ouvert \implies voisinage de $f(x)$

Par continuité de f :

$$\exists V_E \in \mathcal{V}_E(x) / \forall x \in V_E, f(x) \in V_F$$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .

Soit $x \in f^{-1}(V_F) \iff f(x) \in V_F$.

Or par hypothèse :

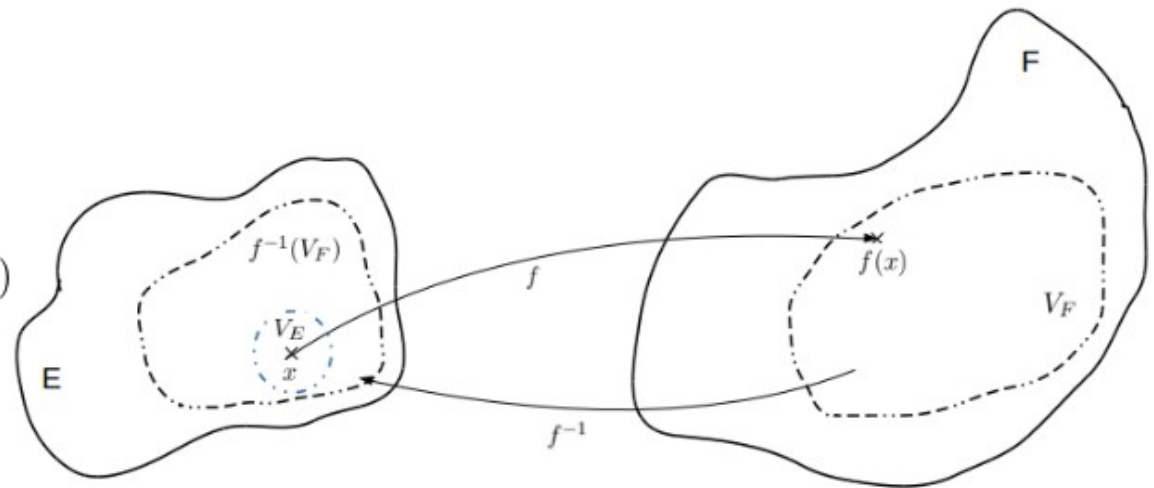
V_F est un ouvert \implies voisinage de $f(x)$

Par continuité de f :

$$\exists V_E \in \mathcal{V}_E(x) / \forall x \in V_E, f(x) \in V_F$$

Donc $V_E \subset f^{-1}(V_F)$

Comme V_E est un voisinage de $x \implies f^{-1}(V_F)$ est un voisinage de x



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

1. Soit V_F un ouvert de F .

Soit $x \in f^{-1}(V_F) \iff f(x) \in V_F$.

Or par hypothèse :

V_F est un ouvert \implies voisinage de $f(x)$

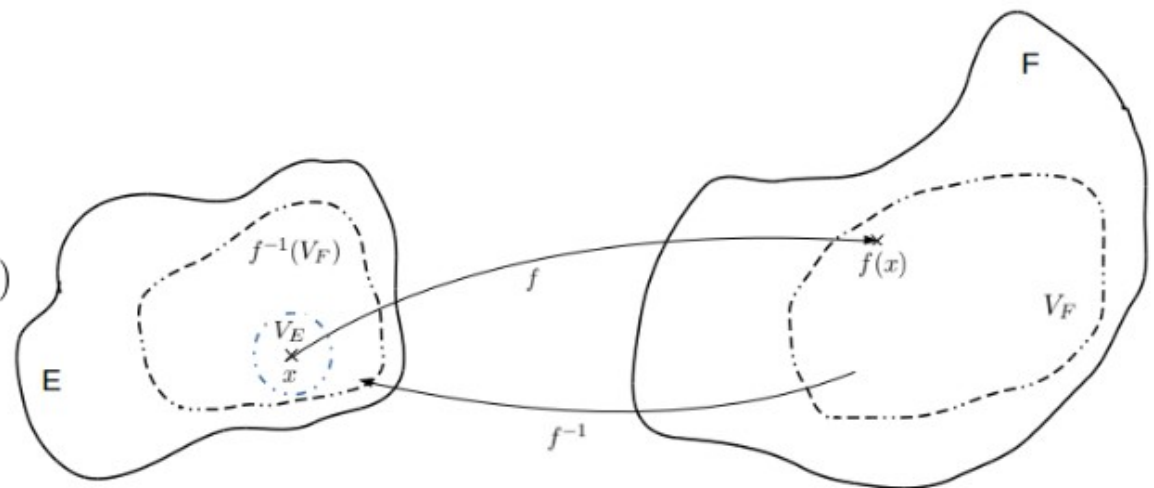
Par continuité de f :

$$\exists V_E \in \mathcal{V}_E(x) / \forall x \in V_E, f(x) \in V_F$$

Donc $V_E \subset f^{-1}(V_F)$

Comme V_E est un voisinage de $x \implies f^{-1}(V_F)$ est un voisinage de x

démonstration vraie pour tout $f(x) \in V_F$. $\implies f^{-1}(V_F)$ est bien un ouvert



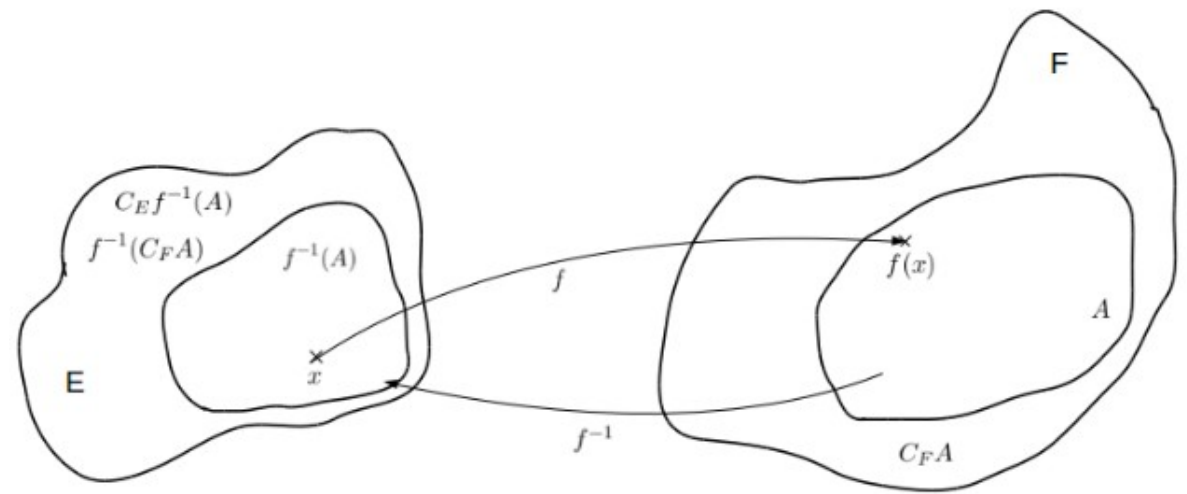
Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

2. Soit A un fermé de F . Alors



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.

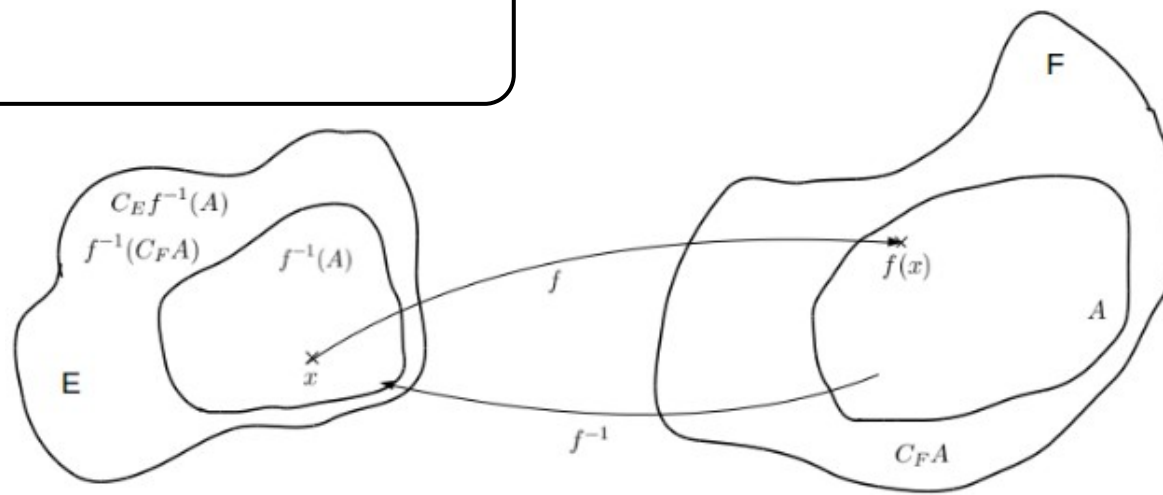
f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

2. Soit A un fermé de F . Alors

$$x \in C_E f^{-1}(A) \iff f(x) \notin A \iff f(x) \in C_F A \iff x \in f^{-1}(C_F A)$$

$$\implies C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A)$$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

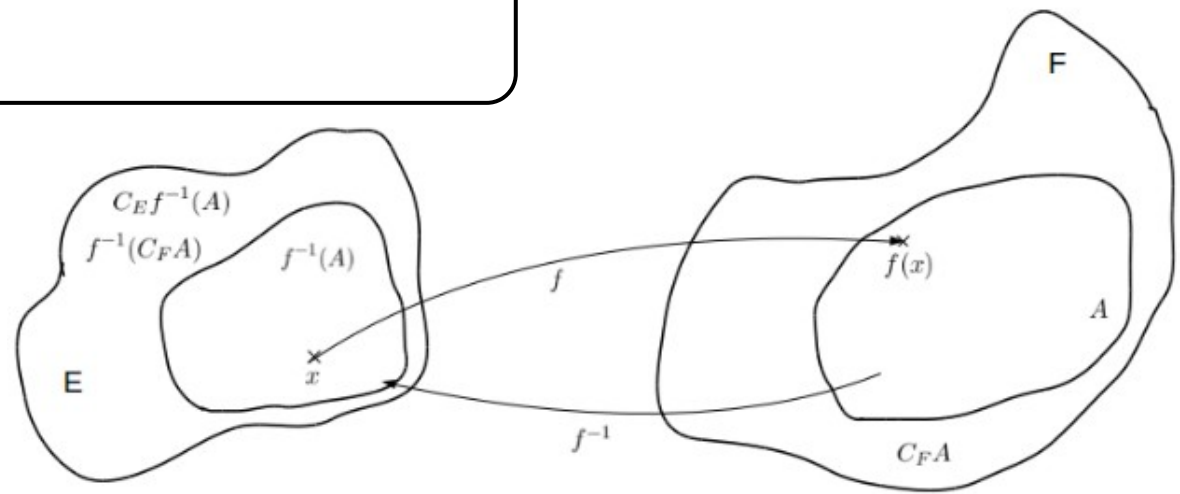
2. Soit A un fermé de F . Alors

$$x \in C_E f^{-1}(A) \iff f(x) \notin A \iff f(x) \in C_F A \iff x \in f^{-1}(C_F A)$$

$$\implies C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A)$$

Comme A est un fermé de F

$$\implies C_F A \text{ est un ouvert de } F$$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

2. Soit A un fermé de F . Alors

$$x \in C_E f^{-1}(A) \iff f(x) \notin A \iff f(x) \in C_F A \iff x \in f^{-1}(C_F A)$$

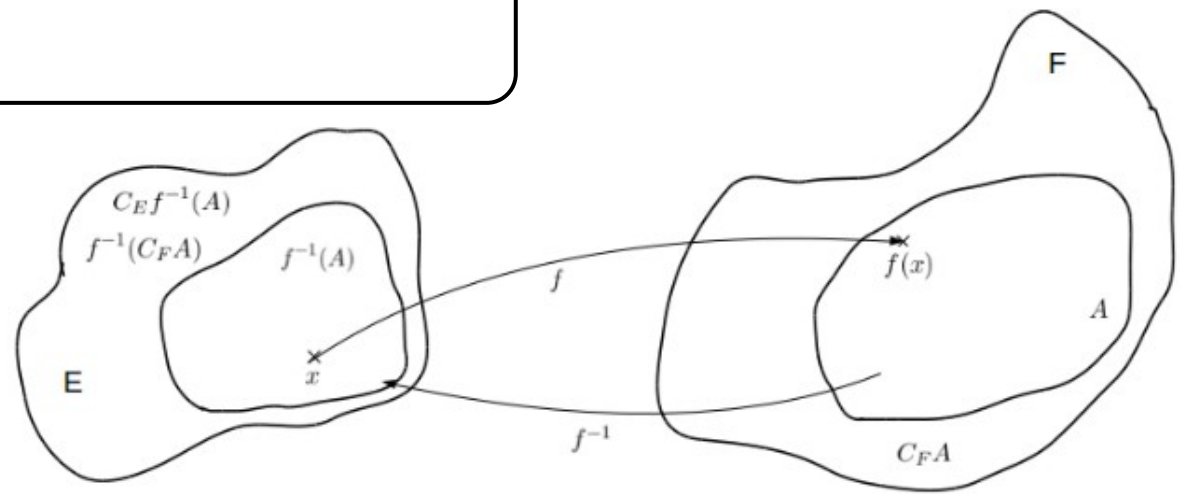
$$\implies C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A)$$

Comme A est un fermé de F

$$\implies C_F A \text{ est un ouvert de } F$$

Donc compte-tenu de 1.

$$\implies f^{-1}(C_F A) \text{ est un ouvert de } E.$$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

2. Soit A un fermé de F . Alors

$$x \in C_E f^{-1}(A) \iff f(x) \notin A \iff f(x) \in C_F A \iff x \in f^{-1}(C_F A)$$

$$\implies C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A)$$

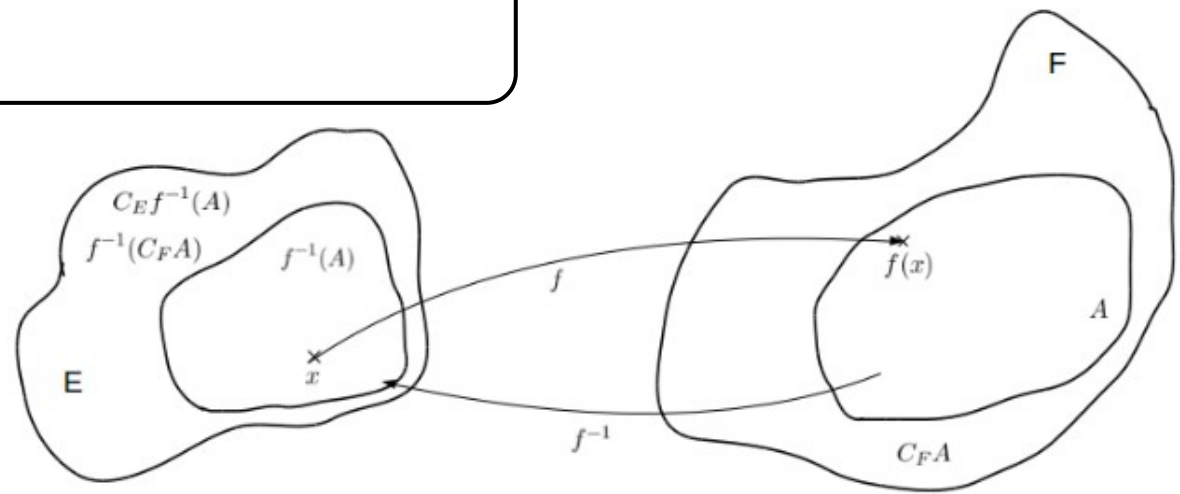
Comme A est un fermé de F

$$\implies C_F A \text{ est un ouvert de } F$$

Donc compte-tenu de 1.

$$\implies f^{-1}(C_F A) \text{ est un ouvert de } E.$$

$$C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A) \implies C_E f^{-1}(A) \text{ est un ouvert}$$



Théorème 3 : (Images réciproques d'ouverts, de fermés)

1. L'image réciproque d'un ouvert par une application continue est un ouvert.
2. L'image réciproque d'un fermé par une application continue est un fermé.

Démonstration : par hypothèse : Soit f une application continue de $(E, \|\cdot\|_E)$ dans $(F, \|\cdot\|_F)$.
 f est continue en a et de plus $f(a) = l$

$$\forall V_F \in \mathcal{V}(l), \exists V_E \in \mathcal{V}_E(a), (x \in V_E \implies f(x) \in V_F)$$

2. Soit A un fermé de F . Alors

$$x \in C_E f^{-1}(A) \iff f(x) \notin A \iff f(x) \in C_F A \iff x \in f^{-1}(C_F A)$$

$$\implies C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A)$$

Comme A est un fermé de F

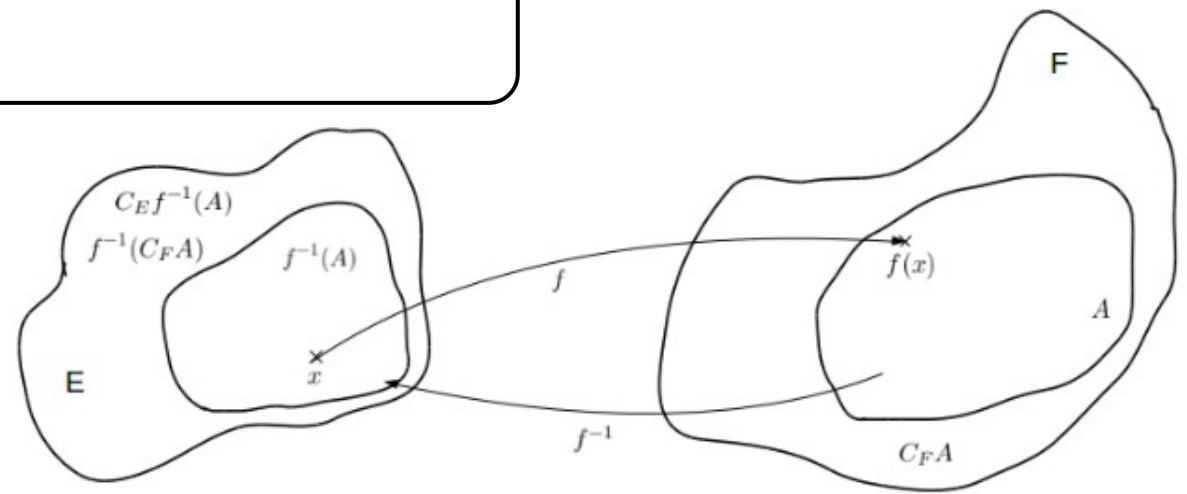
$$\implies C_F A \text{ est un ouvert de } F$$

Donc compte-tenu de 1.

$$\implies f^{-1}(C_F A) \text{ est un ouvert de } E.$$

$$C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(C_F A) \implies C_E f^{-1}(A) \text{ est un ouvert}$$

Finalemnt $C_E C_E f^{-1}(A) = f^{-1}(A)$ est un fermé.



Chapitre 3 :

Limite et Continuité d'applications

a. Introduction du chapitre 3

b. Limite et continuité

c. Continuité uniforme

d. Topologie et fonctions
continue

Théorème 4 : (Image directe d'un compact)

Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ deux EVN. Soit f une application continue de E dans F , alors l'image directe d'un compact de E par f est un compact de F .

Démonstration :


Soit A un compact de E et f une application continue sur A .

Si $(b_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de $f(A)$ alors pour $\forall n \in \mathbb{N}$,

$$\exists a_n \in A \text{ telle que } b_n = f(a_n).$$

A étant compact, il existe une suite extraite $a_{\phi(n)}$ convergente vers $a \in A$.

