

Notes du cours d'Analyse et Géometrie

Professeur: Christian Gérard

Yehor Korotenko

March 5, 2025

Abstract

Ce sont les notes prises en cours OLMA251 - Analyse et Géométrie fait par le professeur Christian Gérard. Ces notes contient l'information prises pendant les CMs, mais aussi mon opinion, compréhension et les choses apprises apart ce cours.

CONTENTS

| | | |
|----------|--|-----------|
| 1 | Introduction | 2 |
| 1.1 | Espaces \mathbb{R}^d \mathbb{C}^d | 2 |
| 1.2 | Espace \mathbb{C}^d | 4 |
| 1.3 | Distance sur \mathbb{R}^d | 5 |
| 2 | Espaces métriques | 7 |
| 2.1 | Boules dans un espace métrique | 7 |
| 2.2 | Parties bornées de (E, d) | 9 |
| 2.3 | Fonctions bornées | 10 |
| 2.4 | Distance entre ensembles | 10 |
| 2.5 | Topologie des espaces métriques | 10 |
| 2.6 | Intérieur, adhérent, frontière | 12 |
| 2.6.1 | Intérieur | 12 |
| 2.6.2 | Adhérent | 13 |
| 2.6.3 | Frontière | 14 |
| 2.7 | Suite dans un espace métrique | 15 |
| 2.8 | Suites de Cauchy | 17 |
| 2.9 | Sous-suites | 18 |
| 2.10 | Procédé de construction de l'intérieur et l'adhérence | 19 |
| 2.11 | Compacité | 22 |
| 2.11.1 | Compacité dans \mathbb{R}^n avec la distance usuelle | 25 |
| 2.12 | Limites et continuité | 25 |
| 2.12.1 | Limites | 25 |
| 3 | Fonctions de plusieurs variables | 28 |
| 3.1 | Introduction | 28 |
| 3.2 | Comment montrer qu'un ensemble est ouvert ou fermé | 28 |
| 3.3 | Lien avec la compacité | 29 |
| 3.4 | Continuité partielle (inutile) | 30 |
| 4 | Dérivation des fonctions de plusieurs variables | 32 |
| 4.1 | Introduction | 32 |
| 4.2 | DL à l'ordre 1 | 33 |
| 4.3 | Extrema et points critiques | 35 |
| 4.4 | Dérivées partielles d'ordre ≥ 2 | 35 |
| 5 | Espaces vectoriels normés | 40 |

CHAPTER 1

INTRODUCTION

1.1 Éspaces \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:

$$x = r \cos \theta$$

$$y = r \sin \theta$$

$$0 \leq r \leq \infty \quad \theta \in [0, 2\pi[$$



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

$$\vec{X} + \vec{Y} = (x_1 + y_1, \dots, x_d + y_d)$$

$$\lambda X = (\lambda x_1, \dots, \lambda x_d) \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$\vec{0}_d = \vec{0} = (0, \dots, 0)$$

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 θ tend vers 0° , et cosinus tend vers 0 quand θ tend vers 90°). Et ce produit nous permet d'avoir une projection

de X sur Y par la formule:

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

$X \cdot Y$ 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 $d(x, y) \longrightarrow$ boules $B(x_0, r) \longrightarrow$ 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 boules ouverte de $r = 0$. Exemple: circle bleu foncé
Pour tout point dans $E \setminus F$ on peut trouver une boules ouverte



(b) Un ensemble ouvert

pour tout point pres de la borne on peut trouver une boules 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, adhérent, frontière

2.6.1 Intérieur

Definition 2.19. Soit $A \subset E$.

1. $x_0 \in E$ est intérieur à A si $\exists \delta > 0$ tel que:

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

2. $\text{Int}(A)$ (intérieur de A) = tous les points intérieurs à A . (aussi noté A°)

Intuition. $\text{Int}(A)$ est un ensemble qui se trouve totalement dans A et qui est loin des bords de A .

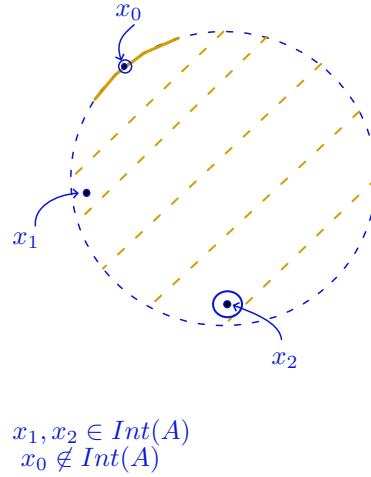


Figure 2.6: Exemple d'un intérieur

Proposition 2.20. $\text{Int}(A)$ est le plus grand ouvert inclus dans A . De manière équivalente, $\text{Int}(A)$ est la réunion de tous les ouverts inclus dans A .

Proof. 1. $\text{Int}(A) \subset A$: clair

2. $\text{Int}(A)$ est ouvert:

Soit $x_0 \in \text{Int}(A)$.

But: trouver δ_0 tel que $B(x_0, \delta_0) \subset \text{Int}(A)$. Trouver δ_0 tel que si $d(x_0, x) < \delta_0$ alors $x \in \text{Int}(A)$?

Hyp: $x_0 \in \text{Int}(A)$. $\exists \delta_1 > 0$ tel que $B(x_0, \delta_1) \subset A$. On a vu que $B(x_0, \delta_1)$ est ouvert. Je dis que $B(x_0, \delta_1) \subset \text{Int}(A)$.

