

# Notes du cours d'Analyse et Géometrie

Professeur: Christian Gérard

Yehor Korotenko

January 22, 2025

# Contents

<b>1</b>	<b>Introduction</b>	<b>1</b>
1.1	Espaces $\mathbb{R}^d$ $\mathbb{C}^d$ . . . . .	1
1.2	Espace $\mathbb{C}^d$ . . . . .	3
1.3	Distance sur $\mathbb{R}^d$ . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Espaces métriques</b>	<b>6</b>
2.1	Boules dans un espace métrique . . . . .	6
2.2	Parties bornées de $(E, d)$ . . . . .	8
2.3	Fonctions bornées . . . . .	9
2.4	Distance entre ensembles . . . . .	9
2.5	Topologie des espaces métriques . . . . .	9
2.6	Intérieur, adhérence, frontière . . . . .	11
2.7	Suite dans un espace métrique . . . . .	12
2.8	Compacité . . . . .	13
2.9	Limites et applications continues . . . . .	14

## **Abstract**

Professeur: Christian Gérard

- CC: 0.15  
Pour les CC une semaine avant CC le prof va envoyer une liste des question. Les CC durent 30 minutes en TD en semaines:
  - 17/2
  - 17/3
  - 17/4
- P: 0.35
- E: 0.5

Il y aura des démonstrations en examens

Chercher dans google "page personnelle cristiang gérard Orsay", puis MDD251

# Chapter 1

## Introduction

### 1.1 Espaces $\mathbb{R}^d$ $\mathbb{C}^d$

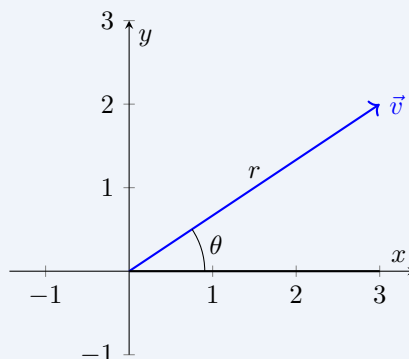
#### Definition 1.1.

$$\mathbb{R}^d = \{X = (x_1, \dots, x_d), x_i \in \mathbb{R}\}$$

$x_1, \dots, x_d$  coordonnées cartésiennes de X

**Example 1.2.**  $d = 2$  coordonnées polaires:

$$\begin{aligned}x &= r \cos \theta \\y &= r \sin \theta \\0 \leq r \leq \infty \quad \theta &\in [0, 2\pi[ \end{aligned}$$



**Definition 1.3.**  $\mathbb{R}^d$  est un espace vectoriel sur  $\mathbb{R}$

$$\begin{aligned}\vec{X} + \vec{Y} &= (x_1 + y_1, \dots, x_d + y_d) \\ \lambda X &= (\lambda x_1, \dots, \lambda x_d) \quad \lambda \in \mathbb{R} \\ \vec{0}_d &= \vec{0} = (0, \dots, 0)\end{aligned}$$

**Definition 1.4.** Un **produit scalaire**:

$$X \cdot Y = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots x_d y_d = \|X\| \|Y\| \cos(\theta) \text{ (où } \theta \text{ est une angle entre } X \text{ et } Y)$$

**Intuition.** Ce produit nous dit *how closely the vectors point in the same direction* (cosinus tend vers 1 quand  $\theta$  tend vers  $0^\circ$ , et cosinus tend vers 0 quand  $\theta$  tend vers  $90^\circ$ ). Et ce produit nous permet d'avoir une projection

de  $X$  sur  $Y$  par la formule:

$$Proj(X) = \frac{X \cdot Y}{\|Y\|^2} \cdot Y$$

$X \cdot Y$  donne la longueur de  $X$  et  $Y$  ensemble, en divisant cette longueur par  $\|Y\|$  (la longueur de  $Y$ ) on obtient la longueur de  $X$  sur  $Y$ , il nous reste de multiplier cette longueur par un vecteur unitaire (de longueur 1) qui pointe dans la même direction que  $Y$ , (on l'obtient par  $\frac{Y}{\|Y\|}$ )