Or f est continue donc $(b_{\phi(n)}) = (f(a_{\phi(n)}))$ converge vers $f(a) \in f(A)$

 $f(A)$ est un compact

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

objectif de ce chapitre

- généraliser des notions que vous avez étudié dans le cas des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- introduire rigoureusement des concepts que vous avez déjà utilisé en physique

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

objectif de ce chapitre

- généraliser des notions que vous avez étudié dans le cas des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- introduire rigoureusement des concepts que vous avez déjà utilisé en physique

1. dérivée première \rightarrow dérivée partiel du premier ordre :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

objectif de ce chapitre

- généraliser des notions que vous avez étudié dans le cas des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- introduire rigoureusement des concepts que vous avez déjà utilisé en physique

1. dérivée première → dérivée partiel du premier ordre :

exemple

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = (x + y, x^2 - y^2, x^2y)$$



$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (1, 2x, 2xy)$$

$$\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (1, -2y, x^2)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

objectif de ce chapitre

- généraliser des notions que vous avez étudié dans le cas des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- introduire rigoureusement des concepts que vous avez déjà utilisé en physique

1. dérivée première → dérivée partiel du premier ordre :

exemple

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = (x + y, x^2 - y^2, x^2y)$$



$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (1, 2x, 2xy)$$

$$\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (1, -2y, x^2)$$

On introduira également la notion de gradient

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

objectif de ce chapitre

- généraliser des notions que vous avez étudié dans le cas des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}
- introduire rigoureusement des concepts que vous avez déjà utilisé en physique

 2. différentiabilité, différentielle, classe C^1

exemple

$$dU(T_0, V_0) = \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_{T_0, V_0} dT + \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{T_0, V_0} dV$$

3. Nous généraliserons la notion d'équation différentielle d'ordre 1 en introduisons les équations aux dérivées partielles du 1er ordre

exemple

$$\frac{\partial E_x(x, y, z)}{\partial x} + \frac{\partial E_y(x, y, z)}{\partial y} + \frac{\partial E_z(x, y, z)}{\partial z} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 1 : (Dérivée partielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in \mathbb{R}^p$ et f une application de U dans F (où F est un EVN). Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) la base canonique de \mathbb{R}^p . On dit que f admet une dérivée partielle première en a par rapport à la j ème variable si, et seulement si, l'application

$$\phi_j = \begin{cases} D_j \rightarrow F \\ t \mapsto f(a + te_j) \end{cases}$$

est dérivable en 0 avec $D_j = \{t \in \mathbb{R} / a + te_j \in U\}$. On a alors :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a = \phi_j'(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 1 : (Dérivée partielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in \mathbb{R}^p$ et f une application de U dans F (où F est un EVN). Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) la base canonique de \mathbb{R}^p . On dit que f admet une dérivée partielle première en a par rapport à la j ème variable si, et seulement si, l'application

$$\phi_j = \begin{cases} D_j \rightarrow F \\ t \mapsto f(a + te_j) \end{cases}$$

est dérivable en 0 avec $D_j = \{t \in \mathbb{R} / a + te_j \in U\}$. On a alors :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a = \phi_j'(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

$\left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a \iff$ dérivée de f par rapport à la j ème variable au point a
(dit autrement on évalue cette dérivée au point a)

Autres notations : $\frac{\partial f(a)}{\partial x_j} \quad \frac{\partial f}{\partial x_j}(a)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple :Soit f l'application suivante

$$\begin{aligned} f &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2 \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple :Soit f l'application suivante

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2 \end{aligned}$$

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((x, y) + (t, 0)) - f(x, y)}{t}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple :Soit f l'application suivante

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((x, y) + (t, 0)) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + t, y) - f(x, y)}{t} \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple :Soit f l'application suivante

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((x, y) + (t, 0)) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + t, y) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{3(x + t)^2 + (x + t)y - 2y^2 - 3x^2 - xy + 2y^2}{t} \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit f l'application suivante

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((x, y) + (t, 0)) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + t, y) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{3(x + t)^2 + (x + t)y - 2y^2 - 3x^2 - xy + 2y^2}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{3t^2 + 6xt + ty}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} (3t + 6x + y) = 6x + y \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple :Soit f l'application suivante

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \mapsto f(x, y) = 3x^2 + xy - 2y^2$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((x, y) + (t, 0)) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + t, y) - f(x, y)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{3(x + t)^2 + (x + t)y - 2y^2 - 3x^2 - xy + 2y^2}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{3t^2 + 6xt + ty}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} (3t + 6x + y) = 6x + y \end{aligned}$$

Ce qui est bien équivalent à fixer y et à dériver par rapport à x :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x,y)} = 6x + y$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeSignification graphique :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_0, y_0)}$$

calculer la dérivée par rapport à x
au point x_0 de la fonction $f(x, y_0)$.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

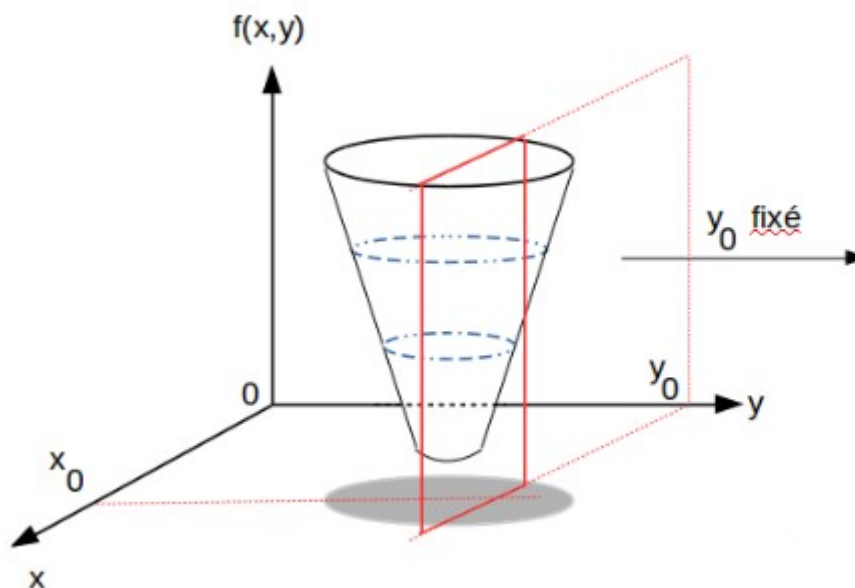
d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Signification graphique :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_0, y_0)}$$



calculer la dérivée par rapport à x au point x_0 de la fonction $f(x, y_0)$.



intersection du plan parallèle à xOz
situé en $y = y_0$ avec la courbe $f(x, y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

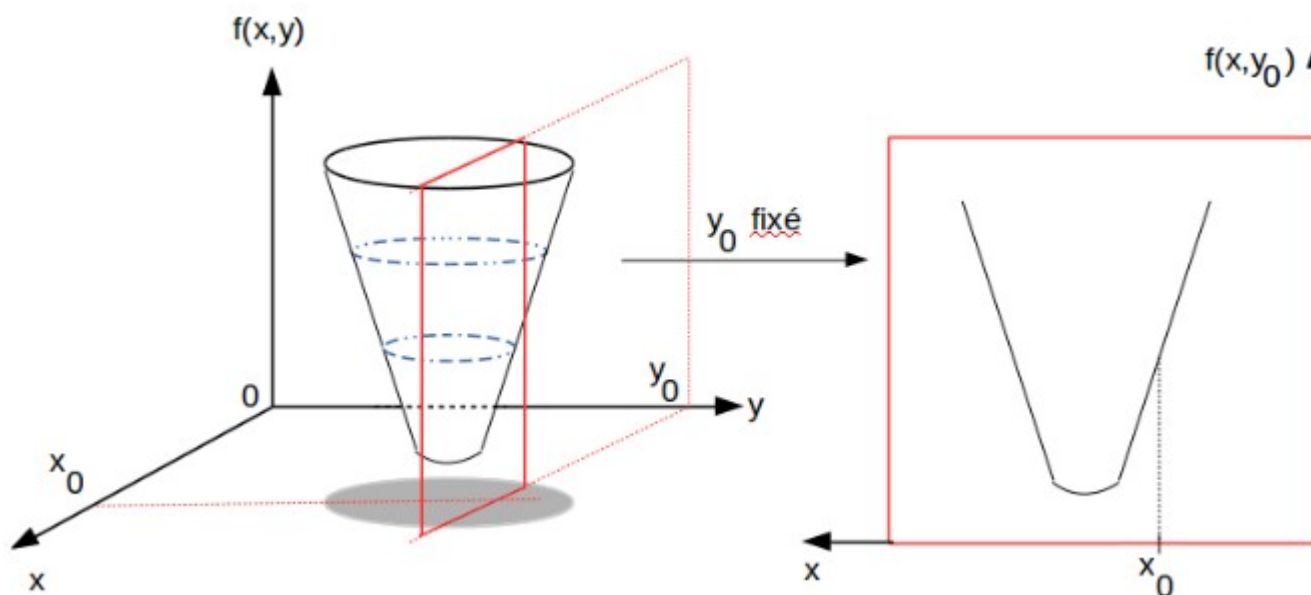
d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Signification graphique :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_0, y_0)}$$



par rapport à x
au point x_0 de la fonction $f(x, y_0)$.



intersection du plan parallèle à xOz
situé en $y = y_0$ avec la courbe $f(x, y)$

$f(x, y_0)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

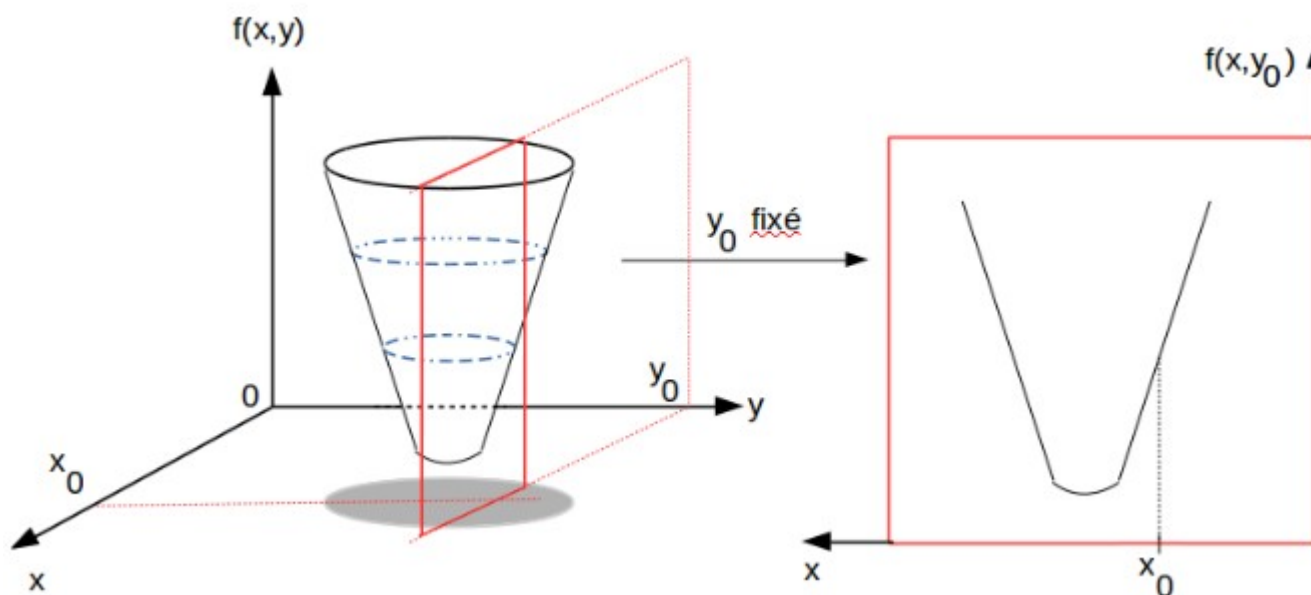
d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Signification graphique :

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_0, y_0)}$$



par rapport à x
au point x_0 de la fonction $f(x, y_0)$.



intersection du plan parallèle à xOz
situé en $y = y_0$ avec la courbe $f(x, y)$

$f(x, y_0)$



$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_0, y_0)}$$

dérivée en x_0 de cette fonction $f(x, y_0)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismePropriété 1 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismePropriété 1 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismePropriété 1 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Alors en toute généralité cette application peut s'écrire

$$\begin{aligned} f &: U \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n \\ (x_1, \dots, x_p) &\mapsto f(x_1, \dots, x_p) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p) ; \dots ; f_n(x_1, \dots, x_p) \right) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 1 :

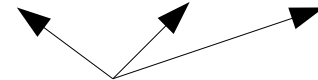
Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Alors en toute généralité cette application peut s'écrire

$$\begin{aligned} f : U \subset \mathbb{R}^p &\rightarrow \mathbb{R}^n \\ (x_1, \dots, x_p) &\mapsto f(x_1, \dots, x_p) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p) ; \dots ; f_n(x_1, \dots, x_p) \right) \end{aligned}$$



applications composantes de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 1 :

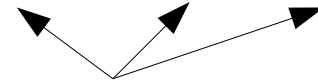
Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Alors en toute généralité cette application peut s'écrire

$$\begin{aligned} f : U \subset \mathbb{R}^p &\rightarrow \mathbb{R}^n \\ (x_1, \dots, x_p) &\mapsto f(x_1, \dots, x_p) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p) ; \dots ; f_n(x_1, \dots, x_p) \right) \end{aligned}$$


 applications composantes de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}

dérivée par rapport à x_j :

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 1 :

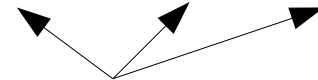
Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Alors en toute généralité cette application peut s'écrire

$$\begin{aligned} f : U \subset \mathbb{R}^p &\rightarrow \mathbb{R}^n \\ (x_1, \dots, x_p) &\mapsto f(x_1, \dots, x_p) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p) ; \dots ; f_n(x_1, \dots, x_p) \right) \end{aligned}$$


 applications composantes de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n

dérivée par rapport à x_j :

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f_1(a + te_j) - f_1(a)}{t} ; \dots ; \frac{f_n(a + te_j) - f_n(a)}{t} \right) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C¹-difféomorphisme

Propriété 1 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^n$. f admet une dérivée première par rapport à la j ème variable ($j \in \llbracket 1; p \rrbracket$) si, et seulement si, pour $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a$ est définie. Dans ce cas, on a

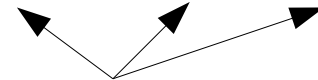
$$\frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right)$$

Démonstration : Soit f une application de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}^n .

Alors en toute généralité cette application peut s'écrire

$$f : U \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$(x_1, \dots, x_p) \mapsto f(x_1, \dots, x_p) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p) ; \dots ; f_n(x_1, \dots, x_p) \right)$$


 applications composantes de $U \subset \mathbb{R}^p$ dans \mathbb{R}

dérivée par rapport à x_j :

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f_1(a + te_j) - f_1(a)}{t} ; \dots ; \frac{f_n(a + te_j) - f_n(a)}{t} \right) \\ &= \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_j} \Big|_a ; \frac{\partial f_2}{\partial x_j} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f_n}{\partial x_j} \Big|_a \right) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 2 : (Fonction différentiable)

Soit U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|_p)$. Soit $a \in U$. Soit f une application de U dans $(F, \|\cdot\|_F)$. Soit U_0 l'ensemble définie par

$$U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\}$$

On dit que f est différentiable en a si, et seulement si, il existe une **application linéaire** l de \mathbb{R}^p dans F et une application ϵ de U_0 dans F telles que :

1. $\lim_{h \rightarrow 0_{\mathbb{R}^p}} \epsilon(h) = 0_F$
2. $\forall h \in U_0, f(a + h) = f(a) + l(h) + \|h\|_p \epsilon(h)$

Le second point est le développement limité à l'ordre 1 de f en a . On dit que f est différentiable sur U si, et seulement si, f est différentiable en tout point de U .

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\lim_{h \rightarrow 0_{\mathbb{R}^p}} \epsilon(h) = 0_F$$

$$\forall h \in U_0, f(a+h) = f(a) + l(h) + \|h\|_p \epsilon(h)$$

Théorème 1 : (différentielle)

Soit U un ouvert de $E = (\mathbb{R}^p, \|\cdot\|_E)$. Soit $a \in U$. Soit f une application de U dans $(F, \|\cdot\|_F)$. Si f est différentiable en a alors l'application l est unique. Cette application est appelé différentielle de f en a et est notée $D_a f$.

Démonstration : voir polycopié

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 2 :

Toute application linéaire ϕ de \mathbb{R}^p dans un EVN quelconque F est différentiable et pour $\forall a \in \mathbb{R}^p$, $D_a\phi = \phi$

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 2 :

Toute application linéaire ϕ de \mathbb{R}^p dans un EVN quelconque F est différentiable et pour $\forall a \in \mathbb{R}^p$, $D_a\phi = \phi$

Démonstration :

 ϕ est linéaire.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 2 :

Toute application linéaire ϕ de \mathbb{R}^p dans un EVN quelconque F est différentiable et pour $\forall a \in \mathbb{R}^p$, $D_a\phi = \phi$

Démonstration :

 ϕ est linéaire.Donc, $\forall a, h \in \mathbb{R}^p$, on a

$$\phi(a + h) = \phi(a) + \phi(h) + 0_F$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 2 :

Toute application linéaire ϕ de \mathbb{R}^p dans un EVN quelconque F est différentiable et pour $\forall a \in \mathbb{R}^p$, $D_a\phi = \phi$

Démonstration :

ϕ est linéaire.

Donc, $\forall a, h \in \mathbb{R}^p$, on a

$$\phi(a + h) = \phi(a) + \phi(h) + 0_F$$

on a donc juste à poser que $D_a\phi = \phi$ et $\epsilon(h) = 0_F$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$
$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Démonstration : Etudions tout d'abord les dérivées

$$\forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket : \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Démonstration : Etudions tout d'abord les dérivées

$$\forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket : \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

f est différentiable par hypothèse. Il existe donc une différentielle $D_a f$ telle que

$$f(a + te_j) = f(a) + D_a f(te_j) + \|te_j\| \epsilon(te_j)$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Démonstration : Etudions tout d'abord les dérivées

$$\forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket : \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

f est différentiable par hypothèse. Il existe donc une différentielle $D_a f$ telle que

$$f(a + te_j) = f(a) + D_a f(te_j) + \|te_j\| \epsilon(te_j)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{D_a f(te_j) + \|te_j\| \epsilon(te_j)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(D_a f(e_j) + \|e_j\| \epsilon(te_j) \right)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Démonstration : Etudions tout d'abord les dérivées

$$\forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket : \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_j) - f(a)}{t}$$

f est différentiable par hypothèse. Il existe donc une différentielle $D_a f$ telle que

$$f(a + te_j) = f(a) + D_a f(te_j) + \|te_j\| \epsilon(te_j)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{D_a f(te_j) + \|te_j\| \epsilon(te_j)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(D_a f(e_j) + \|e_j\| \epsilon(te_j) \right)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

$$\longrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a$$

$$\longrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

Prenons donc $h = (h_1, h_2, \dots, h_p) = \sum_{i=1}^p h_i e_i$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a$$

$$\longrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

Prenons donc $h = (h_1, h_2, \dots, h_p) = \sum_{i=1}^p h_i e_i$

Alors par linéarité de $D_a f$ on a

$$D_a f(h) = D_a f\left(\sum_{i=1}^p h_i e_i\right)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a$$

$$\longrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

Prenons donc $h = (h_1, h_2, \dots, h_p) = \sum_{i=1}^p h_i e_i$

Alors par linéarité de $D_a f$ on a

$$D_a f(h) = D_a f\left(\sum_{i=1}^p h_i e_i\right) = \sum_{i=1}^p h_i D_a f(e_i)$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 3 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$ et f une application de $U \rightarrow F$. Si f est différentiable en a , alors, ses dérivées partielles premières par rapport à toutes ses variables sont définies en a et sa différentielle en ce point est donnée par

$$D_a f : \mathbb{R}^p \rightarrow F$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a$$

$$\longrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a = D_a f(e_j)$$

$$\text{Prenons donc } h = (h_1, h_2, \dots, h_p) = \sum_{i=1}^p h_i e_i$$

 Alors par linéarité de $D_a f$ on a

$$D_a f(h) = D_a f\left(\sum_{i=1}^p h_i e_i\right) = \sum_{i=1}^p h_i D_a f(e_i)$$

$$D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Interprétation de la différentielle et Lien avec la physique (voir TD)

$D_a f(h)$ correspond à la variation de la fonction f au point a lorsque l'on se déplace du vecteur h à partir du point a (lorsque h tend vers 0)

$$\forall h \in U_0, f(a+h) = f(a) + D_a f(h) + \|h\|_E \epsilon(h)$$

avec $\lim_{h \rightarrow 0} \epsilon(h) = 0_F$

Soit U l'énergie interne d'un système.