Preuve: Soit $x \in B(x_0, \delta_1)$. $B(x_0, \delta_1)$ ouvert, donc $\exists \delta_2 > 0$ tel que $B(x, \delta_2) \subset B(x_0, \delta_1) \subset A$. Donc $x \in \text{Int}(A)$, donc $B(x_0, \delta_1) \subset \text{Int}(A)$.

$\text{Int}(A)$ est ouvert.

3. Si U est ouvert et $U \subset A$ alors $U \subset \text{Int}(A)$?

$x_0 \in U$. U ouvert $\Rightarrow \exists \delta$ tel que $B(x_0, \delta) \subset U \subset A \Rightarrow x_0 \in \text{Int}(A)$

□

2.6.2 Adhérent

Definition 2.21. Soit $A \subset E$.

1. $x_0 \in E$ est adhérent à A , si $\forall \delta > 0$, $B(x_0, \delta)$ intersecte A . (équivalent à $d(x_0, A) = 0$)
2. $Adh(A)$ (adhérence ou fermeture de A) = ensemble des points adhérents à A (aussi noté \overline{A})

Intuition. Adherent aide à compléter des ensembles. Si A est ouvert, alors ses bords n'appartiennent pas à A , mais ils appartiennent à $Adh(A)$.



Figure 2.7: Adhérent

Proposition 2.22. $Adh(A)$ est le plus petit fermé qui contient A (l'intersection de tous les fermés qui contiennent A)

Proof. 1. $A \subset Adh(A)$ clair

2. $Adh(A)$ est fermé?

On montre que $E \setminus Adh(A)$ est ouvert.

$$x_0 \in Adh(A) \Leftrightarrow \forall \delta > 0, B(x_0, \delta) \cap A \neq \emptyset$$

$$x_0 \notin Adh(A) \Leftrightarrow \exists \delta_0 > 0 \text{ tq } B(x_0, \delta_0) \cap A = \emptyset \Leftrightarrow \exists \delta_0 > 0 \text{ tq } B(x_0, \delta_0) \subset E \setminus A \Leftrightarrow x_0 \in Int(E \setminus A)$$

Alors:

$$E \setminus Adh(A) = Int(E \setminus A)$$

$$Adh(A) = (Int(\underbrace{A^c}_{=E \setminus A}))^c$$

□

Definition 2.23. Soit $A \subset B$. On dit que A est dense dans B si $B \subset Adh(A)$

Soit $x_0 \in B$, $\forall \varepsilon > 0 \exists x_\varepsilon \in A$ tel que $d(x_0, x_\varepsilon) < \varepsilon$

Example 2.24.

$$\mathbb{Q}^2 = \{(x, y) : x, y \in \mathbb{Q}\} \text{ dense dans } \mathbb{R}^2$$

2.6.3 Frontière

Definition 2.25. Soit $A \subset E$. La **frontière** de A (ou le bord de A) noté $Fr(A)$ ou ∂A c'est:

$$Adh(A) \cap Adh(E \setminus A)$$

Example 2.26. dans \mathbb{R}

1. $Int(\mathbb{Q}) = \emptyset$

2. $\text{Int}(\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}) = \emptyset$
3. $\text{Adh}(\mathbb{Q}) = \mathbb{R}$
4. $\text{Adh}(\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}) = \mathbb{R}$
5. $\text{Fr}(\mathbb{Q}) = \mathbb{R}$
6. $\text{Fr}(\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}) = \mathbb{R}$

Example 2.27. $E = \{a, b, c\}$ On pose:

- $d(a, a) = d(b, b) = d(c, c) = 0$
- $d(a, b) = d(b, a) = d(b, c) = d(c, b) = 1$
- $d(a, c) = d(c, a) = 2$

$$B(a, 2) = \{a, b\} = \text{Adh}(B(a, 2))$$

$$B_f(a, 2) = \{a, b, c\}$$

Proposition 2.28. 1. $\text{Int}(A) \subset A \subset \text{Adh}(A)$

2. $E = \text{Int}(E \setminus A) \cup \text{Fr}(A) \cup \text{Int}(A)$ (union disjointe)
3. $E \setminus \text{Int}(A) = \text{Adh}(E \setminus A)$
4. $E \setminus \text{Adh}(A) = \text{Int}(E \setminus A)$
5. $\text{Fr}(A) = \text{Adh}(A) \setminus \text{Int}(A)$

Proposition 2.29. 1. A ouvert $\Leftrightarrow A = \text{Int}(A)$

2. A fermé $\Leftrightarrow A = \text{Adh}(A)$
3. $x \in \text{Adh}(A) \Leftrightarrow d(x, A) = 0$
4. $x \in \text{Int}(A) \Leftrightarrow d(x, E \setminus A) > 0$

2.7 Suite dans un espace métrique

Definition 2.30. E un ensemble. Une suite dans E : notée $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ c'est une fonction $u : \mathbb{N} \rightarrow E$ où $u(n)$ est noté u_n est le $n^{\text{ième}}$ terme de la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Si $E = \mathbb{R}^d$

$$\mathbb{R}^d \ni X_n = (x_{1,n}, \dots, x_{d,n})$$

où $(x_{i,n})_{n \in \mathbb{N}}$ suites dans \mathbb{R}

Definition 2.31. Soit (x_n) une suite dans E et $x \in E$. On dit que $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$ si $\lim_{n \rightarrow \infty} d(x_n, x) = 0$.
 $(\forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} \text{ tq si } n \geq N, d(x_n, x) < \varepsilon)$

Proposition 2.32. $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée si $\{x_n : n \in \mathbb{N}\} (\subset E)$ est un ensemble borné.