**Proposition 1.5.** Produit scalaire respectes ces propriétés:

1. bilinaiarité  $\lambda \in \mathbb{R}$ 
  - (a)  $(X + Y) \cdot Z = X \cdot Z + Y \cdot Z$
  - (b)  $(\lambda X) \cdot Z = \lambda(X \cdot Z)$
  - (c)  $Z \cdot (X + Y) = Z \cdot X + Z \cdot Y$
  - (d)  $Z \cdot (\lambda X) = \lambda(Z \cdot X)$
2. symétrie  $X \cdot Y = Y \cdot X$
3. défini positif:  $X \cdot X \geq 0$  et  $X \cdot X = 0 \Leftrightarrow X = 0_d$

**Proposition 1.6.** Cauchy-Schwarz:

$$|X \cdot Y| \leq (X \cdot X)^{\frac{1}{2}} (Y \cdot Y)^{\frac{1}{2}}$$

**Definition 1.7.** La **norme euclidienne** d'un vecteur  $X$  est noté:

$$\|X\| = \left( \sum_{i=1}^d x_i^2 \right)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_d^2} = (X \cdot X)^{\frac{1}{2}}$$

souvent noté  $\|X\|_2$

**Intuition.** Par le théorème de Pythagore, c'est une longueur de ce vecteur.

**Proposition 1.8.** La norme suit ces propriétés:

1.  $\|\lambda X\| = |\lambda| \|X\|$   $X \in \mathbb{R}^d$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$
2.  $\|X + Y\| \leq \|X\| + \|Y\|$  (inégalité triangulaire)
3.  $\|X\| \geq 0$  et  $\|X\| = 0 \Leftrightarrow X = 0_d$

**Proof.** de (2)

$$\begin{aligned} \|X + Y\|^2 &= (X + Y) \cdot (X + Y) = X \cdot (X + Y) + Y \cdot (X + Y) = X \cdot X + X \cdot Y + Y \cdot X + Y \cdot Y \\ &= \|X\|^2 + 2X \cdot Y + \|Y\|^2 \leq \|X\|^2 + 2\|X\|\|Y\| + \|Y\|^2 = (\|X\| + \|Y\|)^2 \end{aligned}$$

**Definition 1.9.** Une norme sur  $\mathbb{R}^d$  est une application  $N : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  telle que:

1.  $N(\lambda X) = |\lambda|N(X)$
2.  $N(X + Y) \leq N(X) + N(Y)$
3.  $N(X) \geq 0$  et  $N(X) = 0 \Leftrightarrow X = 0_d$

**Example 1.10.**

$$\|X\|_1 = \sum_{n=1}^d |x_n|$$

$$\|X\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq d} |x_i|$$

## 1.2 Espace $\mathbb{C}^d$

**Definition 1.11.**

$$\mathbb{C}^d = \{X = (x_1, \dots, x_d) : x_i \in \mathbb{C}\}$$

$$z \in \mathbb{C} \quad \bar{z} = a - ib \quad \bar{z}z = a^2 + b^2 \quad |z| = \sqrt{\bar{z}z} = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$z = a + ib \quad a = \operatorname{Re} z, b = \operatorname{Im} z$$

$$\operatorname{Re} X = (\operatorname{Re} x_1, \dots, \operatorname{Re} x_d) \in \mathbb{R}^d$$

$$\operatorname{Im} X = (\operatorname{Im} x_1, \dots, \operatorname{Im} x_d) \in \mathbb{R}^d$$

$$X = \underset{\in \mathbb{C}^d}{\operatorname{Re} X} + i \underset{\in \mathbb{R}^d}{\operatorname{Im} X}$$

$\mathbb{C}^d$  est un espace vectoriel sur  $\mathbb{C}$  (même formules avec  $\lambda \in \mathbb{C}$  corps des scalaires)

**Definition 1.12.** Produit scalaire:

$$(X|Y) = \sum_{n=1}^d \bar{x}_n y_n \in \mathbb{C}$$

**Proposition 1.13.** .

1.  $(X|Y)$  est "linéaire par rapport à Y"
  - $(Z|X + Y) = (Z|X) + (Z|Y)$
  - $(Z|\lambda X) = \lambda(Z|X) \quad \lambda \in \mathbb{C}$
  - $(Z|\lambda X + \mu Y) = \lambda(Z|X) + \mu(Z|Y)$
  - $(X + Y|Z) = (X|Z) + (Y|Z)$
  - $(\lambda X|Z) = \bar{\lambda}(X|Z) \quad \lambda \in \mathbb{C}$
  - $(\lambda X + \mu Y|Z) = \bar{\lambda}(X|Z) + \bar{\mu}(Y|Z)$
2.  $(Y|X) = \overline{(X|Y)}$
3.  $(X|X) = \sum_{n=1}^d \bar{x}_n x_n = \sum_{n=1}^d |x_n|^2$   
 $(X|X) \geq 0$  et  $(X|X) = 0 \Leftrightarrow X = 0_d$