U dépend de la température et du volume par exemple

$$\implies U(T, V)$$

La différentielle de U au point (T_0, V_0) est

$$dU(T_0, V_0) = \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_{T_0, V_0} dT + \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{T_0, V_0} dV$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Interprétation de la différentielle et Lien avec la physique (voir TD)



$$D_a f(h) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \quad \text{avec}$$

U	\rightarrow	f
(T, V)	\rightarrow	(x_1, x_2)
(T_0, V_0)	\rightarrow	a
dU	\rightarrow	$D_a f$
(dT, dV)	\rightarrow	$h = (h_1, h_2)$

$$dU(T_0, V_0) = \frac{\partial U}{\partial T} \Big|_{T_0, V_0} dT + \frac{\partial U}{\partial V} \Big|_{T_0, V_0} dV$$



variation d'énergie interne U lorsque

$\left\{ \begin{array}{l} \text{la température passe de } T_0 \text{ à } T_0 + dT \\ \text{et le volume passe de } V_0 \text{ à } V_0 + dV \end{array} \right.$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Rappel :

f différentiable en a



$$\left\{ \begin{array}{l} \forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0 \text{ avec } U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\} \\ f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \end{array} \right.$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Rappel :
 f différentiable en a


$$\left\{ \begin{array}{l} \forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0 \text{ avec } U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\} \\ f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \end{array} \right.$$

En prenant la norme de l'expression précédente

$$\|f(a + h) - f(a)\|_F = \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \right\|_F$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Rappel :
 f différentiable en a


$$\left\{ \begin{array}{l} \forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0 \text{ avec } U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\} \\ f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \end{array} \right.$$

En prenant la norme de l'expression précédente

$$\|f(a + h) - f(a)\|_F = \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \right\|_F \leq \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \right\|_F + \| \|h\|_E \epsilon(h) \|_F$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Rappel :

 f différentiable en a


$$\left\{ \begin{array}{l} \forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0 \text{ avec } U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\} \\ f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \end{array} \right.$$

En prenant la norme de l'expression précédente

$$\begin{aligned} \|f(a + h) - f(a)\|_F &= \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \right\|_F \leq \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \right\|_F + \| \|h\|_E \epsilon(h) \|_F \\ &\leq \sum_{j=1}^p |h_j| \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \right| + \|h\|_E \| \epsilon(h) \|_F \longrightarrow 0_F \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $a \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de $U \rightarrow F$. Alors si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Démonstration :

Rappel :

f différentiable en a

$$\iff \begin{cases} \forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0 \text{ avec } U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\} \\ f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \end{cases}$$

En prenant la norme de l'expression précédente

$$\begin{aligned} \|f(a + h) - f(a)\|_F &= \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a + \|h\|_E \epsilon(h) \right\|_F \leq \left\| \sum_{j=1}^p h_j \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \right\|_F + \| \|h\|_E \epsilon(h) \|_F \\ &\leq \sum_{j=1}^p |h_j| \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_a \right| + \|h\|_E \|\epsilon(h)\|_F \longrightarrow 0_F \end{aligned}$$

$$\implies \lim_{h \rightarrow 0_E} f(a + h) = f(a)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

Démonstration :

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

Démonstration : Etape 1 : f différentiable \implies (1) ?

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

Démonstration : Etape 1 : f différentiable \implies (1) ?

f est différentiable au point (x, y)

$$\iff f(x+h_1, y+h_2) = f(x, y) + h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} + h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} + \|(h_1, h_2)\| \epsilon(h_1, h_2)$$

avec $\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \epsilon(h_1, h_2) = 0_F$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

 Démonstration : Etape 1 : f différentiable \implies (1) ?

f est différentiable au point (x, y)

$$\iff f(x+h_1, y+h_2) = f(x, y) + h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} + h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} + \|(h_1, h_2)\| \epsilon(h_1, h_2)$$

avec $\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \epsilon(h_1, h_2) = 0_F$

$$\frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = \epsilon(h_1, h_2)$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

 Démonstration : Etape 1 : f différentiable \implies (1) ?

f est différentiable au point (x, y)

$$\iff f(x+h_1, y+h_2) = f(x, y) + h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} + h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} + \|(h_1, h_2)\| \epsilon(h_1, h_2)$$

avec $\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \epsilon(h_1, h_2) = 0_F$

$$\begin{aligned} \lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) \\ = \lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \epsilon(h_1, h_2) = 0_F \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

Démonstration : Etape 2 : (1) \implies f différentiable ?

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

 Démonstration : Etape 2 : (1) \implies f différentiable ?

Par hypothèse

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

Démonstration : Etape 2 : (1) \implies f différentiable ?

Par hypothèse

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

posons

$$\epsilon(h_1, h_2) = \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right)$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Théorème 2 : (Différentiabilité sur \mathbb{R}^2)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Soit $(x, y) \in U$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Et enfin, soit f une application de U dans F . Alors f est différentiable en (x, y) , si, et seulement si

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right) = 0_F \iff (1)$$

Où la norme utilisée n'a pas d'influence sur le résultat final.

 Démonstration : Etape 2 : (1) \implies f différentiable ?

Par hypothèse

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right) = 0_F$$

posons

$$\epsilon(h_1, h_2) = \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right)$$

il ne reste plus qu'à réarranger les termes

$$f(x+h_1, y+h_2) = f(x, y) + h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} + h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} + \|(h_1, h_2)\| \epsilon(h_1, h_2)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeDéfinition 3 : (Fonction de classe C^1)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de U dans F . Alors f est dite de classe C^1 sur U si, et seulement si, toutes les fonctions dérivées partielles premières de f sont définies et continues en tout point $a \in U$. On note $C^1(U, F)$ l'ensemble des applications de U dans F de classe C^1 sur U .

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Définition 3 : (Fonction de classe C^1)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de U dans F . Alors f est dite de classe C^1 sur U si, et seulement si, toutes les fonctions dérivées partielles premières de f sont définies et continues en tout point $a \in U$. On note $C^1(U, F)$ l'ensemble des applications de U dans F de classe C^1 sur U .

Propriété 5 :

Toute application ϕ linéaire de \mathbb{R}^p dans F est de classe C^1 sur \mathbb{R}^p .

Démonstration : Soit $\{e_i\}$ la base canonique de \mathbb{R}^p .

$$\text{Alors, si } a \in \mathbb{R}^p : \quad \left. \frac{\partial \phi}{\partial x_i} \right|_a = \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{\phi(a + te_i) - \phi}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \phi \left(\frac{a + te_i - a}{t} \right) = \phi(e_i)$$

➡ pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$, les dérivées partielles sont définies.

De plus, la fonction $\frac{\partial \phi}{\partial x_i} : \mathbb{R}^p \rightarrow F$
 $a \mapsto \left. \frac{\partial \phi}{\partial x_i} \right|_a = \phi(e_i)$ continue

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 3 :

Soit U un ouvert de $E = \mathbb{R}^p$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de U dans F . Si f est de classe \mathcal{C}^1 sur U , alors

1. f est différentiable sur U .
2. f est continue sur U .

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 3 :

Soit U un ouvert de $E = \mathbb{R}^p$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de U dans F . Si f est de classe \mathcal{C}^1 sur U , alors

1. f est différentiable sur U .
2. f est continue sur U .

Démonstration :

1. Admis
2. Si f est \mathcal{C}^1 alors f est différentiable sur U

f est différentiable sur U \longrightarrow f est continue sur U (propriété 4)

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Théorème 3 :

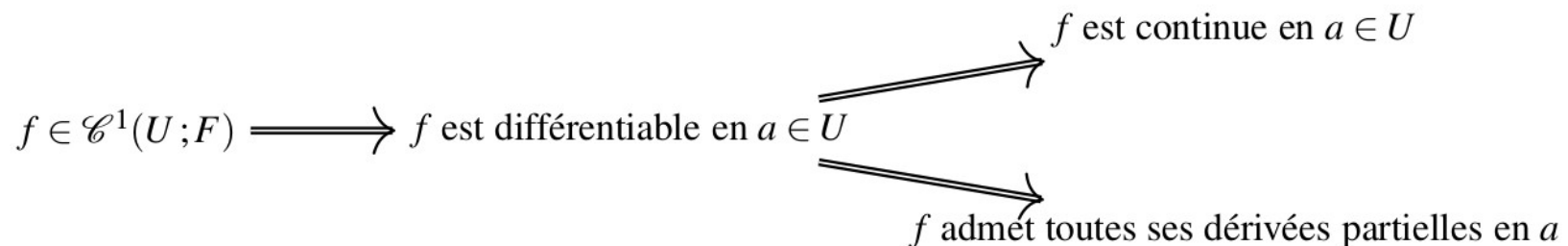
Soit U un ouvert de $E = \mathbb{R}^p$. Soit $(F, \|\cdot\|_F)$ un EVN. Soit f une application de U dans F . Si f est de classe \mathcal{C}^1 sur U , alors

1. f est différentiable sur U .
2. f est continue sur U .

Démonstration :

1. Admis
2. Si f est \mathcal{C}^1 alors f est différentiable sur U

f est différentiable sur $U \implies f$ est continue sur U (propriété 4)



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeIllustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeIllustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Continuité en $(0, 0)$?

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Continuité en $(0, 0)$?

$$|f(x, y)| =$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Continuité en $(0, 0)$?

$$|f(x, y)| = \left| (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) \right|$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Illustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Continuité en $(0, 0)$?

$$|f(x, y)| = \left| (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) \right| \leq |x^2 + y^2| \xrightarrow{(0, 0)} 0$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Illustration :

Soit la fonction

$$f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Continuité en $(0, 0)$?

$$|f(x, y)| = \left| (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) \right| \leq |x^2 + y^2| \xrightarrow{(0, 0)} 0$$

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} f(x, y) = 0$$



f_1 est continue sur \mathbb{R}^2 .

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right) = 0_F$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x, y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x, y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0, 0)} =$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0,0)} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t, 0) - f(0, 0)}{t}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0,0)} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t, 0) - f(0, 0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(t^2 \sin \frac{1}{|t|} - 0 \right)$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

 Différentiabilité en $(0, 0)$?

 Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0,0)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t, 0) - f(0, 0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(t^2 \sin \frac{1}{|t|} - 0 \right) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} t \sin \frac{1}{|t|} = 0 \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Différentiabilité en $(0, 0)$?

Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0,0)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t, 0) - f(0, 0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(t^2 \sin \frac{1}{|t|} - 0 \right) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} t \sin \frac{1}{|t|} = 0 = \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(0,0)} \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Illustration : $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} (x^2 + y^2) \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}}\right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

 Différentiabilité en $(0, 0)$?

 Une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable, en (x, y) , si, et seulement si :

$$\lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\|(h_1, h_2)\|} \left(f(x+h_1, y+h_2) - f(x, y) - h_1 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - h_2 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \right) = 0_F$$

calculons tout d'abord les dérivées partielles

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{(0,0)} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t, 0) - f(0, 0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(t^2 \sin \frac{1}{|t|} - 0 \right) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} t \sin \frac{1}{|t|} = 0 = \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{(0,0)} \end{aligned}$$

$$\longrightarrow \lim_{(h_1, h_2) \rightarrow (0, 0)} \frac{1}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \left((h_1^2 + h_2^2) \sin \frac{1}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \right) \longrightarrow 0$$

 Donc f est différentiable en $(0, 0)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Or, en prenant $u_n = (1/n, 0)$, alors

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{u_n} = \frac{2}{n} \sin(n) - \frac{1}{n} (n^2)^{3/2} \cos(n)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Or, en prenant $u_n = (1/n, 0)$, alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{u_n} &= \frac{2}{n} \sin(n) - \frac{1}{n} (n^2)^{3/2} \cos(n) \\ &= \frac{\sin n}{n} - n^2 \cos(n) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Or, en prenant $u_n = (1/n, 0)$, alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{u_n} &= \frac{2}{n} \sin(n) - \frac{1}{n} (n^2)^{3/2} \cos(n) \\ &= \frac{\sin n}{n} - n^2 \cos(n) \quad \text{qui ne converge pas vers } 0 \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

 Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

 Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

 Or, en prenant $u_n = (1/n, 0)$, alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{u_n} &= \frac{2}{n} \sin(n) - \frac{1}{n} (n^2)^{3/2} \cos(n) \\ &= \frac{\sin n}{n} - n^2 \cos(n) \quad \text{qui ne converge pas vers } 0 \end{aligned}$$

 la fonction n'est pas C^1

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Mais les dérivées ne sont pas continue en $(0, 0)$:

Pour cela calculons la dérivée par rapport à x en (x, y) quelconque

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

Donc la dérivée première par rapport à x est donnée

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} 2x \sin \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) - \frac{x}{(x^2 + y^2)^{3/2}} \cos \left(\frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Or, en prenant $u_n = (1/n, 0)$, alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{u_n} &= \frac{2}{n} \sin(n) - \frac{1}{n} (n^2)^{3/2} \cos(n) \\ &= \frac{\sin n}{n} - n^2 \cos(n) \quad \text{qui ne converge pas vers } 0 \end{aligned}$$

la fonction n'est pas C^1

en $(0, 0)$ $\left\{ \begin{array}{l} f \text{ est continue} \\ \text{dérivées partielles premières existent} \\ \text{dérivées partielles premières ne sont pas continues} \end{array} \right.$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit F un EVN quelconque. L'ensemble $\mathcal{C}^1(U, F)$ est un sous espace vectoriel des fonctions continues de U dans F , c'est-à-dire de $\mathcal{C}(U, F)$.

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit F un EVN quelconque. L'ensemble $\mathcal{C}^1(U, F)$ est un sous espace vectoriel des fonctions continues de U dans F , c'est-à-dire de $\mathcal{C}(U, F)$.

Démonstration :

1. La fonction nulle est le 0 de l'espace vectoriel $\mathcal{C}(U, F)$. Or la fonction nulle a pour dérivées partielles la fonction nulle. Donc la fonction nulle a ses dérivées partielles continues. Finalement la fonction nulle appartient à $\mathcal{C}^1(U, F)$.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit F un EVN quelconque. L'ensemble $\mathcal{C}^1(U, F)$ est un sous espace vectoriel des fonctions continues de U dans F , c'est-à-dire de $\mathcal{C}(U, F)$.

Démonstration :

1. La fonction nulle est le 0 de l'espace vectoriel $\mathcal{C}(U, F)$. Or la fonction nulle a pour dérivées partielles la fonction nulle. Donc la fonction nulle a ses dérivées partielles continues. Finalement la fonction nulle appartient à $\mathcal{C}^1(U, F)$.
2. De plus pour $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall f, g \in \mathcal{C}^1(U, F)$, $f + \lambda g$ est également de classe \mathcal{C}^1 sur U car la somme de fonctions continues et continues et de même pour la dérivée (laissé en exercice). Donc $f + \lambda g \in \mathcal{C}^1(U, F)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 5 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit F un EVN quelconque. Alors, pour $\forall f, g \in \mathcal{C}^1(U, F)$, $f \times g \in \mathcal{C}^1(U, F)$.

Démonstration : exercice.

Théorème 6 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application de classe \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit V un ouvert de \mathbb{R}^q et g une application de classe \mathcal{C}^1 de V dans \mathbb{R}^n . Si $f(U) \subset V$, alors $g \circ f$ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .

Démonstration : Admis.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 6 :

Soit $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction de classe \mathcal{C}^1 sur un ouvert U . Soit u_1, u_2, \dots, u_n , n fonctions de classe \mathcal{C}^1 sur un intervalle $I \subset \mathbb{R}$ telles que pour $\forall t \in I$, $(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t)) \in U$.

Alors la fonction

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Démonstration : voir polycopié

$$\begin{aligned} g &: I \rightarrow \mathbb{R} \\ t &\mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t)) \end{aligned}$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

Deux méthodes :

1. On fait le calcul explicitement

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

Deux méthodes :

1. On fait le calcul explicitement

$$g(t) = (2t + 3)t^2 e^t + e^{2t} + t^2$$

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

Deux méthodes :

1. On fait le calcul explicitement

$$g(t) = (2t + 3)t^2 e^t + e^{2t} + t^2$$

$$\longrightarrow g'(t) = (2t^3 + 9t^2 + 6t)e^t + 2t + 2e^{2t}$$

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

Deux méthodes :

1. On fait le calcul explicitement

$$g(t) = (2t + 3)t^2 e^t + e^{2t} + t^2$$

$$\Rightarrow g'(t) = (2t^3 + 9t^2 + 6t)e^t + 2t + 2e^{2t}$$

2. On utilise la relation de la propriété 6

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)} + u_2'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)} + u_3'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial z} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)}$$

$$g : I \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t \mapsto g(t) = f(u_1(t); u_2(t); \dots; u_n(t))$$

est de classe \mathcal{C}^1 sur I et de plus, $\forall t \in I$

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)} + \dots + u_n'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_{u_1(t), \dots, u_n(t)}$$

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + y^2 + z$$

On introduit alors les fonctions $x = u_1(t) = 2t + 3$, $y = u_2(t) = e^t$ et $z = t^2$.

On cherche alors la dérivée de la fonction

$$g(t) = f(u_1(t), u_2(t), u_3(t))$$

Deux méthodes :

1. On fait le calcul explicitement

$$g(t) = (2t + 3)t^2 e^t + e^{2t} + t^2$$

$$\Rightarrow g'(t) = (2t^3 + 9t^2 + 6t)e^t + 2t + 2e^{2t}$$

2. On utilise la relation de la propriété 6

$$g'(t) = u_1'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)} + u_2'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)} + u_3'(t) \left. \frac{\partial f}{\partial z} \right|_{u_1(t), u_2(t), u_3(t)}$$

$$\Rightarrow g'(t) = (2t^3 + 9t^2 + 6t)e^t + 2t + 2e^{2t}$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

Nous n'allons montrer ici que la première égalité la seconde se démontrant strictement de la même façon.

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v))$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Démonstration :

Nous n'allons montrer ici que la première égalité la seconde se démontrant strictement de la même façon.

$$\text{on cherche à exprimer } \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} \text{ en fonction des dérivées de } g_1 \text{ et } g_2.$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

Nous n'allons montrer ici que la première égalité la seconde se démontrant strictement de la même façon.

$$\text{on cherche à exprimer } \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} \text{ en fonction des dérivées de } g_1 \text{ et } g_2.$$

prendre la dérivée partielle de h par rapport à u revient à étudier la variation de h en fonction de u lorsque v est fixé.

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v))$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Démonstration :

Nous n'allons montrer ici que la première égalité la seconde se démontrant strictement de la même façon.

$$\text{on cherche à exprimer } \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} \text{ en fonction des dérivées de } g_1 \text{ et } g_2.$$

prendre la dérivée partielle de h par rapport à u revient à étudier la variation de h en fonction de u lorsque v est fixé.

Introduisons donc les fonctions



$$g_1^v(u) = g_1(u, v)$$

$$g_2^v(u) = g_2(u, v)$$

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v))$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Démonstration :

Nous n'allons montrer ici que la première égalité la seconde se démontrant strictement de la même façon.

on cherche à exprimer $\frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v}$ en fonction des dérivées de g_1 et g_2 .

prendre la dérivée partielle de h par rapport à u revient à étudier la variation de h en fonction de u lorsque v est fixé.