Remark 2.33. dans \mathbb{R}^d muni de d_2 (distance euclidienne)

$$X_n = (x_{1,n}, \dots, x_{d,n})$$

$$X = (x_1, \dots, x_d)$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} X_n = X \Leftrightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} x_{i,n} = x_i \quad (1 \leq i \leq d)$$

Proposition 2.34. la limite d'une suite convergente est unique.

Proof.

$$\begin{aligned} & \text{Si } X_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} X \text{ et } X_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} X' \\ d(X, X') & \leq \underbrace{d(X, X_n)}_{\rightarrow 0} + \underbrace{d(X_n, X')}_{\rightarrow 0} \Rightarrow d(X, X') = 0 \Rightarrow X = X' \end{aligned}$$

□

Proposition 2.35. (lien avec l'adhérence)

1. $x \in \text{Adh}(A)$ si et seulement s'il existe une suite (x_n) d'éléments de A telle que $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$
2. A est fermé ssi pour toute suite (x_n) d'éléments de A qui converge vers $x \in E$ on a $x \in A$

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 à 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.

Proof. de Prop. 2.35

1. (\Leftarrow) Soit (x_n) avec $x_n \in A \quad \forall n \in \mathbb{N}$ et $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$.

J'ai $d(x_n, x) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$ et $x_n \in A$, donc

$$\inf_{y \in A} (d(x, y)) = 0 = d(x, A)$$

$$d(x, A) = 0 \Leftrightarrow x \in \text{Adh}(A)$$

(\Rightarrow) Soit $x \in \text{Adh}(A)$

$$\Leftrightarrow d(x, A) = 0$$

$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists x_\varepsilon \in A \text{ tel que } d(x, x_\varepsilon) < \varepsilon$$

Prendre $\varepsilon = \frac{1}{n}$, je pose $u_n = x_{\frac{1}{n}}$. $u_n \in A$ $d(x, u_n) < \frac{1}{n}$, donc $\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = x$

2. (\Rightarrow) Soit A fermé, donc

$$A = \text{Adh}(A)$$

Si (x_n) suite dans A qui converge vers x .

$$x \in \text{Adh}(A) = A$$

(\Leftarrow) On dit que $\text{Adh}(A) \subset A$. Comme $A \subset \text{Adh}(A)$, donc $A = \text{Adh}(A)$

□

2.8 Suites de Cauchy

Definition 2.36. $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ suite dans E est de Cauchy si:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists N(\varepsilon) \in \mathbb{N} \text{ tel que } \forall n, p \geq N(\varepsilon), d(x_n, x_p) \leq \varepsilon$$

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.

Proposition 2.37. 1. Toute suite de Cauchy est bornée.

2. Toute suite convergente est de Cauchy

Proof. 1. voir poly

2. Soit (x_n) une suite avec $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$ avec $x \in E$.

- Hyp: $\frac{\varepsilon}{2} > 0 \exists N(\frac{\varepsilon}{2}) \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq N(\frac{\varepsilon}{2}), d(x_n, x) \leq \varepsilon/2$
- À montrer: $\varepsilon > 0 \exists M(\varepsilon) \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n, p \geq M(\varepsilon), d(x_n, x_p) \leq \varepsilon$

$$d(x_n, x_p) \leq d(x_n, x) + d(x, x_p) \text{ si } n, p \geq N(\frac{\varepsilon}{2}) \quad d(x_n, x_p) \leq 2 \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon$$

□

Definition 2.38. (E, d) est complet si toute suite de cauchy dans E est convergente.

Definition 2.39. 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 2.40. 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 2.8: $(]0, 1], d)$ n'est pas complet

Example 2.41. Un espace (\mathbb{Q}, d) n'est pas complet. Car on peut prendre une suite x_n tendant vers $\sqrt{2} \notin \mathbb{Q}$.

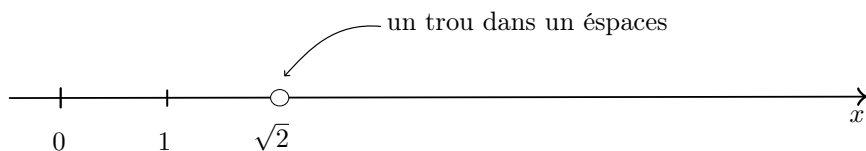


Figure 2.9: \mathbb{Q} pas complet

Proposition 2.42. \mathbb{R}^d muni de la distance usuelle est complet.

Proof.

$$X_n = (x_{1,n}, \dots, x_{d,n})$$

$$|x_i - y_i| \leq d(X, Y) = \|X - Y\|_2 \quad \forall 1 \leq i \leq d$$

les suites réelles $(x_{i,n})_{n \in \mathbb{N}}$ sont de Cauchy si (X_n) est de Cauchy. □

Property. \mathbb{R} est complet

Proof. (Suit de la propriété de la borne supérieure)

Il existe $x_i \in \mathbb{R}$ avec $1 \leq i \leq d$ tels que $|x_{i,n} - x_i| \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$

$$d(X, Y) \leq \sqrt{d} \max_{1 \leq i \leq d} |x_i - y_i|$$

donc $X_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} X$, $X = (x_1, \dots, x_d)$ □

2.9 Sous-suites

Definition 2.43. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite dans E . Une suite

$$(y_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ avec } y_n = x_{\phi(n)}$$

où $\phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ est strictement croissante est appelée **sous-suite** de la suite (x_n) .

