## Université Paris-Sud - Topologie et Calcul Différentiel Année 2020-2021

## Partiel du mercredi 10 Mars 2021

Départ 13h30 Durée : 3 heures

# Les téléphones portables doivent obligatoirement être rangés <u>éteints</u>. Documents et tout autre appareil électronique sont interdits.

Dans cet énoncé,  $\mathbb{R}^n$  est automatiquement muni de la norme euclidienne  $|| \ ||_2$ , et de la distance euclidienne. On note  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^n$  (donc  $e_j$  a toutes ses coordonnées nulles, sauf la j-ième qui vaut 1).

### Exercice 1. (Rédigez bien, c'est presque une question de cours.)

On se donne un espace vectoriel V, muni d'une norme || ||, et une application linéaire  $L: V \to V$ .

1. On suppose qu'il existe  $M \ge 0$  telle que

$$||L(x)|| \le M||x||$$
 pour tout  $x \in V$ . (1)

Démontrer que L est M-Lipschitzienne, c'est-à-dire que

$$||L(x) - L(y)|| \le M||x - y||$$
 pour tout choix de  $x, y \in V$ . (2)

2. Démontrer la réciproque : s'il existe  $M \geq 0$  tel qu'on ait (2), alors on a aussi (1).

#### Exercice 2.

On se donne une application linéaire  $\varphi : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ . On note  $\alpha_j = \varphi(e_j)$  l'image du j-ième élément de la base canonique.

- 1. Vérifier que  $\varphi(x_1,\ldots,x_n)=\sum_{j=1}^n\alpha_jx_j$ . pour  $(x_1,\ldots,x_n)\in\mathbb{R}^n$ .
- 2. En déduire que  $|\varphi(X)| \leq \left(\sum_{j=1}^n \alpha_j^2\right)^{1/2} ||X||_2$  pour  $X \in \mathbb{R}^n$ .
- 3. Démonter en calculant  $\varphi(X)$  pour un vecteur particulier que la norme de  $\varphi$ , est  $|||\varphi||| = \left(\sum_{j=1}^n \alpha_j^2\right)^{1/2}$ .

#### Exercice 3.

On se donne une base  $(V_1,V_2,V_3)$  de  $\mathbb{R}^3$ , et pour tout  $X\in\mathbb{R}^3$  on note  $F(X)\in\mathbb{R}^3$  le vecteur de ses trois coordonnées dans la base  $(V_1,V_2,V_3)$ . Autrement dit, en écrivant horizontalement les vecteurs,  $F(X)=(y_1,y_2,y_3)$ , où les  $y_j$  sont tels que  $X=\sum_{j=1}^3 y_j V_j$ . On note  $||\cdot||_2$  la norme euclidienne. On note aussi N la norme sur  $\mathbb{R}^3$  définie par  $N(x_1,x_2,x_3)=|x_1|+|x_2|+|x_3|$  (on admet que c'est une norme).

- 1. On pose  $N_v(X) = N(F(X))$  pour tout  $X \in \mathbb{R}^3$ . Vérifier que  $N_v$  est une norme sur  $\mathbb{R}^3$ .
- 2. Expliquez rapidement pour qoi il existe  $M \geq 0$  tel que  $N_v(X) \leq M||X||_2$  pour tout  $X \in \mathbb{R}^3$ .
- 3. On se donne maintenant une application linéaire  $H: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ , on note  $W_j = H(V_j)$  pour  $1 \le j \le 3$ , et on suppose que  $||W_j||_2 \le 10$  pour  $1 \le j \le 3$ . Démontrer que  $||H(X)||_2 \le 10M||X||_2$  pour tout  $X \in \mathbb{R}^n$ . [Indication : commencer par l'inégalité triangulaire].

#### Exercice 4.

On considère la fonction  $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$  définie par f(0,0) = 0 et

$$f(x,y) = \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2}$$
 pour  $(x,y) \neq (0,0)$ . (3)

- 1. Vérifier que f a des dérivées partielles en tout point de  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ , et calculer ces dérivées partielles.
- 2. Démontrer que f est différentiable en tout point de  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ , et calculer Df(x,y)(u,v) (la différentielle de f au point (x,y), appliquée au vecteur  $(u,v) \in \mathbb{R}^2$ .
- 3. Vérifier que f est continue en 0.
- 4. Pour tout vecteur  $W = (u, v) \in \mathbb{R}^2$ , on note  $f_W$  la fonction définie par  $f_W(t) = f(tu, tv)$ . Vérifier que  $f_W$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$ .
- 5. En déduire que pour tout  $W = (u, v) \in \mathbb{R}^2$ , f a une dérivée directionnelle  $\partial_W f(0, 0)$  (dans la direction W) à l'origine, que l'on calculera. Vous pouvez prendre  $W \neq (0, 0)$  si vous voulez; de toute manière les définitions donnent  $\partial_{(0,0)} f(0,0) = 0$ .
- 6. Vérifier que l'application  $W \to \partial_W f(0,0)$  n'est pas linéaire, et en déduire que f n'est pas différentiable en (0,0).

#### Exercice 5.

On se donne une fonction  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ , et on note  $G_f$  le graphe de f. On rappelle que

$$G_f = \{ (x_1, \dots, x_{n+1}) \in \mathbb{R}^{n+1}; x_{n+1} = f(x_1, \dots, x_n) \} \subset \mathbb{R}^{n+1}.$$
 (4)

On notera souvent  $X=(x_1,\ldots,x_n)$  le point générique de  $\mathbb{R}^n$  et  $(X,x_{n+1})$  un point générique de  $\mathbb{R}^{n+1}$ .

- 1. On suppose que f est continue au point  $X = (x_1, \ldots, x_n)$ , et on se donne une suite  $\{X_k\}$  dans  $\mathbb{R}^n$ , qui converge vers X. On note  $Z_k = (X_k, f(X_k)) \in \mathbb{R}^{n+1}$ . Montrer que  $\{Z_k\}$  converge vers un point de  $G_f$ .
- 2. On suppose maintenant que f est continue sur  $\mathbb{R}^n$ . Déduire de la question précédente que  $G_f$  est fermé.
- 3. Démontrer que réciproquement, si  $G_f \subset \mathbb{R}^{n+1}$  est fermé, alors f est continue.