Introduisons donc les fonctions



$$g_1^v(u) = g_1(u, v)$$

$$g_2^v(u) = g_2(u, v)$$

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$



$$\frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = H'(u)$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

d'après la propriété 6

$$H'(u) = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_1^v)'(u) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_2^v)'(u)$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : \begin{array}{l} V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v)) \end{array}$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{array} \right.$$

Démonstration :

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

d'après la propriété 6

$$H'(u) = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_1^v)'(u) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_2^v)'(u)$$

$$\text{or } (g_1^v)'(u) = \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} \quad (g_2^v)'(u) = \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v}$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v))$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Démonstration :

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

d'après la propriété 6

$$H'(u) = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_1^v)'(u) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_2^v)'(u)$$

$$\text{or } (g_1^v)'(u) = \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} \quad (g_2^v)'(u) = \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v}$$



$$\frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v}$$

Propriété 7 :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{R}^2 . Soit f une application de U dans \mathbb{R} . Soient g_1 et g_2 deux applications de V dans \mathbb{R} . f , g_1 et g_2 sont \mathcal{C}^1 sur leur domaine de définition respectif. Pour $\forall (u, v) \in V$, $(g_1(u, v), g_2(u, v)) \in U$.

$$\text{Alors la fonction } h : V \rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) \mapsto h(u, v) = f(g_1(u, v); g_2(u, v))$$

$$\text{est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } V \text{ et de plus, } \forall (u, v) \in V \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Démonstration :

$$H(u) = h(u, v) = f(g_1^v(u); g_2^v(u))$$

d'après la propriété 6

$$H'(u) = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_1^v)'(u) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1^v(u), g_2^v(u)} (g_2^v)'(u)$$

$$\text{or } (g_1^v)'(u) = \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} \quad (g_2^v)'(u) = \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v}$$



$$\frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_1}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{g_1(u,v), g_2(u,v)} \frac{\partial g_2}{\partial u} \Big|_{u,v}$$

QQFD

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$\begin{aligned} f &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x \end{aligned}$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$\begin{aligned} f &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x \end{aligned}$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

1. On fait le calcul explicitement

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$\begin{aligned} f &: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x \end{aligned}$$

On introduit alors les fonctions $\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

1. On fait le calcul explicitement

$$\begin{aligned} h(u, v) &= 2(u + v)^2(u - v) + (u - v)^2 + u + v \\ &= 2u^3 - 2v^3 + 2u^2v - 2v^2u + u^2 + v^2 - 2uv + u + v \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

1. On fait le calcul explicitement

$$\begin{aligned} h(u, v) &= 2(u + v)^2(u - v) + (u - v)^2 + u + v \\ &= 2u^3 - 2v^3 + 2u^2v - 2v^2u + u^2 + v^2 - 2uv + u + v \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = 6u^2 - 2v^2 + 2u - 2v + 4uv + 1 \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = 2u^2 - 6v^2 + 1 - 2u + 2v - 4uv \end{cases}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

2. On utilise la relation de la propriété 7

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

2. On utilise la relation de la propriété 7

$$\begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

2. On utilise la relation de la propriété 7

$$\begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times 1 \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times (-1) \end{cases}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

2. On utilise la relation de la propriété 7

$$\begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times 1 \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times (-1) \end{cases}$$

or $x = u + v$ et $y = u - v$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple :

Soit la fonction définie par :

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = 2x^2y + y^2 + x$$

On introduit alors les fonctions

$$\begin{cases} x = g_1(u, v) = u + v \\ y = g_2(u, v) = u - v \end{cases}$$

et $h(u, v) = f(g_1(u, v), g_2(u, v)) = f \circ g$ avec $g = (g_1, g_2)$

On cherche à calculer les dérivées partielles premières de h

2. On utilise la relation de la propriété 7

$$\begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial u} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} \frac{\partial x}{\partial v} \Big|_{u,v} + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} \frac{\partial y}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times 1 \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = (4xy + 1) \times 1 + (2x^2 + 2y) \times (-1) \end{cases}$$

or $x = u + v$ et $y = u - v$

$$\longrightarrow \begin{cases} \frac{\partial h}{\partial u} \Big|_{u,v} = 6u^2 - 2v^2 + 2u - 2v + 4uv + 1 \\ \frac{\partial h}{\partial v} \Big|_{u,v} = 2u^2 - 6v^2 + 1 - 2u + 2v - 4uv \end{cases}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 4 : (Matrice de Jacobi)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R}^n . On définit la matrice de Jacobi (ou matrice jacobienne) de f en a , notée $J_f(a)$, la matrice à n lignes et p colonnes de $D_f(a)$ relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^p , c'est-à-dire la matrice

$$J_f(a) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_p} \Big|_a \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_p} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Si $n = p$, on appelle jacobien de f en a , le déterminant de la matrice $J_f(a)$ de f en a .

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 4 : (Matrice de Jacobi)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R}^n . On définit la matrice de Jacobi (ou matrice jacobienne) de f en a , notée $J_f(a)$, la matrice à n lignes et p colonnes de $D_f(a)$ relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^p , c'est-à-dire la matrice

$$J_f(a) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_p} \Big|_a \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_p} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Si $n = p$, on appelle jacobien de f en a , le déterminant de la matrice $J_f(a)$ de f en a .

$$\text{Soit la fonction } f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = (xyz, ye^x, ze^z)$$

qui est bien C^1 sur \mathbb{R}^3

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 4 : (Matrice de Jacobi)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R}^n . On définit la matrice de Jacobi (ou matrice jacobienne) de f en a , notée $J_f(a)$, la matrice à n lignes et p colonnes de $D_f(a)$ relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^p , c'est-à-dire la matrice

$$J_f(a) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_p} \Big|_a \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_p} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Si $n = p$, on appelle jacobien de f en a , le déterminant de la matrice $J_f(a)$ de f en a .

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$
 $(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = (xyz, ye^x, ze^z)$

qui est bien C^1 sur \mathbb{R}^3

$$\longrightarrow J_f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x} & \frac{\partial f_3}{\partial y} & \frac{\partial f_3}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz & xz & xy \\ ye^x & e^x & 0 \\ 0 & 0 & (1+z)e^z \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 4 : (Matrice de Jacobi)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R}^n . On définit la matrice de Jacobi (ou matrice jacobienne) de f en a , notée $J_f(a)$, la matrice à n lignes et p colonnes de $D_f(a)$ relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^p , c'est-à-dire la matrice

$$J_f(a) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Big|_a \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_p} \Big|_a \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_p} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Si $n = p$, on appelle jacobien de f en a , le déterminant de la matrice $J_f(a)$ de f en a .

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$
 $(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = (xyz, ye^x, ze^z)$

qui est bien C^1 sur \mathbb{R}^3

$$\longrightarrow J_f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x} & \frac{\partial f_3}{\partial y} & \frac{\partial f_3}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz & xz & xy \\ ye^x & e^x & 0 \\ 0 & 0 & (1+z)e^z \end{pmatrix}$$

$$\longrightarrow |J_f(x, y, z)| = yz(1+z)(1-x)e^{x+z}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 5 : (Gradient)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R} . On définit alors le gradient de f en a , noté $\vec{\text{grad}}(f)(a)$ ou $\vec{\nabla}_a f$, par

$$\vec{\nabla}_a f = {}^t J_f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_a \\ \cdot \\ \frac{\partial f}{\partial x_p} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Exemple :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 5 : (Gradient)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R} . On définit alors le gradient de f en a , noté $\vec{\text{grad}}(f)(a)$ ou $\vec{\nabla}_a f$, par

$$\vec{\nabla}_a f = {}^t J_f(a) = \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_a \\ \cdot \\ \left. \frac{\partial f}{\partial x_p} \right|_a \end{pmatrix}$$

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + ye^x + z^2$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 5 : (Gradient)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R} . On définit alors le gradient de f en a , noté $\vec{\text{grad}}(f)(a)$ ou $\vec{\nabla}_a f$, par

$$\vec{\nabla}_a f = {}^t J_f(a) = \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_a \\ \vdots \\ \left. \frac{\partial f}{\partial x_p} \right|_a \end{pmatrix}$$

Exemple :

$$\begin{aligned} \text{Soit la fonction } f : \mathbb{R}^3 &\rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y, z) &\mapsto f(x, y, z) = xyz + ye^x + z^2 \end{aligned}$$

 qui est bien C^1 sur \mathbb{R}^3

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 5 : (Gradient)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application, différentiable en a , de U dans \mathbb{R} . On définit alors le gradient de f en a , noté $\vec{\text{grad}}(f)(a)$ ou $\vec{\nabla}_a f$, par

$$\vec{\nabla}_a f = {}^t J_f(a) = \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_a \\ \vdots \\ \left. \frac{\partial f}{\partial x_p} \right|_a \end{pmatrix}$$

Exemple :

$$\begin{aligned} \text{Soit la fonction } f : \mathbb{R}^3 &\rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y, z) &\mapsto f(x, y, z) = xyz + ye^x + z^2 \end{aligned}$$

qui est bien C^1 sur \mathbb{R}^3

$$\longrightarrow \vec{\nabla}_{(x,y,z)} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz + ye^x \\ xz + e^x \\ xy + 2z \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 8 : (gradient et différentielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application, différentiable en $a \in U$, de U dans \mathbb{R} . Alors

$$\forall (a, h) \in U^2, D_a f(h) = \vec{\nabla}_a f \cdot h$$

où $\vec{\nabla}_a f \cdot h$ est le produit scalaire entre les deux vecteurs.

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 8 : (gradient et différentielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application, différentiable en $a \in U$, de U dans \mathbb{R} . Alors

$$\forall (a, h) \in U^2, D_a f(h) = \vec{\nabla}_a f \cdot h$$

où $\vec{\nabla}_a f \cdot h$ est le produit scalaire entre les deux vecteurs.

Démonstration :

$$\vec{\nabla}_a f \cdot h = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_a ; \dots ; \frac{\partial f}{\partial x_p} \Big|_a \right) \cdot (h_1 ; \dots ; h_p) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 8 : (gradient et différentielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application, différentiable en $a \in U$, de U dans \mathbb{R} . Alors

$$\forall (a, h) \in U^2, D_a f(h) = \vec{\nabla}_a f \cdot h$$

où $\vec{\nabla}_a f \cdot h$ est le produit scalaire entre les deux vecteurs.

Démonstration :

$$\vec{\nabla}_a f \cdot h = \left(\left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_a ; \dots ; \left. \frac{\partial f}{\partial x_p} \right|_a \right) \cdot (h_1 ; \dots ; h_p) = \sum_{i=1}^p h_i \left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_a$$

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$
 $(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + ye^x + z^2$

$$\longrightarrow \vec{\nabla}_{(x,y,z)} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz + ye^x \\ xz + e^x \\ xy + 2z \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 8 : (gradient et différentielle)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application, différentiable en $a \in U$, de U dans \mathbb{R} . Alors

$$\forall (a, h) \in U^2, D_a f(h) = \vec{\nabla}_a f \cdot h$$

où $\vec{\nabla}_a f \cdot h$ est le produit scalaire entre les deux vecteurs.

Démonstration :

$$\vec{\nabla}_a f \cdot h = \left(\left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_a ; \dots ; \left. \frac{\partial f}{\partial x_p} \right|_a \right) \cdot (h_1 ; \dots ; h_p) = \sum_{i=1}^p h_i \left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_a$$

Exemple :

Soit la fonction $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$
 $(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = xyz + ye^x + z^2$

$$\longrightarrow \vec{\nabla}_{(x,y,z)} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz + ye^x \\ xz + e^x \\ xy + 2z \end{pmatrix}$$

$$D_{(x,y,z)} f(h) = \vec{\nabla}_{(x,y,z)} f \cdot h = (yz + ye^x)h_1 + (xz + e^x)h_2 + (xy + 2z)h_3$$

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration :

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration : Soit f une application de U dans \mathbb{R} où U est un ouvert de \mathbb{R}^n .
Soit a un point de \mathbb{R}^n .

Considérons le point $p(t) = a + tv$ avec $\begin{cases} t \in \mathbb{R} \\ v \in \mathbb{R}^n \end{cases}$ telle que $p(t) \in U$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration : Soit f une application de U dans \mathbb{R} où U est un ouvert de \mathbb{R}^n .
Soit a un point de \mathbb{R}^n .

Considérons le point $p(t) = a + tv$ avec $\begin{cases} t \in \mathbb{R} \\ v \in \mathbb{R}^n \end{cases}$ telle que $p(t) \in U$

$$\text{propriété 6} \longrightarrow \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = \vec{\nabla}_a f \cdot p'(t=0) = \vec{\nabla}_a f \cdot v$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration : Soit f une application de U dans \mathbb{R} où U est un ouvert de \mathbb{R}^n .
Soit a un point de \mathbb{R}^n .

Considérons le point $p(t) = a + tv$ avec $\begin{cases} t \in \mathbb{R} \\ v \in \mathbb{R}^n \end{cases}$ telle que $p(t) \in U$

$$\text{propriété 6} \implies \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = \vec{\nabla}_a f \cdot p'(t=0) = \vec{\nabla}_a f \cdot v$$

$$v \cdot \vec{\nabla}_a f = 0 \iff \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = 0 \iff f \text{ est constante.}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration : Soit f une application de U dans \mathbb{R} où U est un ouvert de \mathbb{R}^n .
Soit a un point de \mathbb{R}^n .

Considérons le point $p(t) = a + tv$ avec $\begin{cases} t \in \mathbb{R} \\ v \in \mathbb{R}^n \end{cases}$ telle que $p(t) \in U$

$$\text{propriété 6} \implies \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = \vec{\nabla}_a f \cdot p'(t=0) = \vec{\nabla}_a f \cdot v$$

$$v \cdot \vec{\nabla}_a f = 0 \iff \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = 0 \iff f \text{ est constante.}$$

$$\|v\| = 1 \iff \text{produit scalaire est maximum si} \\ \text{colinéaire dans le même sens que } \vec{\nabla}_a f$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 9 : (interprétation du gradient)

Le gradient d'une fonction f , de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , est un vecteur perpendiculaire aux directions où f est constante et pointant dans la direction où la variation de f est maximale (de plus grande pente). La norme du gradient est d'autant plus grande qu'au point où il est calculé, la variation de f est grande.

Démonstration : Soit f une application de U dans \mathbb{R} où U est un ouvert de \mathbb{R}^n .
Soit a un point de \mathbb{R}^n .

Considérons le point $p(t) = a + tv$ avec $\begin{cases} t \in \mathbb{R} \\ v \in \mathbb{R}^n \end{cases}$ telle que $p(t) \in U$

$$\text{propriété 6} \implies \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = \vec{\nabla}_a f \cdot p'(t=0) = \vec{\nabla}_a f \cdot v$$

$$v \cdot \vec{\nabla}_a f = 0 \iff \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = 0 \iff f \text{ est constante.}$$

$$\|v\| = 1 \iff \text{produit scalaire est maximum si colinéaire dans le même sens que } \vec{\nabla}_a f$$

$$v = \vec{\nabla}_a f \iff \left. \frac{d}{dt} f(p(t)) \right|_{t=0} = \|\vec{\nabla}_a f\|^2 > 0 \iff \vec{\nabla}_a f \nearrow \text{variation de } f \nearrow$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 7 : (inégalité des accroissements finis)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^1 sur U .
Soit a et b deux points de U tels que $[a, b] = \{(1 - \lambda)a + \lambda b / \lambda \in [0, 1]\} \subset U$.
Si il existe un réel M tel que

$$\forall x \in [a, b], \left\| \vec{\nabla}_x f \right\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_x \right| \leq M$$

alors

$$|f(b) - f(a)| \leq M \|b - a\|_1$$

Démonstration : remise à plus tard.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Définition 6 : (Partie convexe)

Soit E un espace vectoriel quelconque. Une partie C de E est dite convexe si, et seulement si

$$\forall (x, y) \in C^2, \forall \lambda \in [0, 1], (1 - \lambda)x + \lambda y \in C$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

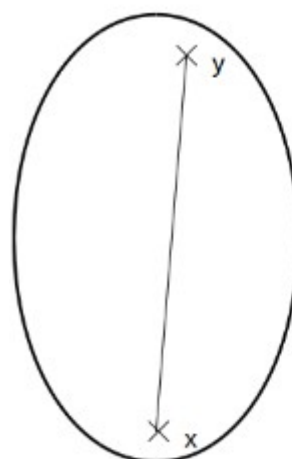
Définition 6 : (Partie convexe)

Soit E un espace vectoriel quelconque. Une partie C de E est dite convexe si, et seulement si

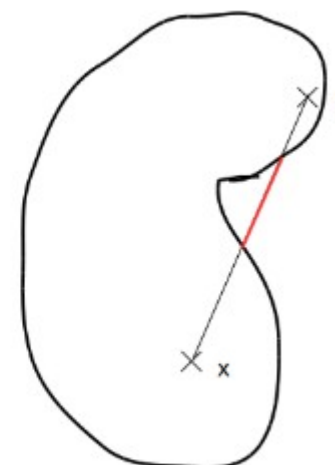
$$\forall (x, y) \in C^2, \forall \lambda \in [0, 1], (1 - \lambda)x + \lambda y \in C$$

un ensemble C est convexe si, et seulement si, tout segment

joignant toute paire de points de C est contenu dans C



convexe



non convexe

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 10 :

Soit U un ouvert convexe de \mathbb{R}^p et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^1 sur U . Si il existe un réel M tel que pour tout point $a \in U$ on a

$$\left\| \vec{\nabla}_x f \right\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \Big|_x \right| \leq M$$

alors f est M -lipschitzienne sur U .

Démonstration :

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 10 :

Soit U un ouvert convexe de \mathbb{R}^p et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^1 sur U . Si il existe un réel M tel que pour tout point $a \in U$ on a

$$\|\vec{\nabla}_x f\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_x \leq M$$

alors f est M -lipschitzienne sur U .

Démonstration :

Rappel :

 Si il existe un réel M tel que

$$\forall x \in [a, b], \|\vec{\nabla}_x f\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_x \leq M$$

$$\text{alors } |f(b) - f(a)| \leq M \|b - a\|_1$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Propriété 10 :

Soit U un ouvert convexe de \mathbb{R}^p et f une application de U dans \mathbb{R} de classe C^1 sur U . Si il existe un réel M tel que pour tout point $a \in U$ on a

$$\|\vec{\nabla}_x f\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_x \leq M$$

alors f est M -lipschitzienne sur U .

Démonstration :

Rappel :

Si il existe un réel M tel que

$$\forall x \in [a, b], \|\vec{\nabla}_x f\|_1 = \sum_{j=1}^p \left| \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_x \leq M$$

$$\text{alors } |f(b) - f(a)| \leq M \|b - a\|_1$$

appliquer le théorème des accroissements finis à toutes les paires de points de U

$$\longrightarrow \forall (a, b) \in U, |f(b) - f(a)| \leq M \|b - a\|_1$$

ce qui est la définition d'une application M -lipschitzienne.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 11 : (fonction constante)

Soit U un ouvert convexe de \mathbb{R}^p et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^1 sur U . Alors f est constante sur U si, et seulement si, $\vec{\nabla}_a f$ est nul pour tout $a \in U$, c'est-à-dire

$$\forall j \in \llbracket 1, p \rrbracket, \forall a \in U, \left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a = 0$$

alors f est M -lipschitzienne sur U .

Démonstration :

$$f \text{ constante} \iff f \text{ 0-lipschitzienne}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

On considère dans cette partie, les équations aux dérivées partielles du 1er ordre
c'est-à-dire des équations fonctionnelles de la forme

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

où la fonction f inconnue est une fonction de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} .

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

On considère dans cette partie, les équations aux dérivées partielles du 1er ordre
c'est-à-dire des équations fonctionnelles de la forme

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

où la fonction f inconnue est une fonction de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} .

exemples :

$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} + 3 \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 e^y$$

$$2y \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} + 3x \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = xy$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Théorème 8 :

Soit $g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ une application continue sur un ouvert $U \subset \mathbb{R}^2$.
Les solutions de classe C^1 sur U de l'EDP

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x, y) \quad (4.4)$$

sont de la forme

$$f(x, y) = K(y) + \int g(x, y) dx$$

où $\int g(x, y) dx$ est une primitive quelconque de g par rapport à la variable x . K est une fonction quelconque de \mathbb{R} dans \mathbb{R} de classe C^1 sur un ouvert de \mathbb{R} correspondant à la projection de U sur l'axe Oy .

Démonstration : trivial

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

pas aussi simple que l'EDP précédente

on cherchera des solutions à des EDP du
1er ordre un peu plus complexe.

pas de méthodes générales

résolution par changement de
variables (C^1 -difféomorphisme)



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme ?



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (C^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un C^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe C^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe C^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de C^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

trop dur →

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

Soit ϕ un changement de variables. $(x, y) = \phi(u, v)$

Alors $h = f \circ \phi$

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

trop dur



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

Soit ϕ un changement de variables. $(x, y) = \phi(u, v)$

Alors $h = f \circ \phi$

1. Si ϕ est \mathcal{C}^1 alors h est \mathcal{C}^1 par composition de fonctions \mathcal{C}^1

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

trop dur

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

Soit ϕ un changement de variables. $(x, y) = \phi(u, v)$

Alors $h = f \circ \phi$

1. Si ϕ est \mathcal{C}^1 alors h est \mathcal{C}^1 par composition de fonctions \mathcal{C}^1
2. Si ϕ est une bijection

nouvelles variables \longleftrightarrow anciennes variables

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

trop dur

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

Soit ϕ un changement de variables. $(x, y) = \phi(u, v)$

Alors $h = f \circ \phi$

1. Si ϕ est \mathcal{C}^1 alors h est \mathcal{C}^1 par composition de fonctions \mathcal{C}^1

2. Si ϕ est une bijection

nouvelles variables \longleftrightarrow anciennes variables

3. Si ϕ^{-1} est \mathcal{C}^1 alors $f = h \circ \phi^{-1}$ et f est bien \mathcal{C}^1

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0$$

trop dur

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Définition 7 : (\mathcal{C}^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^1 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^1 sur V .