Example 2.44. 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:

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

Proposition 2.45. 1. Toute sous-suite d'une suite convergente converge vers la limite de cette suite.

Cela signifie que, $\forall (x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ tq $\exists x \in E, \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$

$$\forall \phi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N} \text{ strictement croissante, } \lim_{n \rightarrow \infty} x_{\phi(n)} = x$$

2. Si (x_n) est de Cauchy et admet une sous-suite qui converge vers X , alors (x_n) converge vers x .

Proof. 1. Soit (x_n) avec $\lim x_n = x$

$$\forall \varepsilon > 0 \exists M(\varepsilon) \text{ tq si } n \geq N(\varepsilon), d(x_n, x) \leq \varepsilon$$

Soit $y_n = x_{\phi(n)}$ une sous-suite.

- But: Soit $\varepsilon > 0$, trouver $N(\varepsilon)$ tq si $n \geq N(\varepsilon)$, $d(\underbrace{y_n}_{:=x_{\phi(n)}}, x) \leq \varepsilon$

Je choisis $N(\varepsilon)$ tel que si $n \geq N(\varepsilon)$ alors $\phi(n) \geq M(\varepsilon)$, donc $d(y_n, x) = d(x_{\phi(n)}, x) \leq \varepsilon$. C'est possible car $\phi(n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$, $N(\varepsilon) = M(\varepsilon)$

2.
 - Hyp1: $\forall \varepsilon > 0 \exists M(\varepsilon)$ tq si $n, p \geq M(\varepsilon)$ $d(x_n, x_p) \leq \varepsilon$
 - Hyp2: $\forall \varepsilon > 0 \exists P(\varepsilon)$ tq si $p \geq P(\varepsilon)$, $d(y_p, x) \leq \varepsilon$, $d(y_p, x) = d(x_{\phi(p)}, x)$

$$d(x_n, x) \leq d(x_n, x_{\phi(p)}) + d(x_{\phi(p)}, x) \quad \text{par l'inégalité triangulaire}$$

$$d(x_n, x_{\phi(p)}) \leq \varepsilon \text{ si } n \geq M(\varepsilon) \text{ et } \phi(p) \geq M(\varepsilon)$$

$$d(x_{\phi(p)}, x) \leq \varepsilon \text{ si } p \geq P(\varepsilon)$$

Si $n \geq M(\varepsilon)$, je choisis p tel que $\phi(p) \geq M(\varepsilon)$ et $p \geq P(\varepsilon)$. Je fixe ce p !

$$\text{si } n \geq M(\varepsilon) \text{ alors } d(x_n, x) \leq 2\varepsilon$$

□

2.10 Procédé de construction de l'intérieur et l'adhérence

J'ai $A \subset \mathbb{R}$ ou \mathbb{R}^2 (ou \mathbb{R}^3). Je dois trouver $\text{Int}(A)$ et $\text{Adh}(A)$

1. Je dessine A sur une feuille
2. Je pense que $\text{Int}(A) = C$ (C dit être inclu dans A !)
 - (a) Je montre que C est ouvert (facile), donc

$$C \subset \text{Int}(A)$$

car $\text{Int}(A)$ est le plus grand ouvert inclu dans A .

- (b) Je montre que $\text{Int}(A) \subset C$, i.e je montre que les points dans A mais pas dans C ne sont pas dans $\text{Int}(A)$: je prends $X \in A, X \notin C$, je montre que $X \notin \text{Int}(A)$ Je construit une suite (X_n) avec $X_n \notin A$ mais $X_n \rightarrow X$.

3. Je pense que $\text{Adh}(A) = B$ (il faut que $A \subset B$)

- (a) Je montre que B est fermé (facile)

$$\text{donc } \text{Adh}(A) \subset B$$

- (b) On montre que $B \subset \text{Adh}(A)$: On fixe $X \in B$, on cherche une suite (X_n) avec $X_n \in A$ et $X_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} X$.
On regarde seulement les $X \in B, X \notin A$

Exemple 2.46.

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 2x + 3y \leq 4, x \neq y\}$$