**Proof.** On a Cauchy-Schwarz:

$$(X|Y) \leq (X|X)^{\frac{1}{2}}(Y|Y)^{\frac{1}{2}}$$

même preuve qu'avant

On pose:

$$\begin{aligned} \|X\| (\text{ou } \|X\|_2) \\ = (X|X)^{\frac{1}{2}} = \left( \sum_{n=1}^d |x_n|^2 \right)^{\frac{1}{2}} \end{aligned}$$

norme hermitienne

$$\|X\|^2 = \left\| \begin{matrix} \text{Re } X \\ \text{Im } X \end{matrix} \right\|_{\mathbb{R}^d}^2 = \left\| \begin{matrix} \text{Re } X \\ \text{Im } X \end{matrix} \right\|_{\mathbb{R}^d}^2$$

**Lemma 1.14.**

$$\|X\| = \sup_{\|Y\| \leq 1} |(X|Y)|$$

**Proof.**  $|(X|Y)| \leq \|X\| \|Y\| \leq \|X\|$  si  $\|Y\| \leq 1$

$$\sup_{\|Y\| \leq 1} |(X|Y)|$$

Autre sens:

$$\begin{aligned} X \neq 0 \quad Y = \frac{X}{\|X\|} = \lambda X \quad \lambda = \frac{1}{\|X\|} \\ \|Y\| = |\lambda| \|X\| = \frac{1}{\|X\|} \|X\| = 1 \\ (X|Y) = (X|\frac{X}{\|X\|}) = \frac{1}{\|X\|} (X|X) = \|X\| \\ \sup\{|(X|Y)| : \|Y\| \leq 1\} \\ \|X\| \leq \sup\{|(X|Y)| : \|Y\| \leq 1\} \quad (\text{prendre } Y = \frac{X}{\|X\|}) \end{aligned}$$

Autres normes sur  $\mathbb{C}^d$

- $\|X\|_1 = \sum_{n=1}^d |x_n| \quad X \in \mathbb{C}^d$
- $\|X\|_\infty = \sup_{1 \leq i \leq d} |x_i|$

### 1.3 Distance sur $\mathbb{R}^d$

On oublie norme et produit scalaire. On introduit la distance

**Definition 1.15.** La distance

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

**Definition 1.16.** La distance euclidienne

$$d(X, Y) = \|X - Y\| = \sqrt{\sum_{n=1}^d (x_n - y_n)^2}$$

**Proposition 1.17.** Une distance est une application:

$$\begin{aligned} d : \mathbb{R}^d &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (X, Y) &\longmapsto d((X, Y)) \end{aligned}$$

qui suit ces propriétés:

1.  $d(X, Y) = d(Y, X)$  (symétrie)
2.  $d(X, Y) \leq d(X, Z) + d(Z, Y)$  (inég. triangulaire)  $\forall X, Y, Z$
3.  $d(X, Y) \geq 0 \quad \forall X, Y$  et  $d(X, Y) = 0 \Leftrightarrow X = Y$

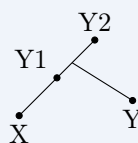
**Example 1.18.** Distances

1.  $d_2(X, Y) = \|X - Y\|_2$  (distance euclidienne sur  $\mathbb{R}^d$ )
2.  $d_1(X, Y) = \|X - Y\|_1$   
 $d_\infty(X, Y) = \|X - Y\|_\infty$
3. distance logarithmique sur  $\mathbb{R}_+$ :  $d(a, b) = |b - a|$

$$\log_{10}(a) = \frac{\log(a)}{\log(10)}$$

$x, y \in ]0, +\infty[$   
 $d_{\log}(x, y) = |\log_{10}(\frac{y}{x})|$   
 $i$  est une distance sur  $]0, +\infty[$   
 $d_{\log}(100, 110) = \log_{10}(1, 1)$

4. distance SNCF



$d(X, Y)$  distance usuelle dans  $\mathbb{R}^2$  on pose:

$$\delta(X, Y) = \begin{cases} d(X, Y) & \text{si } X, 0, Y \text{ alignés} \\ d(X, 0) + d(0, Y) & \text{sinon} \end{cases}$$