Quel est l'intérêt d'introduire le concept de \mathcal{C}^1 -difféomorphisme?

Considérons une EDP portant sur la fonction inconnue f

Soit ϕ un changement de variables. $(x, y) = \phi(u, v)$

Alors $h = f \circ \phi$

1. Si ϕ est \mathcal{C}^1 alors h est \mathcal{C}^1 par composition de fonctions \mathcal{C}^1

2. Si ϕ est une bijection

nouvelles variables \longleftrightarrow anciennes variables

3. Si ϕ^{-1} est \mathcal{C}^1 alors $f = h \circ \phi^{-1}$ et f est bien \mathcal{C}^1

$$F\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, f, x, y\right) = 0 \quad \longleftrightarrow \quad H\left(\frac{\partial h}{\partial u}, \frac{\partial h}{\partial v}, h, u, v\right) = 0$$

\mathcal{C}^1 -difféomorphe

trop dur

plus facile

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 12 :

Si ϕ est une application linéaire bijective de \mathbb{R}^p dans \mathbb{R}^n , alors $p = n$ et ϕ est un C^1 -difféomorphisme.

Démonstration :

—▶ Une application linéaire est une bijection si et seulement si $n = p$

—▶ ϕ est linéaire → C^1

—▶ ϕ^{-1} est linéaire → C^1

→ Finalement l'application linéaire est un C^1 -difféomorphisme

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 13 : (caractérisation rapide d'un C^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Si l'application ϕ de U dans V vérifie les 3 propriétés suivantes

1. ϕ est de classe C^1 sur U
2. ϕ réalise une bijection de U dans V
3. pour tout point a de U , $D_a\phi$ est une application linéaire bijective de \mathbb{R}^p dans \mathbb{R}^n .

alors $p = n$ et ϕ est un C^1 -difféomorphisme de U sur V .

Démonstration : Admis.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Propriété 13 : (caractérisation rapide d'un C^1 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Si l'application ϕ de U dans V vérifie les 3 propriétés suivantes

1. ϕ est de classe C^1 sur U
2. ϕ réalise une bijection de U dans V
3. pour tout point a de U , $D_a\phi$ est une application linéaire bijective de \mathbb{R}^p dans \mathbb{R}^n .

alors $p = n$ et ϕ est un C^1 -difféomorphisme de U sur V .

Démonstration : Admis.

Propriété 14 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et $a \in U$. Soit ϕ une application de U dans \mathbb{R}^n . Si le jacobien associé à l'application ϕ , en a , est non nul alors $D_a\phi$ est une application linéaire bijective en a .

Démonstration : voir polycopié

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeExemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

alors f est bien un C^1 -difféomorphisme. En effet

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

alors f est bien un C^1 -difféomorphisme. En effet

1. f est C^1 sur U car toutes les applications composantes le sont.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

alors f est bien un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme. En effet

1. f est \mathcal{C}^1 sur U car toutes les applications composantes le sont.
2. f est une bijection de U dans V

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

alors f est bien un C^1 -difféomorphisme. En effet

1. f est C^1 sur U car toutes les applications composantes le sont.
2. f est une bijection de U dans V
3. montrons maintenant que $D_a f$ pour tout $a \in U$ est bijective. Pour cela déterminons le jacobien

$$J_f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_1}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_1}{\partial \phi} \Big|_a \\ \frac{\partial f_2}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_2}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_2}{\partial \phi} \Big|_a \\ \frac{\partial f_3}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_3}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_3}{\partial \phi} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

 alors f est bien un C^1 -difféomorphisme. En effet

1. f est C^1 sur U car toutes les applications composantes le sont.
2. f est une bijection de U dans V
3. montrons maintenant que $D_a f$ pour tout $a \in U$ est bijective. Pour cela déterminons le jacobien

$$J_f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_1}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_1}{\partial \phi} \Big|_a \\ \frac{\partial f_2}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_2}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_2}{\partial \phi} \Big|_a \\ \frac{\partial f_3}{\partial \rho} \Big|_a & \frac{\partial f_3}{\partial \theta} \Big|_a & \frac{\partial f_3}{\partial \phi} \Big|_a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \sin \phi & -\rho \sin \theta \sin \phi & \rho \cos \theta \cos \phi \\ \sin \theta \sin \phi & \rho \cos \theta \sin \phi & \rho \sin \theta \cos \phi \\ \cos \phi & 0 & -\rho \sin \phi \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Exemple : Soit U et V les deux ensembles définis par

$$U = \mathbb{R}_+^* \times]0, 2\pi[\times]0, \pi[$$

$$V = \mathbb{R}^3 \setminus \{\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}\}$$

et l'application

$$\begin{aligned} f : U &\rightarrow V \\ (\rho, \theta, \phi) &\mapsto f(\rho, \theta, \phi) = (\rho \sin \theta \sin \phi, \rho \sin \theta \cos \phi, \rho \cos \theta) \\ &= (f_1, f_2, f_3) \end{aligned}$$

alors f est bien un C^1 -difféomorphisme. En effet

1. f est C^1 sur U car toutes les applications composantes le sont.
2. f est une bijection de U dans V
3. montrons maintenant que $D_a f$ pour tout $a \in U$ est bijective. Pour cela déterminons le jacobien

$$J_f(a) = \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial f_1}{\partial \rho} \right|_a & \left. \frac{\partial f_1}{\partial \theta} \right|_a & \left. \frac{\partial f_1}{\partial \phi} \right|_a \\ \left. \frac{\partial f_2}{\partial \rho} \right|_a & \left. \frac{\partial f_2}{\partial \theta} \right|_a & \left. \frac{\partial f_2}{\partial \phi} \right|_a \\ \left. \frac{\partial f_3}{\partial \rho} \right|_a & \left. \frac{\partial f_3}{\partial \theta} \right|_a & \left. \frac{\partial f_3}{\partial \phi} \right|_a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \sin \phi & -\rho \sin \theta \sin \phi & \rho \cos \theta \cos \phi \\ \sin \theta \sin \phi & \rho \cos \theta \sin \phi & \rho \sin \theta \cos \phi \\ \cos \phi & 0 & -\rho \sin \phi \end{pmatrix}$$

et donc $|J_f(a)| = -\rho^2 \sin \phi \neq 0$ pour tout $a \in U$.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

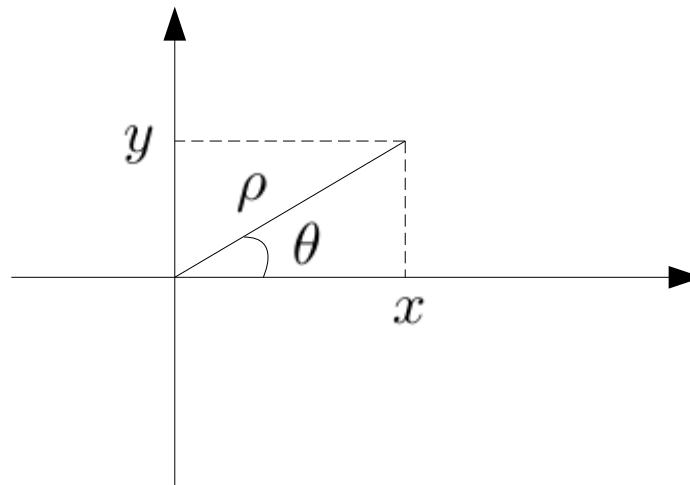
a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Changement de variable en coordonnées polaires



$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \\ y = \rho \sin(\theta) \end{cases}$$

Question : Comment créer un C^1 -difféomorphisme ?

Chapitre 4 :

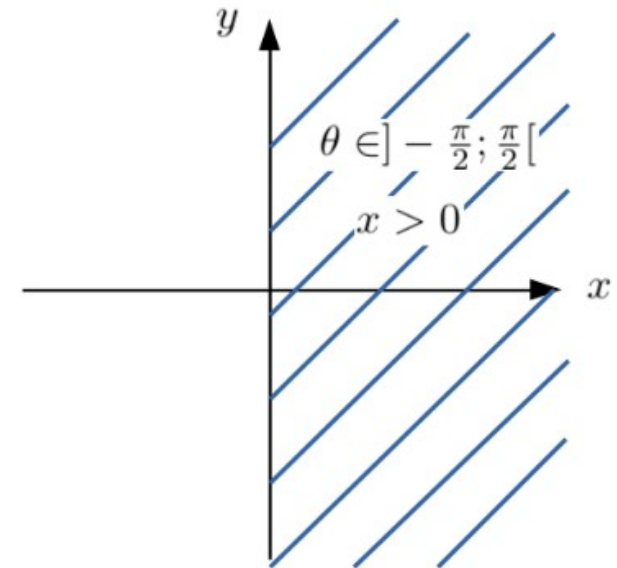
Calcul différentiel du
1er ordre

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

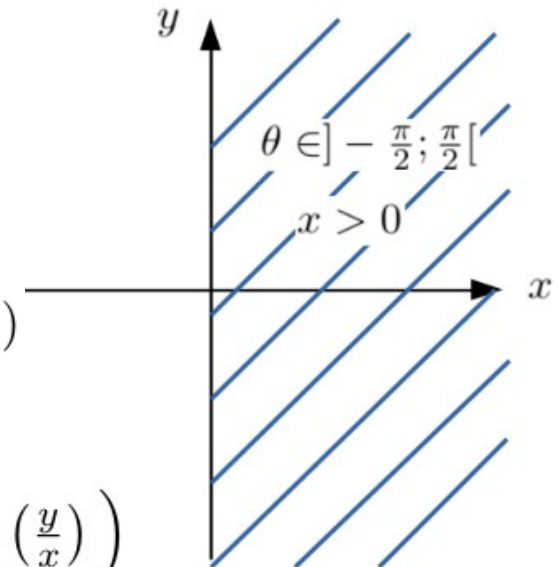
Introduisons les applications suivantes

$$\phi : \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[\rightarrow \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}$$

$$(\rho, \theta) \mapsto (x, y) = (\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta))$$

$$\phi^{-1} : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$$

$$(x, y) \mapsto (\rho, \theta) = \left(\sqrt{x^2 + y^2}, \text{Arctan} \left(\frac{y}{x} \right) \right)$$



Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

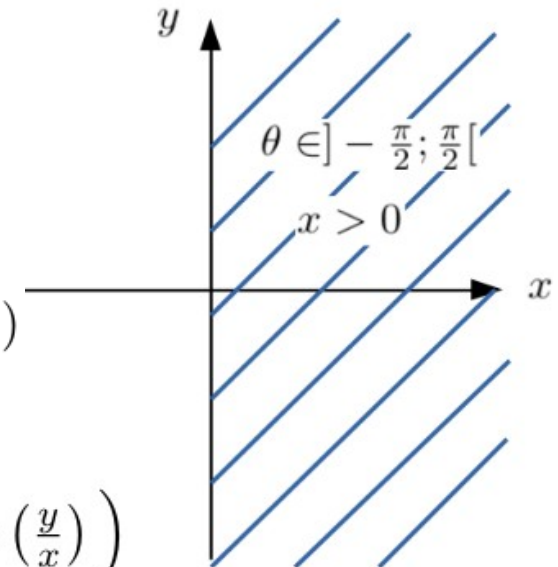
Introduisons les applications suivantes

$$\phi : \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[\rightarrow \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}$$

$$(\rho, \theta) \mapsto (x, y) = (\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta))$$

$$\phi^{-1} : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$$

$$(x, y) \mapsto (\rho, \theta) = \left(\sqrt{x^2 + y^2}, \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right) \right)$$



Vérifions qu'il s'agit d'un \mathcal{C}^1 -diffeomorphisme
de $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ dans $\mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeA) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

ϕ est bien \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ car ses applications composantes $x = \rho \cos(\theta)$ et $y = \rho \sin(\theta)$ sont \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ comme produit de fonctions \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeA) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

ϕ est bien \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ car ses applications composantes $x = \rho \cos(\theta)$ et $y = \rho \sin(\theta)$ sont \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ comme produit de fonctions \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

ϕ est bien \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ car ses applications composantes $x = \rho \cos(\theta)$ et $y = \rho \sin(\theta)$ sont \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ comme produit de fonctions \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi^{-1} \circ \phi)(\rho, \theta) &= \phi^{-1}(\phi(\rho, \theta)) = \phi^{-1}(\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta)) \\ &= \left(\sqrt{\rho^2 \cos^2(\theta) + \rho^2 \sin^2(\theta)}, \operatorname{Arctan}\left(\frac{\rho \sin(\theta)}{\rho \cos(\theta)}\right) \right) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

ϕ est bien \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ car ses applications composantes $x = \rho \cos(\theta)$ et $y = \rho \sin(\theta)$ sont \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ comme produit de fonctions \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi^{-1} \circ \phi)(\rho, \theta) &= \phi^{-1}(\phi(\rho, \theta)) = \phi^{-1}(\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta)) \\ &= \left(\sqrt{\rho^2 \cos^2(\theta) + \rho^2 \sin^2(\theta)}, \operatorname{Arctan}\left(\frac{\rho \sin(\theta)}{\rho \cos(\theta)}\right) \right) \end{aligned}$$

$\sqrt{\rho^2} = \rho$
puisque $\rho > 0$.

$$\operatorname{Arctan}\left(\frac{\sin(\theta)}{\cos(\theta)}\right) = \operatorname{Arctan}(\tan(\theta)) = \theta$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ est-elle \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$?

ϕ est bien \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ car ses applications composantes $x = \rho \cos(\theta)$ et $y = \rho \sin(\theta)$ sont \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$ comme produit de fonctions \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi^{-1} \circ \phi)(\rho, \theta) &= \phi^{-1}(\phi(\rho, \theta)) = \phi^{-1}(\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta)) \\ &= \left(\sqrt{\rho^2 \cos^2(\theta) + \rho^2 \sin^2(\theta)}, \text{Arctan}\left(\frac{\rho \sin(\theta)}{\rho \cos(\theta)}\right) \right) \end{aligned}$$

$$\phi^{-1} \circ \phi = \text{identité}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeA) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$ ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned}(\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right)\end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) &= \sqrt{\cos^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)} = \sqrt{\frac{1}{1 + \tan^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)}} \\ &= \sqrt{\frac{x^2}{x^2 + y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right) \end{aligned}$$

$$\cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) = \sqrt{\cos^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)} = \sqrt{\frac{1}{1 + \tan^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)}}$$

$$= \sqrt{\frac{x^2}{x^2 + y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$x > 0$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) &= \sqrt{\cos^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)} = \sqrt{\frac{1}{1 + \tan^2\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)}} \\ &= \sqrt{\frac{x^2}{x^2 + y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) &= \tan\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) = \frac{y}{x} \times \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ &= \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

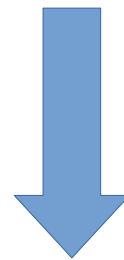
c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right) \end{aligned}$$



$$(\phi \circ \phi^{-1})(x, y) = (x, y) \iff \phi \circ \phi^{-1} = \mathbb{1}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

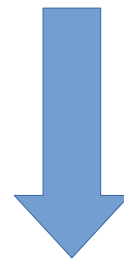
c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

ϕ et ϕ^{-1} sont-elles en bijection ?

$$\begin{aligned} (\phi \circ \phi^{-1})(x, y) &= \phi(\phi^{-1}(x, y)) = \phi\left(\sqrt{x^2 + y^2}; \operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right) \\ &= \left(\sqrt{x^2 + y^2} \cos\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right); \sqrt{x^2 + y^2} \sin\left(\operatorname{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right)\right)\right) \end{aligned}$$



$$(\phi \circ \phi^{-1})(x, y) = (x, y) \iff \phi \circ \phi^{-1} = \mathbb{1}$$

Donc bijection

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

Calcul du Jacobien de ϕ sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeA) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$ Calcul du Jacobien de ϕ sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

$$J_\phi(\rho, \theta) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \rho} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial \rho} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\rho \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \rho \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphismeA) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$ Calcul du Jacobien de ϕ sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

$$J_\phi(\rho, \theta) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \rho} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial \rho} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\rho \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \rho \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

pour $(\rho, \theta) \in \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

$$|J_\phi(\rho, \theta)| = \rho \cos^2(\theta) + \rho \sin^2(\theta) = \rho > 0$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

A) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x > 0$

Calcul du Jacobien de ϕ sur $\mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

$$J_\phi(\rho, \theta) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \rho} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial \rho} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\rho \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \rho \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

pour $(\rho, \theta) \in \mathbb{R}_+^* \times]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$

$$|J_\phi(\rho, \theta)| = \rho \cos^2(\theta) + \rho \sin^2(\theta) = \rho > 0$$

Pour conclure, les transformations ϕ et ϕ^{-1} réalise donc bien un \mathcal{C}^1 diffeomorphisme du demi-plan $x > 0$.

Chapitre 4 :

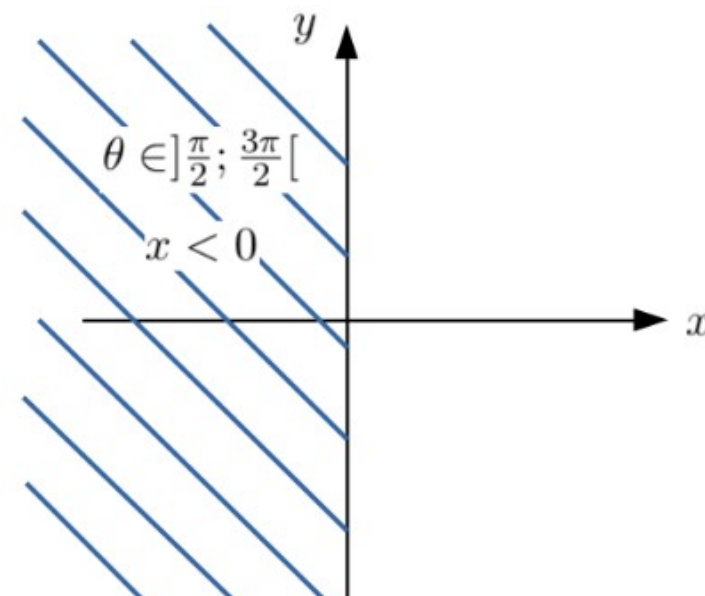
 Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

 b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

 B) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $x < 0$

 Alors le \mathcal{C}^1 -difféomorphisme est défini par

$$\phi : \mathbb{R}_+^* \times]\frac{\pi}{2}; \frac{3\pi}{2}[\rightarrow \mathbb{R}_-^* \times \mathbb{R}$$

$$(\rho, \theta) \mapsto (x, y) = (\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta))$$

$$\phi^{-1} : \mathbb{R}_-^* \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+^* \times]\frac{\pi}{2}; \frac{3\pi}{2}[$$

$$(x, y) \mapsto (\rho, \theta) = \left(\sqrt{x^2 + y^2}, \pi + \text{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right) \right)$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

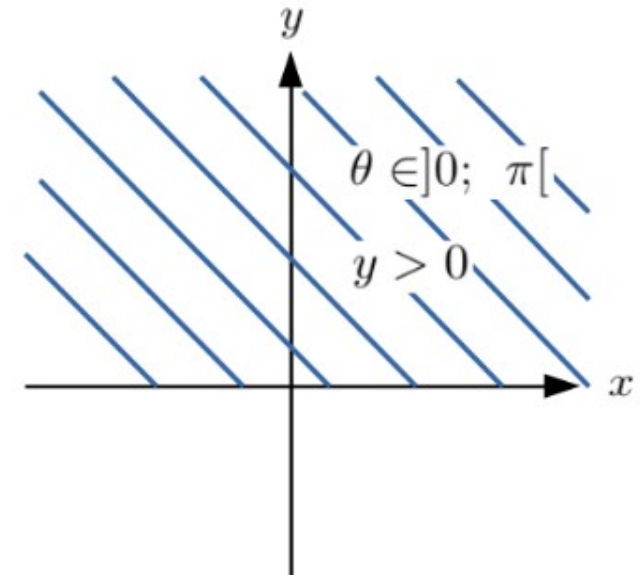
a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

C) Changement de coordonnées polaires pour le demi-plan $y > 0$



Alors le \mathcal{C}^1 -diffeomorphisme est défini par

$$\phi : \mathbb{R}_+^* \times]0; \pi[\rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+^*$$

$$(\rho, \theta) \mapsto (x, y) = (\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta))$$

$$\phi^{-1} : \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}_+^* \times]0; \pi[$$

$$(x, y) \mapsto (\rho, \theta) = \left(\sqrt{x^2 + y^2}, \text{Arccos} \left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) \right)$$

Résolution des EDPs par changement de variables

Direct	Indirect
$(x; y) = \varphi(u, v)$ $\varphi: \begin{cases} V \longrightarrow U \\ (u; v) \longmapsto (x(u, v); y(u, v)) \end{cases}$	$(u; v) = \varphi(x, y)$ $\varphi: \begin{cases} U \longrightarrow V \\ (x; y) \longmapsto (u(x, y); v(x, y)) \end{cases}$
φ est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U sur V .	
Posons $g = f \circ \varphi$ avec $f \in \mathcal{C}^1(U; \mathbb{R})$ Ainsi $g \in \mathcal{C}^1(V; \mathbb{R})$	Posons $g = f \circ \varphi^{-1}$, c'est-à-dire $f = g \circ \varphi$, avec $f \in \mathcal{C}^1(U; \mathbb{R})$ Ainsi $g \in \mathcal{C}^1(V; \mathbb{R})$
Changement de variables	
$\begin{cases} \frac{\partial g}{\partial u} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial g}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial v} \end{cases}$ Exprimer (E) à l'aide de $\frac{\partial g}{\partial u}$ et $\frac{\partial g}{\partial v}$ en reportant $\frac{\partial f}{\partial x}$ et $\frac{\partial f}{\partial y}$ en fonction de $\frac{\partial g}{\partial u}$ et $\frac{\partial g}{\partial v}$ Si le changement de variable est simple, il vaut parfois mieux l'inverser pour passer dans le cas « Indirect ».	$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial g}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial g}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial g}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial g}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} \end{cases}$ Injecter directement $\frac{\partial f}{\partial x}$ et $\frac{\partial f}{\partial y}$ dans (E) en fonction de $\frac{\partial g}{\partial u}$ et $\frac{\partial g}{\partial v}$
Résoudre l'équation $(E') : F\left(\frac{\partial g}{\partial u}; \frac{\partial g}{\partial v}; g; u; v\right) = 0$	
Revenir, si le changement de variable est simple à inverser, aux variables initiales x et y en utilisant $(u; v) = \varphi^{-1}(x, y)$	Revenir aux variables initiales x et y en utilisant $(u; v) = \varphi(x, y)$.