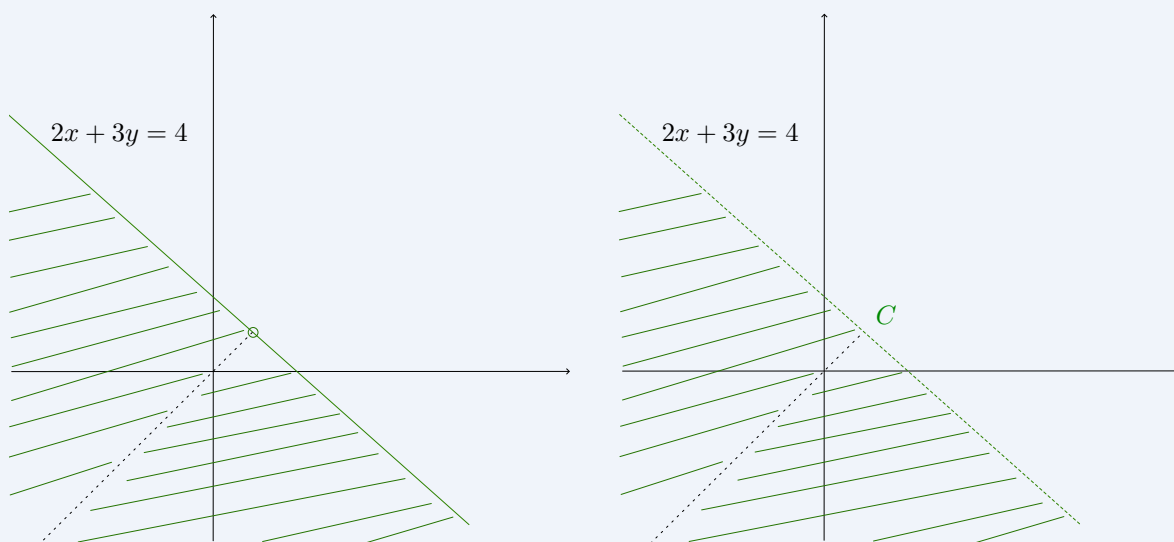


Figure 2.10: Exemple de l'intérieur

- Je devine que $\text{Int}(A) = C = \{(x, y) \mid 2x + 3y < 4, x \neq y\}$
- Convect: $\{(x, y) \mid 2x + 3y < 4, x < y\} \cup \{(x, y) \mid 2x + 3y < 4, x > y\}$

Je construis une suite (X_n) avec $X_n \notin A$ mais $X_n \rightarrow X$. Soit $X \in A, X \notin C, X = (x, y)$ donc:
 $2x + 3y = 4 \quad x \neq y$

$$X_n = \left(x, y + \frac{1}{n}\right)$$

$$2x_n + 3y_n = 2x + 3y + \frac{3}{n} = 4 + \frac{3}{n} > 4$$

$$X_n \notin A \text{ mais } X_n \rightarrow X$$

Exemple 2.47.

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x > 0, y = x^{-1}\}$$

$\text{Int}(A) = \emptyset?$ $C = \emptyset$

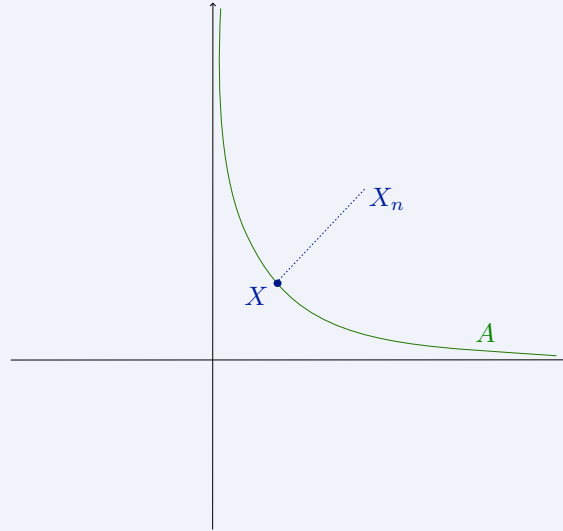


Figure 2.11: Exemple de l'intérieur de l'hyperbole

\emptyset ouvert, donc $C \subset \text{Int}(A)$
 Soit $X \in A$ $X \notin C$, donc $X \in A$.

$$X_n := (x, y + \frac{1}{n}) \quad X_n \notin A$$

$$x_n y_n = xy + \frac{x}{n} = 1 + \frac{x}{n} \neq 1$$

$$X_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} X \text{ donc } X \notin \text{Int}(A)$$

$$\text{Int}(A) = \emptyset$$

Example 2.48.

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x > 0, y = x^{-1}\}$$

$\text{Adh}(A) = ?$

Je pense que $\text{Adh}(A) = A$ ($B = A$). Il suffit de montrer que A est fermé.

$$x > 0 \quad y \leq \frac{1}{x} \quad y \geq \frac{1}{x}$$

Si $X_n = (x_n, y_n)$ $X_n \in A$ et $X_n \rightarrow X$, alors $X \in A$

$$X = (x, y) \quad \begin{matrix} x_n \rightarrow x \\ y_n \rightarrow y \end{matrix} \quad \begin{matrix} x_n \rightarrow x \\ \frac{1}{x_n} \rightarrow y \end{matrix} \quad (x_n > 0)$$

donc $x > 0$ et $y = \frac{1}{x}$ donc $X \in A$

A est fermé

Example 2.49.

