

**Exercices :**

Ils porteront sur les notions vues en MPSI pour les fonctions numériques de 2 ou 3 variables : (continuité, existence des dérivées partielles d'ordre 1, fonction numérique de classe  $C^1$  définie sur un ouvert de  $\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3$ ) et le début du cours de calcul différentiel de Spé.

**Cours****Ch16 Calcul différentiel et optimisation**

CONTENUS    CAPACITÉS & COMMENTAIRES

---

**Révisions du programme précédent**

---

**c) Opérations sur les applications différentiables**

---

Différentielle d'une combinaison linéaire d'applications différentiables, de  $M(f_1, \dots, f_p)$  où  $M$  est multilinéaire et où  $f_1, \dots, f_p$  sont des applications différentiables. (★) Preuve dans le cas où  $p = 2$ .

(★) Règle de la chaîne : différentielle d'une composée d'applications différentiables.

Dérivée le long d'un arc : si  $\gamma$  est une application définie sur l'intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$ , dérivable en  $t$ , (★) si  $f$  est différentiable en  $\gamma(t)$ , alors  $(f \circ \gamma)'(t) = df(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t)$ .

(★) Dérivées partielles d'une composée d'applications différentiables.

Interprétation géométrique en termes de tangentes.

Cas particulier fondamental :  $\gamma(t) = x + tv$ .

(★) Dérivation de  $t \mapsto f(x_1(t), \dots, x_n(t))$ .

(★) Dérivées partielles de

$(u_1, \dots, u_m) \mapsto f(x_1(u_1, \dots, u_m), \dots, x_n(u_1, \dots, u_m))$ .

**d) Applications de classe  $\mathcal{C}^1$** 

---

Une application  $f$  est dite de classe  $\mathcal{C}^1$  sur un ouvert  $\Omega$  si elle est différentiable sur  $\Omega$  et si  $df$  est continue sur  $\Omega$ .

L'application  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  si et seulement si les dérivées partielles relativement à une base de  $E$  existent en tout point de  $\Omega$  et sont continues sur  $\Omega$ .

Opérations algébriques sur les applications de classe  $\mathcal{C}^1$ .

La démonstration n'est pas exigible.

---

(★) Si  $f$  est une application de classe  $\mathcal{C}^1$  de  $\Omega$  dans  $F$ , si  $\gamma$  est une application de classe  $\mathcal{C}^1$  de  $[0, 1]$  dans  $\Omega$ , si  $\gamma(0) = a$  et  $\gamma(1) = b$ , alors :

$$f(b) - f(a) = \int_0^1 df(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt.$$

(★) Si  $\Omega$  est connexe par arcs, caractérisation des fonctions constantes sur  $\Omega$ .

Cas particulier  $\gamma(t) = a + tv$  pour tout  $t \in [0, 1]$ .

Démonstration pour  $\Omega$  convexe.

### e) Vecteurs tangents à une partie d'un espace normé de dimension finie

Si  $X$  est une partie de  $E$  et  $x$  un point de  $X$ , un vecteur  $v$  de  $E$  est tangent à  $X$  en  $x$  s'il existe  $\varepsilon > 0$  et un arc  $\gamma$  défini sur  $] -\varepsilon, \varepsilon[$ , à valeurs dans  $X$ , dérivable en 0, tel que  $\gamma(0) = x$ ,  $\gamma'(0) = v$ .

Si  $g$  est une fonction numérique définie et de classe  $\mathcal{C}^1$  sur l'ouvert  $\Omega$  de  $E$ , si  $x \in X$  et  $dg(x) \neq 0$ , alors  $T_x X$  est égal au noyau de  $dg(x)$ .

Notation  $T_x X$  pour l'ensemble des vecteurs tangents à  $X$  en  $x$ .

Exemples : (★) sous-espace affine, (★) sphère d'un espace euclidien, (★) graphe d'une fonction numérique définie sur un ouvert de  $\mathbb{R}^2$ .

La démonstration de cet énoncé et le théorème des fonctions implicites sont hors programme. Traduction en termes de gradient si  $E$  est euclidien, en particulier pour  $E = \mathbb{R}^n$  muni de sa structure euclidienne canonique.

Exemple : (★) plan tangent à une surface de  $\mathbb{R}^3$  définie par une équation.

### g) Applications de classe $\mathcal{C}^k$

Dérivées partielles d'ordre  $k$  d'une fonction définie sur un ouvert de  $\mathbb{R}^n$ .

Une application est dite de classe  $\mathcal{C}^k$  sur un ouvert  $\Omega$  de  $\mathbb{R}^n$  si ses dérivées partielles d'ordre  $k$  existent et sont continues sur  $\Omega$ .

(★) Opérations algébriques sur les applications de classe  $\mathcal{C}^k$ . Composition d'applications de classe  $\mathcal{C}^k$ .

Notations  $\frac{\partial^k f}{\partial x_{j_k} \dots \partial x_{j_1}}, \partial_{j_k} \dots \partial_{j_1} f, \partial_{j_1, \dots, j_k} f$ .

La notion de différentielle seconde est hors programme.

Les démonstrations ne sont pas exigibles mais ont été faites.