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

 d. EDP du 1er ordre et \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Exemple :

$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

- a. Introduction du chapitre 4
- b. Dérivées partielles du 1er ordre
- c. Fonctions différentiables
- d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 \mathcal{C}^1 -difféomorphisme

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : \mathcal{C}^1 -difféomorphisme ???

a) φ est trivialement \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

- φ est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire
- bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 ?

$$\begin{cases} u = x \\ v = x + 2y \end{cases}$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

- a) φ est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire
- b) bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 ?

$$\begin{cases} u = x \\ v = x + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ v = u + 2y \end{cases}$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

- a) φ est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire
- b) bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 ?

$$\begin{cases} u = x \\ v = x + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ v = u + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ y = (v - u)/2 \end{cases}$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme


Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

- a) φ est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire
b) bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 ?

$$\begin{cases} u = x \\ v = x + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ v = u + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ y = (v - u)/2 \end{cases}$$



$$\left\{ \begin{array}{l} \text{bijection} \\ \varphi^{-1} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (u, v) \mapsto \varphi^{-1}(u, v) = (x(u, v), y(u, v)) = (u, (v - u)/2) \end{array} \right.$$

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme


Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 1 : C^1 -difféomorphisme ???

- a) φ est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire
- b) bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 ?

$$\begin{cases} u = x \\ v = x + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ v = u + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} x = u \\ y = (v - u)/2 \end{cases}$$



$$\left\{ \begin{array}{l} \text{bijection} \\ \varphi^{-1} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (u, v) \mapsto \varphi^{-1}(u, v) = (x(u, v), y(u, v)) = (u, (v - u)/2) \end{array} \right.$$

- c) φ^{-1} est trivialement C^1 sur \mathbb{R}^2 car il s'agit d'une application linéaire

Exemple :

$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

Exemple :

$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

$$g = f \circ \varphi \iff g(u, v) = (f \circ \varphi)(u, v) = f(\varphi(u, v))$$

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

$$g = f \circ \varphi \iff g(u, v) = (f \circ \varphi)(u, v) = f(\varphi(u, v))$$

$$f = g \circ \varphi \iff f(x, y) = (g \circ \varphi)(x, y) = g(\varphi(x, y))$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

~~$$g = f \circ \varphi \iff g(u, v) = (f \circ \varphi)(u, v) = f(\varphi(u, v))$$~~

$$f = g \circ \varphi \iff f(x, y) = (g \circ \varphi)(x, y) = g(\varphi(x, y))$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

~~$$g = f \circ \varphi \iff g(u, v) = (f \circ \varphi)(u, v) = f(\varphi(u, v))$$~~

$$f = g \circ \varphi \iff f(x, y) = (g \circ \varphi)(x, y) = g(\varphi(x, y))$$

$$\iff g = f \circ \varphi^{-1}$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

$$\cancel{g = f \circ \varphi} \iff \cancel{g(u, v) = (f \circ \varphi)(u, v) = f(\varphi(u, v))}$$

$$f = g \circ \varphi \iff f(x, y) = (g \circ \varphi)(x, y) = g(\varphi(x, y))$$

$$\iff g = f \circ \varphi^{-1}$$

Comme f et φ sont \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 par stabilité de la propriété \mathcal{C}^1 par composition, g est également \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_{x,y} + \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \frac{\partial v}{\partial x} \Big|_{x,y} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} \frac{\partial u}{\partial y} \Big|_{x,y} + \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \frac{\partial v}{\partial y} \Big|_{x,y} \end{cases}$$

Exemple :
$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_{x,y} + \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \frac{\partial v}{\partial x} \Big|_{x,y} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} \frac{\partial u}{\partial y} \Big|_{x,y} + \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \frac{\partial v}{\partial y} \Big|_{x,y} \end{cases}$$

ce qui donne

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} + \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = 2 \frac{\partial g}{\partial v} \Big|_{u,v} \end{cases}$$

Exemple :

$$2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$2 \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = x^2 y = u^2 \times \frac{v - u}{2}$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$2 \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = x^2 y = u^2 \times \frac{v - u}{2} \quad \longleftrightarrow \quad \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{1}{4}(u^2 v - u^3)$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$2 \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = x^2 y = u^2 \times \frac{v - u}{2} \quad \longleftrightarrow \quad \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{1}{4}(u^2 v - u^3)$$

Etape 5 : On résoud la nouvelle EDP sur g

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du
1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$2 \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = x^2 y = u^2 \times \frac{v - u}{2} \quad \longleftrightarrow \quad \frac{\partial g}{\partial u} \Big|_{u,v} = \frac{1}{4}(u^2 v - u^3)$$

Etape 5 : On résoud la nouvelle EDP sur g

$$g(u, v) = \frac{u^3 v}{12} - \frac{u^4}{16} + K(v)$$

où K est une fonction quelconque, C^1 sur \mathbb{R} .

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 6 : On revient à f

$$f = g \circ \varphi$$

Exemple : $2 \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = x^2 y$

en utilisant le changement de variables $(u, v) = (x, x + 2y)$

Chapitre 4 :

Calcul différentiel du 1er ordre

a. Introduction du chapitre 4

b. Dérivées partielles du 1er
ordre

c. Fonctions différentiables

d. EDP du 1er ordre et
 C^1 -difféomorphisme

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto \varphi(x, y) = (u(x, y), v(x, y)) = (x, x + 2y) \end{aligned}$$

Etape 6 : On revient à f

$$f = g \circ \varphi$$

$$f(x, y) = g(x, x + 2y) = \frac{x^3(x + 2y)}{12} - \frac{x^4}{16} + K(x + 2y)$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

—▶ définition des dérivées partielles d'ordre supérieur ou égal à 2

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

—▶ résolution des systèmes d'EDPs d'ordre 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

—▶ résolution des EDPs d'ordre 2

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R} —▶ recherche des extremums des fonctions de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. **Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1**

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 1 : (Dérivées partielles d'ordre supérieur)

Soient U un ouvert de \mathbb{R}^p , f une application de U dans \mathbb{R}^n et $a \in U$. Soient $k \in \mathbb{N}^*$ et $(i_1, i_2, \dots, i_k) \in \llbracket 1, p \rrbracket^k$ un k -uplet d'entiers.

On dit que f admet une dérivée partielle k ème en a par rapport aux variables numéro i_1, \dots, i_k si, et seulement si

- f admet une dérivée $(k - 1)$ ème par rapport aux variables numéro i_1, i_2, \dots, i_{k-1} sur un voisinage de a .
- cette dérivée partielle $(k - 1)$ ème admet, elle-même, une dérivée partielle première en a par rapport à la variable k ème.

Dans ce cas, cette dernière dérivée est appelée la dérivée partielle k ème en a par rapport aux variables numéro i_1, i_2, \dots, i_k . On note cette dérivée

$$\frac{\partial^k f}{\partial x_{i_k} \dots \partial x_{i_2} \partial x_{i_1}} \Big|_a$$

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 1 : (Dérivées partielles d'ordre supérieur)

Soient U un ouvert de \mathbb{R}^p , f une application de U dans \mathbb{R}^n et $a \in U$. Soient $k \in \mathbb{N}^*$ et $(i_1, i_2, \dots, i_k) \in \llbracket 1, p \rrbracket^k$ un k -uplet d'entiers.

On dit que f admet une dérivée partielle k ème en a par rapport aux variables numéro i_1, \dots, i_k si, et seulement si

- f admet une dérivée $(k - 1)$ ème par rapport aux variables numéro i_1, i_2, \dots, i_{k-1} sur un voisinage de a .
- cette dérivée partielle $(k - 1)$ ème admet, elle-même, une dérivée partielle première en a par rapport à la variable k ème.

Dans ce cas, cette dernière dérivée est appelée la dérivée partielle k ème en a par rapport aux variables numéro i_1, i_2, \dots, i_k . On note cette dérivée

$$\frac{\partial^k f}{\partial x_{i_k} \dots \partial x_{i_2} \partial x_{i_1}} \Big|_a$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_a$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \Big|_a$$

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_a$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

Soit $f(x, y, z) = xy^2z^3$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

$$\text{Soit } f(x, y, z) = xy^2z^3$$

Alors

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

$$\text{Soit } f(x, y, z) = xy^2z^3$$

Alors

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

$$\text{Soit } f(x, y, z) = xy^2z^3$$

Alors

$$\frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2 (3xy^2z^2)}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

Soit $f(x, y, z) = xy^2z^3$

Alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} &= \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2 (3xy^2z^2)}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \\ &= \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial (3xy^2z^2)}{\partial y} \Big|_{x,y,z} \end{aligned}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

Soit $f(x, y, z) = xy^2z^3$

Alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} &= \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2 (3xy^2z^2)}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \\ &= \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial (3xy^2z^2)}{\partial y} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial (6xyz^2)}{\partial x} \Big|_{x,y,z} \end{aligned}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

Soit $f(x, y, z) = xy^2z^3$

Alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} &= \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2 (3xy^2z^2)}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \\ &= \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial (3xy^2z^2)}{\partial y} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial (6xyz^2)}{\partial x} \Big|_{x,y,z} = 6yz^2 \end{aligned}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

$$\text{Soit } f(x, y, z) = xy^2z^3$$

Alors

$$\begin{aligned} \frac{\partial^3 f}{\partial x \partial y \partial z} \Big|_{x,y,z} &= \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial f}{\partial z} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial^2 (3xy^2z^2)}{\partial x \partial y} \Big|_{x,y,z} \\ &= \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{x,y,z} \frac{\partial (3xy^2z^2)}{\partial y} \Big|_{x,y,z} = \frac{\partial (6xyz^2)}{\partial x} \Big|_{x,y,z} = 6yz^2 \end{aligned}$$

Définition 2 : (fonction de classe $\mathcal{C}^k, \mathcal{C}^\infty$)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de U dans \mathbb{R}^n . L'application f est dite de classe \mathcal{C}^k sur U , si, et seulement si, toutes ses dérivées partielles d'ordre k existent et sont continues sur U . L'application f est dite de classe \mathcal{C}^∞ si, et seulement si, pour tout $k \in \mathbb{N}$, elle est \mathcal{C}^k .

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 1 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p . Soit f une application de U dans \mathbb{R}^n . f est \mathcal{C}^k sur U . Alors toutes les dérivées partielles d'ordre inférieur ou égal à k sont définies et continues.

Démonstration : Admis.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

structure algébrique de l'espace $\mathcal{C}^k(U, F)$
(espace des fonctions \mathcal{C}^k sur $U \subset \mathbb{R}^p$)



structure algébrique de l'espace $\mathcal{C}^1(U, F)$

- espace vectoriel
- si $f, g \in \mathcal{C}^k(U, F)$ alors $f \times g \in \mathcal{C}^k(U, F)$
-

Théorème 1 : (stabilité de \mathcal{C}^k par composition)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^k de U dans \mathbb{R}^q . Soit V un ouvert de \mathbb{R}^q et g une application de classe \mathcal{C}^k de V dans \mathbb{R}^n . Si $f(U) \subset V$, alors $g \circ f$ est de classe \mathcal{C}^k sur U .

Démonstration : Admis.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^k de U dans \mathbb{R}^n . On a équivalence entre

1. la fonction f est de classe \mathcal{C}^k .
2. les fonctions coordonnées de f dans la base \mathbb{R}^n sont de classe \mathcal{C}^k .

Démonstration : évident.

$$f : U \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$(x, y, z) \mapsto f(x, y, z) = \left(f_1(x_1, \dots, x_p), \dots, f_n(x_1, \dots, x_p) \right)$$

où les f_i sont des applications de \mathbb{R}^p dans \mathbb{R} .

Alors, si : $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, f_i \in \mathcal{C}^k(U, \mathbb{R}) \iff f \in \mathcal{C}^k(U, \mathbb{R}^n)$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \Big|_a = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a$$

Démonstration : Admis.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right|_a = \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a$$

Démonstration : Admis.

Soit la fonction f de $U \subset \mathbb{R}^2$ dans \mathbb{R}

Alors $\left\{ \begin{array}{l} \text{si } f \text{ est } \mathcal{C}^1 \text{ sur } U \\ \text{si } \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \text{ et } \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \text{ sont définies} \end{array} \right.$

$$\longrightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right|_a = \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a$$

exemple 1 :

Soit la fonction $f(x, y) = x \sin(x) \sin(y)$

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right|_a = \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a$$

exemple 1 :

 Soit la fonction $f(x, y) = x \sin(x) \sin(y)$
 f est \mathcal{C}^∞ sur \mathbb{R}^2

 produit de fonctions \mathcal{C}^∞


Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \Big|_a = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a$$

exemple 1 :

Soit la fonction $f(x, y) = x \sin(x) \sin(y)$

f est \mathcal{C}^∞ sur \mathbb{R}^2

produit de fonctions \mathcal{C}^∞



Cauchy-Schwarz

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right|_a = \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a$$

exemple 1 :

Soit la fonction $f(x, y) = x \sin(x) \sin(y)$

f est \mathcal{C}^∞ sur \mathbb{R}^2

produit de fonctions \mathcal{C}^∞



Cauchy-Schwarz

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = (\sin(x) + x \cos(x)) \sin(y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} = x \sin(x) \cos(y) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 3 : (théorème de Schwarz)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et f une application \mathcal{C}^1 de U dans \mathbb{R}^q . Soit $a \in U$ et $(i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket^2$. Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ sont définies et continues en a alors

$$\left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right|_a = \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a$$

exemple 1 :

 Soit la fonction $f(x, y) = x \sin(x) \sin(y)$
 f est \mathcal{C}^∞ sur \mathbb{R}^2

 produit de fonctions \mathcal{C}^∞


Cauchy-Schwarz

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = (\sin(x) + x \cos(x)) \sin(y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} = x \sin(x) \cos(y) \end{cases}$$



$$\begin{cases} \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = (\sin(x) + x \cos(x)) \cos(y) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = (\sin(x) + x \cos(x)) \cos(y) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

exemple 2 : cas où il n'y a pas égalité

$$\text{Soit la fonction } f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy(x^2 - y^2)}{x^2 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

exemple 2 : cas où il n'y a pas égalité

Soit la fonction
$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy(x^2 - y^2)}{x^2 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Calculons les dérivées partielles du 1er ordre en $(0, 0)$

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f(t,0) - f(0,0)}{t} \right) = 0 \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f(0,t) - f(0,0)}{t} \right) = 0 \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

exemple 2 : cas où il n'y a pas égalité

Soit la fonction
$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy(x^2 - y^2)}{x^2 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Calculons les dérivées partielles du 1er ordre en $(0, 0)$

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f(t,0) - f(0,0)}{t} \right) = 0 \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \left(\frac{f(0,t) - f(0,0)}{t} \right) = 0 \end{cases}$$

en un point $(x, y) \neq (0, 0)$

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = \frac{y(4x^2y^2 + x^4 - y^4)}{(x^2 + y^2)^2} \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = -\frac{x(4x^2y^2 - x^4 + y^4)}{(x^2 + y^2)^2} \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right)$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires



applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^5}{t^5} = 1$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. **Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1**

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires



applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^5}{t^5} = 1$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) \Big|_{0,0}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. **Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1**

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^5}{t^5} = 1$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,t} - \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,0} \right)$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. **Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1**

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^5}{t^5} = 1$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,t} - \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} -\frac{t^5}{t^5} = -1$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. **Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1**

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Les fonctions dérivées partielles premières sont donc

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} \frac{y(4x^2y^2+x^4-y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \begin{cases} -\frac{x(4x^2y^2-x^4+y^4)}{(x^2+y^2)^2} & \text{si } (x, y) = (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

coordonnées polaires  applications continues

Etudions maintenant les dérivées secondes croisées en $(0, 0)$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{t,0} - \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^5}{t^5} = 1$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) \Big|_{0,0} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,t} - \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{0,0} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} -\frac{t^5}{t^5} = -1$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) \Big|_{0,0} \neq \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) \Big|_{0,0}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\left. \frac{\partial g}{\partial y} \right|_{x,y} = \left. \frac{\partial h}{\partial x} \right|_{x,y}$

En effet

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont \mathcal{C}^1 \longrightarrow $\frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont \mathcal{C}^1 \Rightarrow $\frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial h}{\partial y} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial g}{\partial x} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial g}{\partial y}$$

\Rightarrow continues

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont \mathcal{C}^1 \Rightarrow $\frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial h}{\partial y} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial g}{\partial x} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial g}{\partial y}$$

\Rightarrow continues $\Rightarrow f$ est \mathcal{C}^2

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont \mathcal{C}^1 \Rightarrow $\frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial h}{\partial y} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial g}{\partial x} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial g}{\partial y}$$

\Rightarrow continues $\Rightarrow f$ est \mathcal{C}^2

Schwarz

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont \mathcal{C}^1 \longrightarrow $\frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial h}{\partial y} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial g}{\partial x} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial g}{\partial y}$$

\longrightarrow continues \longrightarrow f est \mathcal{C}^2

Schwarz \longrightarrow $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 1 :

On vérifie que $\frac{\partial g}{\partial y} \Big|_{x,y} = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x,y}$

En effet

g et h sont $\mathcal{C}^1 \implies \frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial h}{\partial x}$ et $\frac{\partial h}{\partial y}$ sont continues

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial h}{\partial y} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial g}{\partial x} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial g}{\partial y}$$

\implies continues $\implies f$ est \mathcal{C}^2

Schwarz $\implies \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \implies \frac{\partial g}{\partial y} = \frac{\partial h}{\partial x}$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x, y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = h(x, y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 2 :

On résoud l'une des deux équations aux dérivées partielles.
par exemple la première :

$$f(x, y) = G(x, y) + K_1(y)$$

où G est une primitive selon x de g et K_1 est une fonction quelconque \mathcal{C}^2

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 2 :


On résoud l'une des deux équations aux dérivées partielles.
par exemple la première :

$$f(x, y) = G(x, y) + K_1(y)$$

où G est une primitive selon x de g et K_1 est une fonction quelconque \mathcal{C}^2

Etape 3 :

On dérive maintenant par l'autre variable la solution obtenue à l'étape 2.
Puis on injecte cette dérivée dans l'EDP pas encore été utilisée

 équation sur K_1

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = h(x,y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 4 :

On résoud l'équation obtenue à l'étape 3.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = g(x, y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = h(x, y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 4 :

On résoud l'équation obtenue à l'étape 3.