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 2x + 3y \leq 4, x \neq y\}$$



Figure 2.12: example-adherence

1. B est fermé (facile), donc $\text{Adh}(A) \subset B$
2. Soit $X \in B$. On montre que $X \in \text{Adh}(A)$ (on cherche $X_n \in A$ avec $X_n \rightarrow X$)
Je regarde juste $X \in B, X \notin A$

$$X_n = (x_n, y_n) \in A \quad x_n \rightarrow x \text{ et } y_n \rightarrow y$$

$$x_n = x + \frac{1}{n}, y_n = y = x$$

$$X_n \rightarrow X \text{ et } 2x_n + 3y_n = 2x + 3y - \frac{2}{n} \leq 4 \text{ et } x_n \neq y_n$$

donc $X_n \in A$

Example 2.50.

$$A = \{(x, y) \mid |x| \leq 1, |y| < 1\}$$

$$\text{Int}(A) = \{(x, y) \mid |x| < 1, |y| < 1\}$$

$$\text{Adh}(A) = \{(x, y) \mid |x| \leq 1, |y| \leq 1\}$$

Example 2.51.

$$A = \{(x, y) \mid x > 0, y = \sin(\frac{1}{n})\}$$

$$\text{Adh}(A) = A \cup \{(0, y) \mid -1 \leq y \leq 1\} \quad \text{Int}(A) =$$

2.11 Compacité

Definition 2.52. Soit $F \subset E$. Un recouvrement ouvert de F est une collection $(U_i)_{i \in I}$ où U_i sont des ouverts et $F \subset \cup_{i \in I} U_i$ ("les U_i recouvrent F ")



Figure 2.13: recouvrement-ouvert

Example 2.53. • $U_x = B(x, \frac{1}{2})$

- $\bigcup_{x \in F} U_x$ contient F
- $(U_x)_{x \in F}$ recouvrement ouvert de F

Definition 2.54. $K \subset E$ est compact si de tout recouvrement ouvert $(U_i)_{i \in I}$ de F on peut extraire un sous-recouvrement fini: je peux choisir $i_1, \dots, i_n \in I$ tels que

$$F \subset U_{i_1} \cup U_{i_2} \cup \dots \cup U_{i_n}$$

Property. Un ensemble fini est compact.

$$F = \{a_1, \dots, a_p\} \quad a_j \in E$$

$(U_i)_{i \in I}$ recouvre F . Je choisisit a_j (point de F), il existe un $i \in I$ noté $i(j)$ tel que

$$a_j \in U_{i(j)} \quad F \subset U_{i(1)} \cup \dots \cup U_{i(p)}$$

Theorem 2.55. Caractérisation à l'aide de suites.

$K \subset E$ est compact ssi toute suite d'éléments de K admet une sous-suite qui converge vers un élément de K .



Figure 2.14: compactness-with-sequences

Example 2.56. • $E = \mathbb{R}^2$

- $F = B(x_0, r)$ pas compact
- $x_n \in F, x_n \rightarrow x, x \notin F$
- si $y_n = x_{\phi(n)}, y_n \rightarrow x$ mais $x \notin F$



Figure 2.15: suite-sans-sous-suite-convergente

Example 2.57.

$$F = \{(x, y) : x \geq 0, -\frac{1}{x} \leq y \leq \frac{1}{x}\}$$

$u_n = (n, 0)$ (u_n) suite dans F sans sous-suite convergente.

Proposition 2.58. 1. K compact $\Rightarrow K$ fermé et borné. (réciproque est fausse en général!)

2. Si K compact et F fermé, alors $K \cap F$ est compact.

3. Si K compact, toute suite de Cauchy dans K converge dans K

Proof. 1. Soit K compact. K fermé si (u_n) suite dans K qui converge vers u , alors $u \in K$.

clair: (u_n) a une suite-suite $v_n = u_{\phi(n)}$ avec $v_n \rightarrow v \in K, u_n \rightarrow u$, donc $v_n \rightarrow u \Rightarrow u = v \Rightarrow u \in K$

K est borné:

Soit $U_x = \bigcup_{x \in K} B(x, 1)$ un recouvrement ouvert de K . Or K est compact, donc il existent $x_1, \dots, x_n \in K$, tels que $K \subset \bigcup_{i=1, \dots, n} B(x_i, 1)$, donc K est borné.

2. K compact et F fermé. (u_n) une suite dans $K \cap F$. $u_n \in K$. \exists sous-suite $v_n = u_{\phi(n)}$ avec $v_n \rightarrow x \in K$. $v_n \in F$, $v_n \rightarrow x$, F fermé donc $x \in F$, $x \in K \cap F$.
3. Sout (u_n) suite de Cauchy dans K . (u_n) a une sous-suite $v_n = u_{\phi(n)}$ qui converge vers $x \in K$. $u_n \rightarrow x \in K$

□

2.11.1 Compacité dans \mathbb{R}^n avec la distance usuelle

Theorem 2.59. (Borel-Lebesgue)

dans \mathbb{R}^n avec la distance usuelle K est compact ssi K est fermé et borné

Proposition 2.60. Les boules fermées $B_f(x_0, r)$ sont compactes dans \mathbb{R}^n .

- Implique le théorème: Soit K fermé et borné. K borné, donc $K \subset B_f(0, r)$ avec r grand, donc $K = K \cap B_f(0, r)$. Donc K compact.

Proof. de la prop. 2.60

1. $n = 1$. À montrer: $[a, b]$ est compact.

Soit $(U_i)_{i \in I}$ un recouvrement ouvert de $[a, b]$. Soit F : les $x \in [a, b]$ tels que $[a, x]$ est recouvert par un nombre fini de U_i .

But: montrer que $b \in F$! (si $x \in F$, et $x' \leq x$ $x' \in F$)

(a) $F \neq \emptyset$: $a \in F$ $[a, a] = \{a\}$

(b) $c = \sup(F)$. On montre que $c = b$

Supposons que $c < b$.