## Chapter 2

# Éspaces métriques

**Definition 2.1.**  $E$  muni d'une application de distance  $d$  (voir Definition 1.15) se note  $(E, d)$ : espace métrique

**Remark 2.2.** si  $d_1 \neq d_2$   $(E, d_1)$  n'a rien à faire avec  $(E, d_2)$

**Remark 2.3.** Retenir la version suivante de l'inégalité triangulaire:

$$|d(x, z) - d(y, z)| \leq d(x, y)$$

**Remark 2.4.** Distance induite:

Si  $(E, d)$  espace métrique et  $U \subset E$ . Je peux restreindre  $d$  à  $U \times U$ :  $(U, d)$  est aussi un espace métrique.

## 2.1 Boules dans un espace métrique

**Definition 2.5.**  $(E, d)$  espace métrique. Soit  $x_0 \in E$  et  $r \geq 0$

1.  $B(x_0, r) = \{x \in E : d(x_0, x) < r\}$  boule ouverte de centre  $x_0$ , de rayon  $r$
2.  $B_f(x_0, r) = \{x \in E : d(x_0, x) \leq r\}$  boule fermée de centre  $x_0$ , de rayon  $r$



(a) boules ouverte (i.e  $d(x_0, x) < r$ )



(b) boules fermée (i.e  $d(x_0, x) \leq r$ )

**Lemma 2.6.** .

1.  $B(x_0, 0) = \emptyset$  (car impossible d'avoir des points qui en distance sont strictement plus petit que 0)
2.  $B_f(x_0, 0) = \{x_0\}$
3.  $B(x_0, r_1) \subset B_f(x_0, r_1) \subset B(x_0, r_2)$  si  $r_1 < r_2$
4.  $B(x_1, r_1) \subset B(x_0, r)$  si  $d(x_0, x_1) + r_1 \leq r$



Figure 2.2: Lemma 4

**Proof.** Je suppose que  $d(x_0, x_1) \leq r$

Soit  $x \in B(x_1, r_1)$  donc  $d(x_1, x) < r_1$  à montrer:  $x \in B(x_0, r)$  (i.e  $d(x_0, x) < r$ ?)

L'inégalité triangulaire me dit:

$$\begin{aligned} d(x_0, x) &\leq d(x_0, x_1) + d(x_1, x) \\ &< d(x_0, x_1) + r_1 \leq r \\ &\Rightarrow x \in B(x_0, r) \end{aligned}$$

**Example 2.7.** 1.  $E = \mathbb{R}$ ,  $d(x, y) = |x - y|$

$$B(x_0, r) = ]x_0 - r, x_0 + r[$$

2.  $E = \mathbb{R}^d$ ,  $d = 2, 3$ ,  $X = (x_1, \dots, x_d)$

$$\|X\|_2 = \left( \sum_{i=1}^d x_i^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

$$\|X\|_1 = \sum_{i=1}^d x_i$$

$$\|X\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq d} |x_i|$$

$$d_2(X, Y) = \|Y - X\|_2 = \|\vec{XY}\|_2$$

$$d_1(X, Y), d_\infty(X, Y)$$

**Property.** Dans  $\mathbb{R}^n$

- $d_\infty(X, Y) \leq d_1(X, Y) \leq n d_\infty(X, Y)$
- $d_\infty(X, Y) \leq d_2(X, Y) \leq \sqrt{n} d_\infty(X, Y)$

## 2.2 Parties bornées de $(E, d)$

**Definition 2.8.** Soit  $A \subset E$ .  $A$  est bornée si  $\exists R > 0$  et  $\exists x_0 \in E$  tel que

$$A \subset B(x_0, R)$$



Figure 2.3: Exemple d'un ensemble borné

**Lemma 2.9.** Les propriétés suivantes sont équivalentes:

1.  $A$  est bornée
2.  $\forall x_0 \in E, \exists r > 0$  tel que  $A \subset B(x_0, r)$
3.  $\exists r > 0$  tel que  $\forall x, y \in A$  on a  $d(x, y) < r$

**Proof.** de lemme

- $(1) \Rightarrow (2)$  :  
Hyp:  $\exists x_1 \in E, \exists r_1 \in E$  tq  $A \subset B(x_1, r_1)$   
 Soit  $x_0 \in E$ . But: trouver  $r$  tel que  $A \subset B(x_0, r)$  si  $x \in A$ , on a:  $d(x_1, x) < r_1$   
Je veux:  $d(x_0, x) < r$

$$d(x_0, x) \leq d(x_0, x_1) + d(x_1, x) \leq d(x_0, x_1) + r_1 < r \quad \text{si } r > d(x_0, x_1) + r_1$$