Etape 5 :

On écrit alors la solution obtenue à l'étape 2 et l'étape 4

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

On cherche ici à résoudre le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = g(x, y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = h(x, y) \end{cases} \quad \text{où } f, g \text{ et } h \text{ sont } \mathcal{C}^1$$

Etape 4 :

On résoud l'équation obtenue à l'étape 3.

Etape 5 :

On écrit alors la solution obtenue à l'étape 2 et l'étape 4

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x + 1) \cos(x + y) + \sin(x + y) - \sin x = g(x, y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x + 1) \cos(x + y) = h(x, y) \end{cases}$$

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Etape 1 :

On vérifie que

$$\left. \frac{\partial g}{\partial y} \right|_{x,y} = \left. \frac{\partial h}{\partial x} \right|_{x,y}$$

alors

$$\frac{\partial g}{\partial y} = -(x+1)\sin(x+y) + \cos(x+y) = \frac{\partial h}{\partial x}$$

donc, il est possible de trouver des solutions à ce système d'équations.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x+1) \cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x+1) \cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Etape 1 :

On vérifie que

$$\left. \frac{\partial g}{\partial y} \right|_{x,y} = \left. \frac{\partial h}{\partial x} \right|_{x,y}$$

alors

$$\frac{\partial g}{\partial y} = -(x+1) \sin(x+y) + \cos(x+y) = \frac{\partial h}{\partial x}$$

donc, il est possible de trouver des solutions à ce système d'équations.

Etape 2 :On intègre par rapport à y la seconde EDP (car elle est plus simple à intégrer). On obtient alors

$$f(x, y) = (x+1) \sin(x+y) + K_1(x)$$

où K_1 est une fonction \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R} .

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x+1) \cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x+1) \cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 3 :

On dérive maintenant l'expression précédente par rapport à x (l'autre variable)

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = \sin(x+y) + (x+1) \cos(x+y) + \frac{\partial K_1}{\partial x}$$

On injecte cette expression dans l'EDP qui n'a pas encore été utilisée

$$\sin(x+y) + (x+1) \cos(x+y) + \frac{\partial K_1}{\partial x} = (x+1) \cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x$$

et finalement

$$\frac{\partial K_1}{\partial x} = -\sin x$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Etape 4 :

On intègre maintenant l'équation précédente

$$K_1(x) = \cos(x) + C$$

où $C \in \mathbb{R}$ est une constante d'intégration.

Exemple :

On cherche à résoudre, sur \mathbb{R}^2 , le système d'équations aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) + \sin(x+y) - \sin x = g(x,y) \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x,y} = (x+1)\cos(x+y) = h(x,y) \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 4 :

On intègre maintenant l'équation précédente

$$K_1(x) = \cos(x) + C$$

où $C \in \mathbb{R}$ est une constante d'intégration.

Etape 5 :

On peut maintenant écrire la solution

$$\begin{aligned} f(x,y) &= (x+1)\sin(x+y) + K_1(x) \\ &= (x+1)\sin(x+y) + \cos(x) + C \end{aligned}$$

avec $C \in \mathbb{R}$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Résolution des EDP d'ordre 2, c'est-à-dire les EDP qui font apparaître les dérivées secondes de la fonction inconnue

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Les solutions de classe \mathcal{C}^2 de l'équation $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0$ sont de la forme

$$f(x, y) = xG(y) + H(y)$$

où G et H sont des fonctions \mathcal{C}^2 sur la projection de U sur l'axe Oy .

Démonstration : il suffit d'intégrer deux fois en utilisant le théorème d'intégration des EDP du chapitre précédent.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 4 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Les solutions de classe \mathcal{C}^2 de l'équation $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0$ sont de la forme

$$f(x, y) = xG(y) + H(y)$$

où G et H sont des fonctions \mathcal{C}^2 sur la projection de U sur l'axe Oy .

Démonstration : il suffit d'intégrer deux fois en utilisant le théorème d'intégration des EDP du chapitre précédent.

Théorème 5 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Les solutions de classe \mathcal{C}^2 de l'équation $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = 0$ sont de la forme

$$f(x, y) = G(x) + H(y)$$

où G et H sont des fonctions \mathcal{C}^2 sur la projection de U sur l'axe Ox et Oy respectivement.

Démonstration : tout autant trivial.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Comme pour les EDPs du 1er ordre

on va utiliser des changements de variables pour simplifier l'EDP

\mathcal{C}^2 -difféomorphisme

Définition 3 : (\mathcal{C}^2 -difféomorphisme)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p et V un ouvert de \mathbb{R}^n . Une application ϕ de U dans V est un \mathcal{C}^2 -difféomorphisme de U dans V , si, et seulement si, les propriétés suivantes sont vérifiées

1. ϕ est de classe \mathcal{C}^2 sur U .
2. ϕ réalise une bijection de U dans V .
3. ϕ^{-1} est de classe \mathcal{C}^2 sur V .

Exemple de résolution d'une EDP du 2nd ordre :

Trouver les applications f de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}^2 solutions de

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans R

Exemple de résolution d'une EDP du 2nd ordre :

Trouver les applications f de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}^2 solutions de

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \phi &: \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, t) &\mapsto (X, Y) = \phi(x, t) = (x + ct, x - ct) \end{aligned}$$

Exemple de résolution d'une EDP du 2nd ordre :

Trouver les applications f de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}^2 solutions de

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \phi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, t) &\mapsto (X, Y) = \phi(x, t) = (x + ct, x - ct) \end{aligned}$$

Etape 1 : \mathcal{C}^2 -difféomorphisme ???

Commençons par vérifier qu'il s'agit bien d'un \mathcal{C}^2 -difféomorphisme. ϕ réalise clairement une bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 car $\ker(\phi) = 0_{\mathbb{R}^2}$. De plus ϕ est clairement \mathcal{C}^2 car chaque application composante est \mathcal{C}^2 . Il en va de même de ϕ^{-1} . Donc ϕ est un \mathcal{C}^2 -difféomorphisme

Exemple de résolution d'une EDP du 2nd ordre :

Trouver les applications f de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}^2 solutions de

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 0 : identification de φ

$$\begin{aligned} \phi : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, t) &\mapsto (X, Y) = \phi(x, t) = (x + ct, x - ct) \end{aligned}$$

Etape 1 : \mathcal{C}^2 -difféomorphisme ???

Commençons par vérifier qu'il s'agit bien d'un \mathcal{C}^2 -difféomorphisme. ϕ réalise clairement une bijection de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 car $\ker(\phi) = 0_{\mathbb{R}^2}$. De plus ϕ est clairement \mathcal{C}^2 car chaque application composante est \mathcal{C}^2 . Il en va de même de ϕ^{-1} . Donc ϕ est un \mathcal{C}^2 -difféomorphisme

Etape 2 : Introduction de la nouvelle fonction g :

$$f = g \circ \phi \iff f(x, t) = (g \circ \phi)(x, t) = g \circ \phi(x, t) = g(x + ct, x - ct) = g(X, Y)$$

Donc $g = f \circ \phi^{-1}$. Or la stabilité par composition de la propriété \mathcal{C}^2 , la fonction g est bien \mathcal{C}^2 puisque ϕ^{-1} et f le sont.

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial x} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial x} \Big|_{x,t} \\ \frac{\partial f}{\partial t} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial t} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial t} \Big|_{x,t} \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial x} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial x} \Big|_{x,t} \\ \frac{\partial f}{\partial t} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial t} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial t} \Big|_{x,t} \end{cases}$$

ce qui donne

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \\ \frac{\partial f}{\partial t} \Big|_{x,y} = c \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} - c \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Etape 3 : Expression des dérivées partielles de f en fct de celles de g :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial x} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial x} \Big|_{x,t} \\ \frac{\partial f}{\partial t} \Big|_{x,t} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} \frac{\partial X}{\partial t} \Big|_{x,t} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \frac{\partial Y}{\partial t} \Big|_{x,t} \end{cases}$$

ce qui donne

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x,y} = \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} + \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \\ \frac{\partial f}{\partial t} \Big|_{x,y} = c \frac{\partial g}{\partial X} \Big|_{X,Y} - c \frac{\partial g}{\partial Y} \Big|_{X,Y} \end{cases}$$

en effectuant le même développement pour les dérivées secondes, on obtient

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} = \frac{\partial^2 g}{\partial X^2} \Big|_{X,Y} + \frac{\partial^2 g}{\partial Y^2} \Big|_{X,Y} + 2 \frac{\partial^2 g}{\partial X \partial Y} \Big|_{X,Y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial t^2} \Big|_{x,t} = c^2 \frac{\partial^2 g}{\partial X^2} \Big|_{X,Y} + c^2 \frac{\partial^2 g}{\partial Y^2} \Big|_{X,Y} - 2c^2 \frac{\partial^2 g}{\partial X \partial Y} \Big|_{X,Y} \end{cases}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans R

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$\frac{\partial^2 g}{\partial X^2} \Big|_{X,Y} = 0$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans R

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$\frac{\partial^2 g}{\partial X^2} \Big|_{X,Y} = 0$$

Etape 5 : On résoud la nouvelle EDP sur g

cette EDP a pour solution

$$g(X, Y) = h(Y) + k(X)$$

où h et k sont des fonctions quelconques \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

$$\forall (x, t) \in \mathbb{R}^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{x,t} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial T^2} \Big|_{x,t} = 0$$

en utilisant le changement de variable $(X, Y) = (x + ct, x - ct)$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Etape 4 : On injecte les expressions obtenues à l'étape 3 dans l'EDP

$$\frac{\partial^2 g}{\partial X^2} \Big|_{X,Y} = 0$$

Etape 5 : On résoud la nouvelle EDP sur g

cette EDP a pour solution

$$g(X, Y) = h(Y) + k(X)$$

où h et k sont des fonctions quelconques \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}

Etape 6 : On revient à f

$$f = g \circ \varphi$$

$$f(x, t) = (g \circ \phi)(x, t) = g(x + ct, x - ct) = h(x - ct) + k(x + ct)$$

Introduction

La recherche d'extremums (c'est-à-dire de minimums et de maximums) de fonctions de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} occupe une place importante en mathématiques et dans les sciences en général car elle intervient dès lors qu'on cherche à optimiser une certaine quantité.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Introduction

La recherche d'extremums (c'est-à-dire de minimums et de maximums) de fonctions de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} occupe une place importante en mathématiques et dans les sciences en général car elle intervient dès lors qu'on cherche à optimiser une certaine quantité.

- ▶ économie (maximiser les profits et minimiser les coûts)
- ▶ physique (principes variationnels)
- ▶ intelligence artificielle
- ▶ etc...

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Introduction

La recherche d'extremums (c'est-à-dire de minimums et de maximums) de fonctions de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} occupe une place importante en mathématiques et dans les sciences en général car elle intervient dès lors qu'on cherche à optimiser une certaine quantité.

- ▶ économie (maximiser les profits et minimiser les coûts)
- ▶ physique (principes variationnels)
- ▶ intelligence artificielle
- ▶ etc...

Dans ce chapitre, nous allons donc, après avoir défini rigoureusement les notions d'extremums locaux et globaux, montrer quelles sont les méthodes mathématiques à notre disposition pour trouver les extremums de fonctions \mathcal{C}^2 (dans la suite de votre formation, vous étudierez également des algorithmes permettant de trouver numériquement les minimums locaux comme la méthode du gradient conjugué). Nous ferons également le lien avec la recherche d'extremum des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R} car vous connaissez ce cas de figure depuis le lycée.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Définitions des extremums locaux et globaux

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 4 : (maximum local ou strict, minimum local ou strict)

 Soit A une partie quelconque de \mathbb{R}^n (ouvert, fermé ou aucun des deux),
 $a \in \overset{\circ}{A}$ et f une fonction de A dans \mathbb{R} . Alors :

1. f admet un minimum local en a , si, et seulement si, il existe un voisinage $V \subset A$ de a tel que

$$\forall x \in V, f(x) \geq f(a)$$

2. f admet un minimum local strict en a , si, et seulement si, il existe un voisinage $V \subset A$ de a tel que

$$\forall x \in V \setminus \{a\}, f(x) > f(a)$$

3. f admet un maximum local en a , si, et seulement si, il existe un voisinage $V \subset A$ de a tel que

$$\forall x \in V, f(x) \leq f(a)$$

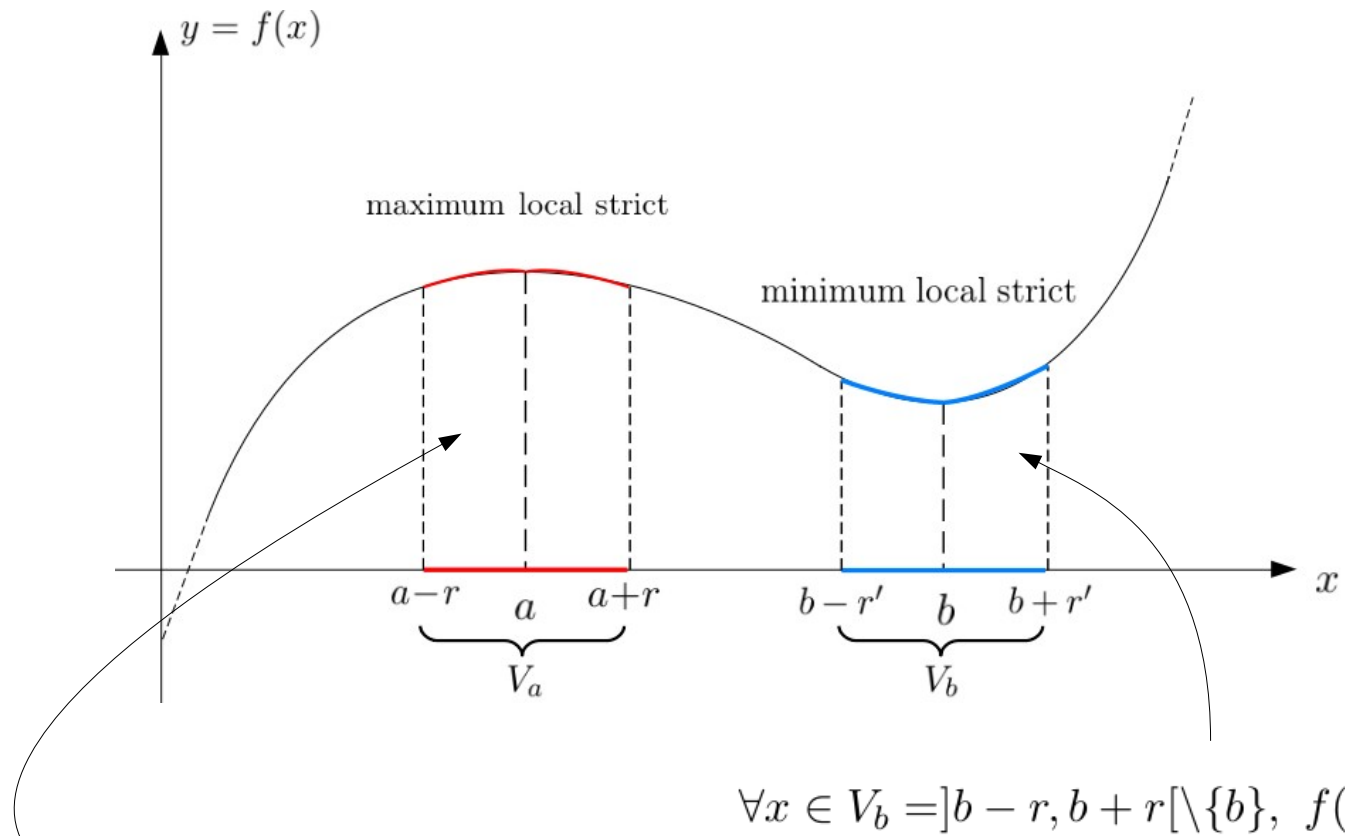
4. f admet un maximum local strict en a , si, et seulement si, il existe un voisinage $V \subset A$ de a tel que

$$\forall x \in V \setminus \{a\}, f(x) < f(a)$$

On appelle, de manière générique, les maximums et les minimums des extremums.

Définitions des extremums locaux et globaux

Illustration pour des applications de \mathbb{R} dans \mathbb{R}



$$\forall x \in V_a =]a - r, a + r[\setminus \{a\}, f(x) < f(a)$$

$$\forall x \in V_b =]b - r', b + r'[\setminus \{b\}, f(x) > f(b)$$

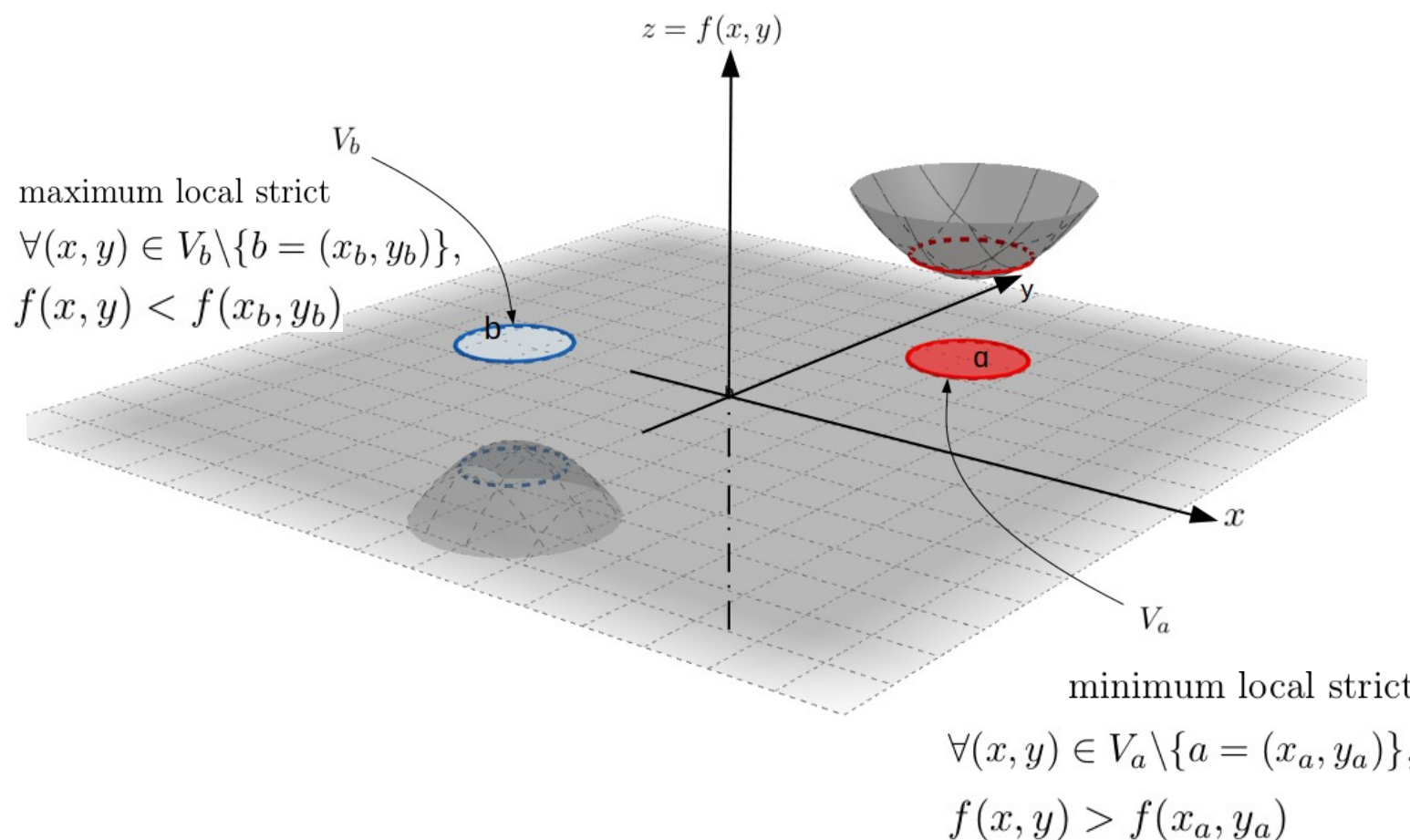
Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Définitions des extremums locaux et globaux

Illustration pour des applications de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}



Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Définitions des extremums locaux et globaux

Définition 5 : (extremum global)

Soit A une partie quelconque de \mathbb{R}^n (ouvert, fermé ou aucun des deux), $a \in A$ et f une application de A dans \mathbb{R} . Alors :

1. f admet un minimum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \geq f(a)$$

2. f admet un maximum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \leq f(a)$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définitions des extremums locaux et globaux

Définition 5 : (extremum global)

Soit A une partie quelconque de \mathbb{R}^n (ouvert, fermé ou aucun des deux), $a \in A$ et f une application de A dans \mathbb{R} . Alors :

1. f admet un minimum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \geq f(a)$$

2. f admet un maximum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \leq f(a)$$

Si A est un fermé alors un extremum global (contrairement à un extremum local) peut être sur la frontière de A .