- c appartient à un des U_i noté U_{i_0}
- U_{i_0} est ouvert, $c \in U_{i_0}$ donc $\exists \delta_0 > 0$ tel que $]c - \delta_0, c + \delta_0[\subset U_{i_0}$
- $c = \sup(F)$: $\forall \delta > 0$, $\exists x_\delta \in F$ avec $c - \delta < x_\delta \leq c$

$$\delta = \delta_{0,2} \quad \exists x_{\delta_0} \in F, c - \delta_{0,2} < x_{\delta_0}$$

$[a, x_{\delta_0}]$ recouvert par $U_{i_1} \cup \dots \cup U_{i_n}$ et $]c - \delta_0, c + \delta_0[\subset U_{i_0}$ donc $[a, c + \delta_{0,2}]$ est recouvert par $U_{i_0} \cup U_{i_1} \cup \dots \cup U_{i_n}$, donc $c + \delta_{0,2} \in F$ contredit que $c = \sup(F)$. Donc $c = b$.
 F c'est $[a, b[$ ou $[a, b]$. $b \in F \exists U_{i_1}, \dots, U_{i_n}$ tq $[a, b] \subset U_{i_1} \cup \dots \cup U_{i_n}$, $[a, b]$ compact.

□

2.12 Limites et continuité

2.12.1 Limites

Je prends $(E_1, d_1), (E_2, d_2)$ deux espaces métriques et $F : E_1 \rightarrow E_2$. $x_0 \in E_1, l \in E_2$.

Definition 2.61. .

1. Limite:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} F(x) = l$$

si $\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0$ tq si $d_1(x_0, x) < \delta$ alors $d_2(l, F(x)) < \varepsilon$

2. F continue en x_0 si $\lim_{x \rightarrow x_0} F(x) = F(x_0)$

3. F est continue (sur E) si elle est continue en tout x_0 de E

Proposition 2.62. Les propriétés suivantes sont équivalentes:

1. $F : (E_1, d_1) \rightarrow (E_2, d_2)$ est continue.
2. $\forall U_2 \subset E_2$ ouvert, $F^{-1}(U_2)$ est ouvert dans E_1 .
3. $\forall F_2 \subset E_2$ fermé, $F^{-1}(F_2) \subset E_1$ est fermé.
4. $\forall (x_n)$ suite dans E_1 avec $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$ on a:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} F(x_n) = F(x)$$



Figure 2.16: continuité-topologique

Exemple 2.63.

$$U = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \sin(y) - e^x > 1\}$$

$$F : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \longmapsto F((x, y)) = x \sin(y) - e^x$$

évidemment continue.

$$U = F^{-1}(\underbrace{]1, +\infty[}_{\text{ouvert de } \mathbb{R}})$$

Proof. $1 \Rightarrow 2 \Rightarrow 3 \Rightarrow 4 \Rightarrow 1$

$1 \Rightarrow 2$: Hyp: F continue et $U_2 \subset E_2$ est ouvert.

Conclusion: $U_1 = F^{-1}(U_2)$ est ouvert?

Je fixe $x_0 \in U_1$ ($F(x_0) \in U_2$).

1. U_2 ouvert $\Rightarrow \exists \varepsilon_0 > 0$ tq $B_2(F(x_0), \varepsilon_0) \subset U_2$
2. F continue en x_0 :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tq } d_1(x_0, x) < \delta \Rightarrow d_2(F(x_0), F(x)) < \varepsilon$$

$$x \in B_1(x_0, \delta) \Rightarrow F(x) \in B_2(F(x_0), \varepsilon)$$

$\delta_0 =$ le δ qui marche pour ε_0

$$x \in B_1(x_0, \delta_0) \Rightarrow F(x) \in B_2(F(x_0), \varepsilon_0)$$

Donc $B_1(x_0, \delta_0) \subset F^{-1}(U_2)$. Donc $F^{-1}(U_2)$ ouvert.

$$2 \Rightarrow 3: : F^{-1}(U_2)^c = F^{-1}(U_2^c)$$

□

Example 2.64. résultat de cette proposition. Prenons la fonction: $f(x) = x^2$. $f^{-1}(]4, 9[) = \{x \in \mathbb{R} \mid 4 < x^2 < 9\} =]-3, -2[\cup]2, 3[$. Autrement dire, la continuité de f (évident) donne que $U =]4, 9[$ ouvert, alors $f^{-1}(U)$ aussi ouvert.

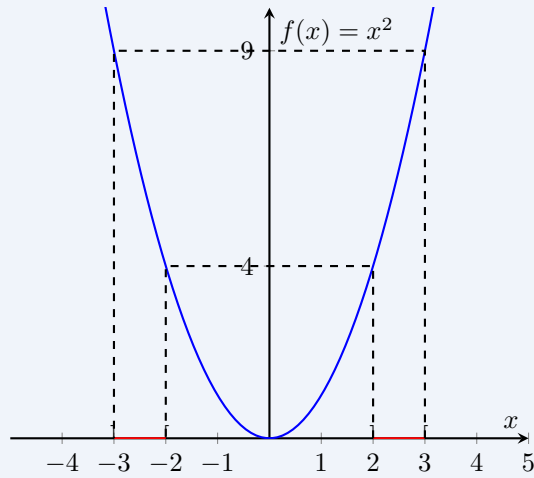


Figure 2.17: Exemple en $f(x) = x^2$

CHAPTER 3

FONCTIONS DE PLUSIEURS VARIABLES

3.1 Introduction

Cadre: $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p$ $D \subset \mathbb{R}^n$

$$F : D \rightarrow \mathbb{R}^p$$

sur $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p$ distances usuelles, sur D la distance héritée de \mathbb{R}^n .
avec des coordonnées cartésiennes

$$F(x_1, \dots, x_n) = (F_1(x_1, \dots, x_n), F_2(x_1, \dots, x_n), \dots, F_p(x_1, \dots, x_n))$$

où $F_i : D \rightarrow \mathbb{R}$

$$F : D \rightarrow \mathbb{R}^p \text{ continue}$$

on connaît:

