

# Calcul Intégral III

## Table des matières

TODO . . . . .	1
<b>Théorèmes de Convergence</b>	<b>2</b>
<b>Intégrales Multiples</b>	<b>2</b>
<b>Théorème de Stokes</b>	<b>2</b>
TODO . . . . .	2
Compact à bord régulier . . . . .	2
TODO . . . . .	2
<b>Exercices</b>	<b>2</b>
Déformations . . . . .	2
<b>Références</b>	<b>2</b>

## TODO

- MCT, DCT. **NON**, transférer au chapitre précédent
- Intervalle (ou “pavé”) dans  $\mathbb{R}^n$ , par analogie avec le cas réel (via les points intermédiaires) ou comme produit d’intervalles réels.
- Intégrale dans  $\mathbb{R}^n$ , Fubini, formule de changement de variable
- Compact à bord régulier (par épigraphe et comme solution d’une inégalité (avec équivalence par IFT)), normale, intégrale de surface, formule de Stokes.

## Théorèmes de Convergence

## Intégrales Multiples

## Théorème de Stokes

TODO

### Compact à bord régulier

Un sous-ensemble  $K$  de  $\mathbb{R}^n$  est *un compact à bord  $C^1$*  s'il est compact et peut être caractérisé au voisinage de tout point de sa frontière  $\partial K$ , et après un éventuel changement de repère orthonormé direct, comme l'épigraphe d'une fonction de classe  $C^1$ . Autrement dit, pour tout point  $x \in \partial K$ , il existe un ouvert non vide  $V_x \subset \mathbb{R}^n$  de la forme  $V_x = U_x \times I_x$  où  $U_x \subset \mathbb{R}^{n-1}$  et  $I_x$  est un intervalle ouvert non vide de  $\mathbb{R}$ , une isométrie directe  $T_x$  telle que  $T_x(x) \in V_x$  et une fonction  $f_x : y \in U_x \rightarrow I_x$  continûment différentiable tels que

$$T_x(K) \cap V_x = \{(y_1, \dots, y_n) \in V_x \mid y_n \leq f_x(y_1, \dots, y_{n-1})\}$$

TODO

Vérifier qu'il n'est pas nécessaire (?) de spécifier indépendamment intérieur et frontière comme dans (Delfour and Zolésio 2011, 87).

## Exercices

### Déformations

$\Omega$  dans  $U$  paramétrisé par une déformation  $T = I + u$  avec  $u$  petit et une base  $\Omega_0$  qui est un compact à bords  $C^1$ . Montrer que si la base est un compact à bord  $C^1$ , les déformés aussi.

## Références

Delfour, M. C., and J.-P. Zolésio. 2011. *Shapes and Geometries. Metrics, Analysis, Differential Calculus, and Optimization. 2nd Ed.* 2nd ed. Philadelphia, PA: Society for Industrial and Applied Mathematics (SIAM).