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définitions des extremums locaux et globaux

Définition 5 : (extremum global)

Soit A une partie quelconque de \mathbb{R}^n (ouvert, fermé ou aucun des deux), $a \in A$ et f une application de A dans \mathbb{R} . Alors :

1. f admet un minimum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \geq f(a)$$

2. f admet un maximum global en a , si, et seulement si

$$\forall x \in A, f(x) \leq f(a)$$

Si A est un fermé alors un extremum global (contrairement à un extremum local) peut être sur la frontière de A .

Si f n'est pas minorée alors on dira qu'il n'y a pas de minimum global

Si f n'est pas majorée alors on dira qu'il n'y a pas de maximum global

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Soit f une fonction \mathcal{C}^2 de $A \subset \mathbb{R}$ dans \mathbb{R}

Soit $a \in \overset{\circ}{A}$

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Soit f une fonction \mathcal{C}^2 de $A \subset \mathbb{R}$ dans \mathbb{R}

Soit $a \in \overset{\circ}{A}$

Condition nécessaire pour
que a soit un extremum

$$f'(a) = 0$$

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

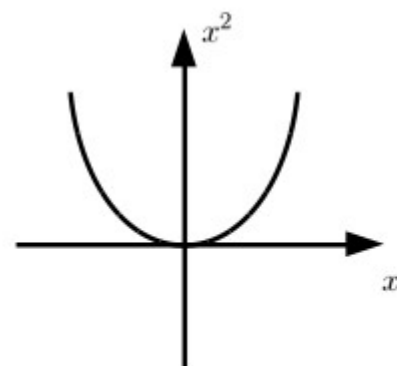
Soit f une fonction \mathcal{C}^2 de $A \subset \mathbb{R}$ dans \mathbb{R}

Soit $a \in \overset{\circ}{A}$

Condition nécessaire pour
que a soit un extremum

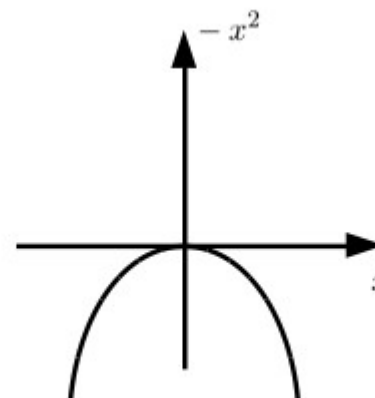
$$f'(a) = 0$$

mais ce n'est pas suffisant



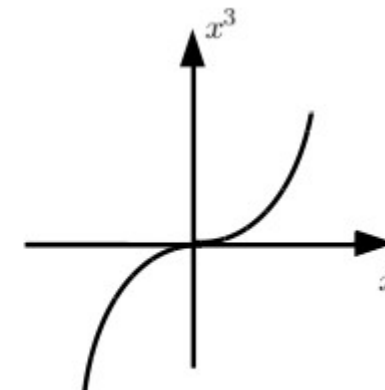
$$f''(a) > 0$$

$$f'(a) = 0$$



$$f''(a) < 0$$

$$f'(a) = 0$$



$$f''(a) = 0$$

$$f'(a) = 0$$

c'est la dérivée seconde qui permet de conclure

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 6 : (point critique)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . On dit que a est un point critique de f , si, et seulement si, toutes les dérivées partielles premières de f en a sont définies et égales à 0, c'est-à-dire, si, et seulement si, le gradient de f en a est défini et nul :

$$\vec{\nabla}_a f = 0_{\mathbb{R}^p}$$

Recherche des extremums locaux des fonctions de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 6 : (point critique)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . On dit que a est un point critique de f , si, et seulement si, toutes les dérivées partielles premières de f en a sont définies et égales à 0, c'est-à-dire, si, et seulement si, le gradient de f en a est défini et nul :

$$\vec{\nabla}_a f = 0_{\mathbb{R}^p}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \frac{\partial f}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f}{\partial x_3} \\ \cdot \\ \cdot \\ \frac{\partial f}{\partial x_p} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \cdot \\ \cdot \\ 0 \end{pmatrix}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

Démonstration : cas où a est un minimum local

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

Démonstration : cas où a est un minimum local

Il existe alors $r > 0$ tel que $B(a, r) \subset U$ et pour $\forall x \in B(a, r)$, $f(x) \geq f(a)$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

Démonstration : cas où a est un minimum local

Il existe alors $r > 0$ tel que $B(a, r) \subset U$ et pour $\forall x \in B(a, r)$, $f(x) \geq f(a)$

Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) une base de \mathbb{R}^p

Soit $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$



$$\left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_a = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h}$$

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

 Démonstration : cas où a est un minimum local

 Il existe alors $r > 0$ tel que $B(a, r) \subset U$ et pour $\forall x \in B(a, r)$, $f(x) \geq f(a)$

Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) une base de \mathbb{R}^p \longrightarrow $\frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h}$
 Soit $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$

 Or si $|h| < r$ (ce qui est le cas à partir d'un moment puisque h tend vers 0)

nous avons $a + he_i \in B(a, r)$ \longrightarrow $f(a + he_i) - f(a) \geq 0$

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

 Démonstration : cas où a est un minimum local

 Il existe alors $r > 0$ tel que $B(a, r) \subset U$ et pour $\forall x \in B(a, r)$, $f(x) \geq f(a)$

Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) une base de \mathbb{R}^p \longrightarrow $\frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h}$
 Soit $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$

 Or si $|h| < r$ (ce qui est le cas à partir d'un moment puisque h tend vers 0)

nous avons $a + he_i \in B(a, r)$ \longrightarrow $f(a + he_i) - f(a) \geq 0$

\longrightarrow $\left. \begin{array}{l} \lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h} \geq 0 \\ \lim_{h \rightarrow 0^-} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h} \leq 0 \end{array} \right\}$ d'où une limite nulle

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Propriété 2 :

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in U$ et f une application de U dans \mathbb{R} . Si f admet un extremum local en a et que toutes les dérivées partielles de f en a sont définies, alors a est un point critique de f .

 Démonstration : cas où a est un minimum local

 Il existe alors $r > 0$ tel que $B(a, r) \subset U$ et pour $\forall x \in B(a, r)$, $f(x) \geq f(a)$

Soit (e_1, e_2, \dots, e_p) une base de \mathbb{R}^p \longrightarrow $\frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_a = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h}$
 Soit $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$

 Or si $|h| < r$ (ce qui est le cas à partir d'un moment puisque h tend vers 0)

nous avons $a + he_i \in B(a, r)$ \longrightarrow $f(a + he_i) - f(a) \geq 0$

\longrightarrow $\left. \begin{array}{l} \lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h} \geq 0 \\ \lim_{h \rightarrow 0^-} \frac{f(a + he_i) - f(a)}{h} \leq 0 \end{array} \right\}$ d'où une limite nulle

 Comme cela est vrai pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$, $\vec{\nabla}_a f = 0_{\mathbb{R}^p}$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Comme dans le cas des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}

il faut étudier les dérivées du second ordre pour conclure

Propriété 3 : (Développement limité d'ordre 2)

soit U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$ et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit $a \in U$ et $U_0 = \{h \in \mathbb{R}^p / a + h \in U\}$. Alors, il existe une application $\epsilon : U_0 \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $\lim_{h \rightarrow 0_{\mathbb{R}^p}} \epsilon(h) = 0$ et

$$\forall h = (h_1, \dots, h_p) \in U_0,$$

$$f(a + h) = f(a) + \sum_{j=1}^p h_j \left. \frac{\partial f}{\partial x_j} \right|_a + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^p h_i h_j \left. \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right|_a + \|h\|^2 \epsilon(h)$$

Cette relation est appelée développement limité de f à l'ordre 2 en a .

Démonstration : admis.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 6 : (Condition suffisante d'ordre 2)

Soient U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$ et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit a un point critique de f . On introduit la fonction Q

$$Q : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto Q(h) = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^p h_i h_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a$$

S'il existe un voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$ sur lequel

1. Q est positive et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un minimum local strict en a
2. Q est négative et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un maximum local strict en a .

Si pour tout voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$, Q admet des valeurs positives et négatives, alors f n'admet pas d'extremum local en a .

Démonstration :

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 6 : (Condition suffisante d'ordre 2)

Soient U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$ et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit a un point critique de f . On introduit la fonction Q

$$Q : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto Q(h) = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^p h_i h_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a$$

S'il existe un voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$ sur lequel

1. Q est positive et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un minimum local strict en a
2. Q est négative et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un maximum local strict en a .

Si pour tout voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$, Q admet des valeurs positives et négatives, alors f n'admet pas d'extremum local en a .

Démonstration :

Pour h suffisamment petit, $\vec{\nabla}_{(a+h)} f \approx 0_{\mathbb{R}^p}$ puisque a est un point critique

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 6 : (Condition suffisante d'ordre 2)

Soient U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$ et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit a un point critique de f . On introduit la fonction Q

$$Q : \quad \mathbb{R}^p \quad \rightarrow \quad \mathbb{R}$$

$$h = (h_1, \dots, h_p) \mapsto Q(h) = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^p h_i h_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a$$

S'il existe un voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$ sur lequel

1. Q est positive et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un minimum local strict en a
2. Q est négative et ne s'annule qu'en $h = 0$, alors f admet un maximum local strict en a .

Si pour tout voisinage de $0_{\mathbb{R}^p}$, Q admet des valeurs positives et négatives, alors f n'admet pas d'extremum local en a .

Démonstration :

Pour h suffisamment petit, $\vec{\nabla}_{(a+h)} f \approx 0_{\mathbb{R}^p}$ puisque a est un point critique

Donc

$$f(a+h) - f(a) \approx \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^p h_i h_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \Big|_a = Q(h)$$

Si Q est positif alors $f(a+h) > f(a)$ donc minimum.

Si Q est négatif alors $f(a+h) < f(a)$ donc maximum

Chapitre 5 :

 Calcul différentiel
d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

 b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

 e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Définition 8 : (Matrice hessienne)

Soit U un ouvert de $(\mathbb{R}^p, \|\cdot\|)$ et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit $a \in U$ un point critique de f . On définit alors la matrice hessienne de f en a , notée $H_f(a)$, par

$$H_f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_p} \Big|_a \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_p \partial x_1} \Big|_a & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_p^2} \Big|_a \end{pmatrix}$$

Définition 9 : (Notations de Monge)

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit $a \in U$ un point critique de f . On définit alors les notations de Monge comme

$$r = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_a \quad s = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \Big|_a = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \Big|_a \quad t = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \Big|_a$$

alors avec ces notations

$$H_f(a) = \begin{pmatrix} r & s \\ s & t \end{pmatrix}$$

Chapitre 5 :

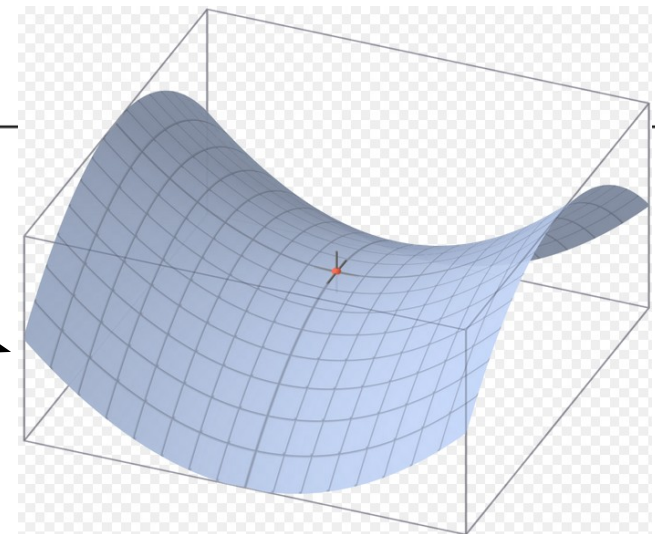
Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Théorème 7 : (Condition suffisante d'ordre 2)

Soient U un ouvert de \mathbb{R}^2 et f une application de U dans \mathbb{R} de classe \mathcal{C}^2 sur U . Soit a un point critique de f . Alors

1. Si $\det(H_f(a)) = rt - s^2 > 0$:
 - (a) si $r > 0$, alors f admet un minimum local strict en a .
 - (b) si $r < 0$, alors f admet un maximum local strict en a .
2. Si $\det(H_f(a)) = rt - s^2 < 0$, alors f n'a pas d'extremum local en a . Dans ce cas, a est appelé point-col, ou point-selle de f .
3. Si $\det(H_f(a)) = rt - s^2 = 0$, alors on ne peut pas conclure sans faire une étude locale poussée.



Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Chapitre 5 :

Calcul différentiel
d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2}(rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

$$\text{Ainsi } Q(h,k) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} h + \frac{s}{r}k = 0 \\ k = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (h;k) = (0;0) \text{ Finalement :}$$

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

Ainsi $Q(h,k) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} h + \frac{s}{r}k = 0 \\ k = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (h;k) = (0;0)$ Finalement :

— Si $r > 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \geq 0$ et a est un minimum local de f .

— Si $r < 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \leq 0$ et a est un maximum local de f .

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

$$\text{Ainsi } Q(h,k) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} h + \frac{s}{r}k = 0 \\ k = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (h;k) = (0;0) \text{ Finalement :}$$

— Si $r > 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \geq 0$ et a est un minimum local de f .

— Si $r < 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \leq 0$ et a est un maximum local de f .

— Si $rt - s^2 < 0$, alors on distingue plusieurs cas :

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

$$\text{Ainsi } Q(h,k) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} h + \frac{s}{r}k = 0 \\ k = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (h;k) = (0;0) \text{ Finalement :}$$

— Si $r > 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \geq 0$ et a est un minimum local de f .

— Si $r < 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \leq 0$ et a est un maximum local de f .

— Si $rt - s^2 < 0$, alors on distingue plusieurs cas :

— Si $r \neq 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h,0) = rh^2$ est du signe de r et $Q\left(\frac{-sk}{r}, k\right) = \frac{rt-s^2}{r}k^2$ est du signe de $-r$.
Donc quelque soit le voisinage de $(0;0)$, Q change de signe.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

a. Introduction du chapitre 5

b. Dérivées partielles d'ordre
Supérieur à 1

c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1

d. EDP d'ordre 2

e. Extremums de fonctions
à valeurs dans \mathbb{R}

Démonstration. Comme a est un point critique de f , nous avons $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0$. En utilisant les notations de Monge, le développement limité à l'ordre deux de f devient :

$$\forall (h;k) \in U_0, f(a+h,k) - f(a) = \frac{1}{2} (rh^2 + 2shk + tk^2) + \|(h;k)\|^2 \varepsilon(h;k)$$

On note alors $Q : (h;k) \mapsto rh^2 + 2shk + tk^2$. Nous allons tenter d'écrire Q sous la forme de somme de carrés, afin d'en déduire le signe.

— Si $rt - s^2 > 0$, alors r est non nul et

$$\begin{aligned} Q(h,k) &= rh^2 + 2shk + tk^2 = r \left(h^2 + 2\frac{s}{r}hk \right) + tk^2 \\ &= r \left[\left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 - \frac{s^2}{r^2}k^2 \right] + tk^2 \\ &= r \left(h + \frac{s}{r}k \right)^2 + \frac{rt - s^2}{r}k^2 \end{aligned}$$

$$\text{Ainsi } Q(h,k) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} h + \frac{s}{r}k = 0 \\ k = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (h;k) = (0;0) \text{ Finalement :}$$

— Si $r > 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \geq 0$ et a est un minimum local de f .

— Si $r < 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h;k) \leq 0$ et a est un maximum local de f .

— Si $rt - s^2 < 0$, alors on distingue plusieurs cas :

— Si $r \neq 0$, alors pour tout $(h;k)$, $Q(h,0) = rh^2$ est du signe de r et $Q\left(\frac{-sk}{r}, k\right) = \frac{rt-s^2}{r}k^2$ est du signe de $-r$.
Donc quelque soit le voisinage de $(0;0)$, Q change de signe.

— Si $r = 0$, alors nécessairement $s \neq 0$ (sinon $rt - s^2 = 0$) et

— Si $t \neq 0$, alors pour tout h , $Q(th, sh) \cdot Q(th, -sh) = (3ts^2h^2) \cdot (-ts^2h^2) = -3t^2s^4h^4 < 0$. Donc quelque soit le voisinage de $(0;0)$, Q change de signe.

— Si $t = 0$, alors pour tout h , $Q(h, h) \cdot Q(h, -h) = (2sh^2)(-2sh^2) = -4s^2h^4 < 0$. Donc quelque soit le voisinage de $(0;0)$, Q change de signe.

Donc Q admet à la fois des valeurs strictement positives et strictement négatives et a n'est pas un extremum local. \square

Plan général de recherche d'extrema de $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Plan général de recherche d'extrema de $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Étape 0 Vérification du caractère \mathcal{C}^2 de f sur U .

Plan général de recherche d'extrema de $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Étape 0 Vérification du caractère \mathcal{C}^2 de f sur U .

Étape 1 Recherche des points critiques $(x; y)$ de f en résolvant le système

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0 \end{cases}$$

Plan général de recherche d'extrema de $f : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Étape 0 Vérification du caractère \mathcal{C}^2 de f sur U .

Étape 1 Recherche des points critiques $(x; y)$ de f en résolvant le système

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0 \end{cases}$$

Étape 2 Pour chaque point critique, calculer r , s , et t , puis :

- Si $rt - s^2 > 0$ et $r > 0$, c'est un minimum local strict.
- Si $rt - s^2 > 0$ et $r < 0$, c'est un maximum local strict.
- Si $rt - s^2 < 0$, c'est un point-selle.
- Si $rt - s^2 = 0$, il faut faire une étude locale (DL à l'ordre 3 par exemple)

Étape 0 Vérification du caractère \mathcal{C}^2 de f sur U .

Étape 1 Recherche des points critiques $(x; y)$ de f en résolvant le système

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0 \end{cases}$$

Étape 2 Pour chaque point critique, calculer r , s , et t , puis :

- Si $rt - s^2 > 0$ et $r > 0$, c'est un minimum local strict.
- Si $rt - s^2 > 0$ et $r < 0$, c'est un maximum local strict.
- Si $rt - s^2 < 0$, c'est un point-selle.
- Si $rt - s^2 = 0$, il faut faire une étude locale (DL à l'ordre 3 par exemple)

Étape 3

- Recherche de minima globaux :
 - Si f n'est pas minorée, pas de minimum global.

- Recherche de maxima globaux :
 - Si f n'est pas majorée, pas de maximum global.

Chapitre 5 :

Calcul différentiel d'ordre supérieur

- a. Introduction du chapitre 5
- b. Dérivées partielles d'ordre Supérieur à 1
- c. Systèmes d'EDPs d'ordre 1
- d. EDP d'ordre 2
- e. Extremums de fonctions à valeurs dans \mathbb{R}

MERCI POUR VOTRE ATTENTION



BONNE CONTINUATION ET A BIENTOT
POUR LE COURS D'ALGO QUANTIQUE