- Property.**
1. Toute partie finie est bornée
  2. Si  $A$  bornée et  $B \subset A$  alors  $B$  bornée
  3. L'union d'un nombre fini de bornés est borné

**Proof.** de (3).

$A_1, \dots, A_n$  sont bornés. Je fixe  $x_0 \in E$ ,  $A_i$  borné ( $1 \leq i \leq n$ ), donc  $\exists r_i > 0$  tel que  $A_i \subset B(x_0, r_i)$  si  $r = \max_{1 \leq i \leq n} r_i$

$$A_i \subset B(x_0, r), \forall i \Rightarrow \bigcup_{i=1}^n A_i \subset B(x_0, r)$$

□

## 2.3 Fonctions bornées

**Definition 2.10.** Soit  $B$  un ensemble. Une fonction  $F : B \rightarrow E$  est bornée si  $F(B) = \{F(b) : b \in B\} \subset E$  est borné.

## 2.4 Distance entre ensembles

**Definition 2.11.** La distance entre deux ensembles  $A, B$  est:

$$d(A, B) := \inf_{x \in A, y \in B} d(x, y)$$

Intuitivement, on cherche deux points  $x$  et  $y$  tel que la distance est la plus petite possible.

**Definition 2.12.** La distance entre un points  $x$  et un ensemble  $B$  est:

$$d(x, B) := \inf_{y \in B} d(x, y)$$

La même intuition.

**Property.**  $\forall x \in A, y \in B, d(x, y) \geq d(A, B)$  et  $\forall \varepsilon > 0, \exists x \in A, y \in B$  tq  $d(x, y) \leq d(A, B) + \varepsilon$



Figure 2.4: Distance entre ensembles

## 2.5 Topologie des espaces métriques

distance  $d(x, y) \rightarrow$  boules  $B(x_0, r) \rightarrow$  ensembles ouverts

**Definition 2.13.** Soit  $(E, d)$  espace métrique.

1.  $U \subset E$  est ouvert si  $\forall x_0 \in U, \exists r > 0$  tel que  $B(x_0, r) \subset U$

2.  $F \subset E$  est fermé si  $E \setminus F$  est ouvert

$\emptyset$  est ouvert et  $E$  est ouvert.  $\emptyset$  est fermé et  $E$  est fermé.



(a) Un ensemble fermé

À la borne, il est impossible de trouver une boules qui appartient à  $F$ , car il est impossible d'avoir une boule ouverte de  $r = 0$ . Exemple: circle bleu foncé  
Pour tout point dans  $E \setminus F$  on peut trouver une boule ouverte



(b) Un ensemble ouvert

pour tout point pres de la borne on peut trouver une boule infiniment petite avec des points autour ce point inclu dans  $U$ .

Figure 2.5: Démonstration des espaces ouverts et fermés

**Remark 2.14.** dans  $\mathbb{R}$  les intervalles ouverts sont des ouverts (pareil pour fermés)

**Remark 2.15.** Une distance entre deux ensembles ouverts toujours existe et elle est infimum (qui n'est jamais atteint)

**Lemma 2.16.** 1.  $B(x_0, r_0)$  est ouvert.

2.  $B_f(x_0, r_0)$  est fermé.

**Proof.** 1. Soit  $x_1 \in B(x_0, r_0)$  ( $d(x_0, x_1) < r_0$ ).

But: trouver  $r_1 > 0$  tel que  $B(x_1, r_1) \subset B(x_0, r_0)$ ?

$$x \in B(x_1, r_1) : d(x_1, x) < r_1$$

$$x \in B(x_0, r_0) \text{ si } d(x_0, x) < r_0$$

facile:

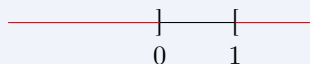
$$\begin{aligned} d(x_0, x) &\leq d(x_0, x_1) + d(x_1, x) \\ &\leq d(x_0, x_1) + r_1 \\ &< r_0 \text{ si} \end{aligned}$$

$$r_1 < r_0 - d(x_0, x_1) > 0$$

□

**Example 2.17.** bizzare.

Soit  $E = \mathbb{R}$ ,  $d(x, y) = |y - x|$ ,  $A = ]0, 1[$  ouvert, pas fermé dans  $\mathbb{R}$ .



Je regarde  $A$  comme partie de  $(A, d)$ . Comme  $A \setminus A = \emptyset$  qui est ouvert, donc  $A$  est fermé dans  $A$ . Par contre, les bornes ne sont jamais atteints, alors  $A$  est ouvert dans  $(A, d)$ .

**Theorem 2.18.** .

1. Soit  $U_i$ ,  $i \in I$  une collection d'ouverts. Alors,  $\cup_{i \in I} U_i$  est ouvert.

Translate: Une union des ensembles ouverts est ouvert.

2. Si  $U_1, \dots, U_n$  sont ouverts

$$\bigcap_{i=1}^n U_i \text{ est ouvert.}$$

Translate: intersection des ensembles ouverts est ouvert.

1. Soit  $U_i$ ,  $i \in I$  une collection de fermés. Alors,  $\cup_{i \in I} U_i$  est fermé.

Translate: Une union des ensembles fermés est fermé.

2. Si  $U_1, \dots, U_n$  sont fermés

$$\bigcap_{i=1}^n U_i \text{ est fermé.}$$

Translate: intersection des ensembles fermés est fermé.

**Proof.** .

1. Soit  $x \in U := \bigcup_{i \in I} U_i$ . Il existe un  $i$  noté  $i_0$  tel que  $x \in U_{i_0}$ ,  $U_{i_0}$  est ouvert, donc  $\exists r > 0$  tel que

$$B(x, r) \subset U_{i_0} \subset U := \bigcup_{i \in I} U_i.$$

2. Soit  $x \in U := \bigcap_{1 \leq i \leq n} U_i$ .

On fixe  $i$ .  $x \in U_i$ ,  $U_i$  ouvert, donc  $\exists r_i > 0$  tel que  $B(x, r) \subset U_i$ ,  $1 \leq i \leq n$ , donc  $B(x, r) \subset U :=$

$$\bigcap_{1 \leq i \leq n} U_i$$

□

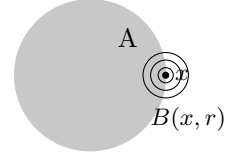
## 2.6 Intérieur, adhérence, frontière

Soit  $A \subset E$ .

**Definition 2.19.** Un point  $x \in E$  est intérieur à  $A$  s'il existe  $\delta > 0$  tel que  $B(x, \delta) \subset A$ .  
Ensemble des points intérieur à  $A$  se note  $Int(A)$  ou  $\overset{\circ}{A}$ .

**Intuition.**  $Int(A)$  est un ensemble qui est totalement dans  $A$  et se trouve loin des bords.

**Definition 2.20.** Un point  $x \in E$  est adhérent à  $A$  si  $\forall r > 0, B(x, r) \cap A \neq \emptyset$  (toute boule centrée dans  $x$  intersecte  $A$ ).  
Ensemble des points adhérents à  $A$  se note  $Adh(A)$  ou  $\overline{A}$ .



**Intuition.** Si  $A$  est ouvert (ses bords n'appartiennent pas à  $A$ ), ses bords appartiennent à  $Adh(A)$ . Cette notion est utile pour compléter des ensembles.

**Example 2.21.**  $\overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$

**Definition 2.22.**  $Adh(A) \cap Adh(E \setminus A)$  est le bord de  $A$  et s'appelle la frontière de  $A$ .

## 2.7 Suite dans un espace métrique

**Definition 2.23.** Une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  converge vers  $x \in E$ , si  $\forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N}$  tel que :

$$\forall n \geq N, d(x_n, x) \leq \varepsilon$$

**Proposition 2.24.** Soit  $A \in E$ .

1.  $x \in Adh(A)$  si et seulement si, il existe une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  d'éléments de  $A$  telle que  $x_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} x$
2.  $A$  est fermé (i.e contient sa frontière) si et seulement si la limite de toute suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  d'éléments de  $A$  appartient à  $A$ .

**Intuition.** 1. Si  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est d'éléments de  $A$  ( $\forall n \in \mathbb{N}, x_n \in A$ ), donc elle converge vers un élément  $x$  qui peut être soit dans  $A$ , soit la borne des éléments de  $A$ , alors à la frontière.  
2. Si la limite de toute suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  des éléments de  $A$  est aussi dans  $A$ , alors la frontière de  $A$  est incluse dans  $A$ . Car l'une des suites tend vers la borne.

**Definition 2.25.** Une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est de Cauchy si  $\forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N}$  tel que:

$$\forall n, p \geq N, d(x_n, x_p) \leq \varepsilon$$

**Intuition.** Une suite de Cauchy c'est comme on mesure un point et on le localise, i.e:

1. On dit qu'il est entre 0 et 1.
2. Ensuite, on précise plus et on dit qu'il est entre 0.5 et 0.6.
3. Puis, entre 0.55 et 0.56

On peut infiniment augmenter le niveau de précision. C'est ça l'idée d'une suite de Cauchy.

**Definition 2.26.** Un espace métrique  $(E, d)$  est **complet** si toute suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  d'éléments de  $E$  converge vers une limite  $x$  qui appartient aussi à  $E$ .

**Example 2.27.** Un espace métrique  $(]0, 1], d)$  avec  $d$  une distance euclidienne n'est pas complet, car soit une suite:  $x_n = \frac{1}{n}$  dont la limite est 0. Par contre,  $0 \notin ]0, 1]$ . Donc cet espace n'est pas complet.

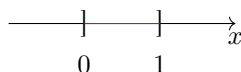


Figure 2.6:  $(]0, 1], d)$  n'est pas complet

**Example 2.28.** Un espace  $(\mathbb{Q}, d)$  n'est pas complet. Car on peut prendre une suite  $x_n$  tendant vers  $\sqrt{2} \notin \mathbb{Q}$ .

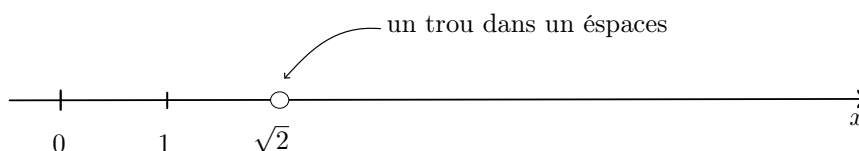


Figure 2.7:  $\mathbb{Q}$  pas complet

**Definition 2.29.** Soit une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  et une application  $\phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  strictement croissante. Une suite  $(x_n)_{\phi(n)}$  est appelée une sous-suite.

**Example 2.30.** Soit une application  $\phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  telle que  $\phi(n) = 2n$ . Donc  $(x_n)_{\phi(n)}$  est une sous-suite de  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  et:

$$(x_n)_{\phi(n)} = \{x_0, x_2, x_4, \dots\}$$

## 2.8 Compacité

**Definition 2.31.** Soit  $F \subset E$ . Un **recouvrement ouvert** de  $F$ , est une union des ensembles ouverts:  $\bigcup_{i \in I} U_i$  tel que  $F \subset \bigcup_{i \in I} U_i$

**Example 2.32.** Soit  $F = ]0, 1[$ . Soit  $A = \{]\frac{1}{n}, 1 + \frac{1}{n}[ , n \in \mathbb{N}\}$ .  $F \subset \bigcup_{n \in \mathbb{N}^*} A_n$  i.e union infinie des  $A_i$  couvre  $F$ .

**Definition 2.33.** Un ensemble  $F \subset E$  est **compact** si pour tout recouvrement ouvert, i.e pour tout union des ensembles ouvert  $\bigcup_{i \in I} U_i$  qui couvre  $F$ , on peut prendre un nombre fini des  $U_i$  et couvrir  $F$ .



**Theorem 2.34.** Un ensemble  $K \subset E$  est compact, si toute suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  des éléments de  $K$ , possède une sous-suite qui converge vers un éléments  $x \in K$ .

**Intuition.** S'il existe tel suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  sans sous-suite convergente vers un éléments de  $K$ , donc les valeurs sont en-dehors de  $K$  et donc il existe un ensemble qui couvre  $K$  seulement avec un nombre infini des ensembles.

Pourquoi a-t-on besoin de compacité? Car cela nous donne une

**Proposition 2.35.** Si  $K \subset E$  est compact, alors  $K$  est fermé et borné.  
Si  $K$  est compact est  $F$  est borné, donc  $K \cap F$  est compact  
Si  $K$  est compact, donc  $K$  est complet

**Property.** La différence entre *compacité* et *complectité*:

- complectité nous assure qu'il n'y a pas de trou dans un espace
- compacité nous assure qu'un ensemble est fermé et borné

## 2.9 Limites et applications continues