Lemma 3.1.

$$F : D \rightarrow \mathbb{R}^p \text{ continue ssi:}$$

chaque $F_i : D \rightarrow \mathbb{R}$ est continue

Proof. $Y_n = (Y_{1,n}, \dots, Y_{p,n})$ suite des \mathbb{R}^p . $Y_n \rightarrow Y$ ssi $Y_{i,n} \rightarrow Y_i$ ($1 \leq i \leq p$)

□

Proposition 3.2. Soit $f, g : D \rightarrow \mathbb{R}$ continue.

- $f + g, f \times g$ sont continues sur D
- si $g(X) \neq 0, \forall X \in D, \frac{f}{g}$ continue sur D
- si $f(D) \subset I$ intervalle et $\phi : I \rightarrow \mathbb{R}$ continue, alors $\phi \circ f : D \rightarrow \mathbb{R}$ est continue.
-

$$P : X \rightarrow \sum_{\alpha_1 + \dots + \alpha_n \leq d} a_{\alpha_1, \dots, \alpha_n} x^{\alpha_1} \dots x^{\alpha_n}$$

$$a_{\alpha_1, \dots, \alpha_n} \in \mathbb{R}, d = \text{degré de } P.$$

$$P : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \text{ continue.}$$

3.2 Comment montrer qu'un ensemble est ouvert ou fermé

D'après la proposition 2.62, si $f : D \rightarrow Q$ est continue et $K \subset Q$ ouvert et $K_f \subset Q$ fermé, donc:

- $f^{-1}(K)$ est aussi ouvert
- $f^{-1}(K_f)$ est aussi fermé

Cela nous permet de simplifier les preuves qu'un ensemble est fermé ou ouvert. Voici quelques exemples:

Exemple 3.3.

$$D = \{(x_1, x_2, x_3) : x_1^2 + 2x_2x_3^2 < 2, \sin(x_1x_2) > 0\}$$

$$D = D_1 \cap D_2$$

$$D_1 = f_1^{-1}(]-\infty, 2[)$$

$$f_1(x) = x_1^2 + 2x_2x_3^2$$

$$D_2 = f_2^{-1}(]0, +\infty[)$$

$$f_2(x) = \sin(x_1x_2)$$

D_1, D_2 sont ouverts, donc D ouvert.

Exemple 3.4.

$$D = \{(x_1, x_2) : \frac{e^{x_1-2x_2^2}}{x_1^2 + 3x_2^4} \geq 1\}$$

$$D = f^{-1}([1, +\infty[)$$

$$f(x) = \frac{e^{x_1-2x_2^2}}{x_1^2 + 3x_2^4}$$

$[1, +\infty[$ est fermé dans \mathbb{R} , alors D est aussi fermé car f continue sur $[1, +\infty[$

3.3 Lien avec la compacité

Theorem 3.5. Soit $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$ continue et $K \subset \mathbb{R}^n$ compact. Alors, $F(K)$ est compact dans \mathbb{R}^p

Remark 3.6. On peut remplacer $\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p$ par E, F espaces métriques.

Remark 3.7. U ouvert, f continue $\nRightarrow f(U)$ ouvert:

Exemple 3.8.

$$f(]0, 1[) = [-1, 1]$$

$$f(x) = \sin(2\pi x)$$



Figure 3.1: Exemple qu'une image de l'ouvert n'est pas ouvert

Example 3.9.

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

$$x \longmapsto f(x) = \arctan x.$$

$$f\left(\underbrace{\left]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right[}_{\text{pas compact}}\right) = \underbrace{\mathbb{R}}_{\text{pas compact}}$$

Proof. Soit $(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite dans $F(K)$. On a: $v_n = F(u_n)$ où $u_n \in K$. $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ suite dans K , K compact, donc: \exists sous suite $(u_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ avec

$$u_{\phi(n)} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} u \in K$$

F continue: donc $F(u_{\phi(n)}) = v_{\phi(n)} \rightarrow F(u) \in K$. (v_n) a une sous suite $(v_{\phi(n)})$ qui converge vers $F(u) \in F(K)$, donc $F(K)$ compact! \square

Theorem 3.10. Soit $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ continue et $K \subset \mathbb{R}^n$ compact. Alors f est bornée sur K et atteint ses bornes. I.e, $Q := f(K)$ est bornée et atteint les bornes.

Proof. Weierstrass: $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ $K = [a, b]$.

Je prends (E, d) à la place de \mathbb{R}^n . f bornée sur K : $\exists c_1, c_2$ telles que

$$c_1 \leq f(x) \leq c_2, \forall x \in K \Leftrightarrow f(K) \subset [c_1, c_2]$$

C'est clair car $f(K)$ est compact dans \mathbb{R} , donc bornée.

$$m = \inf_{x \in K} f(x) = \inf f(K)$$

$$M = \sup_{x \in K} f(x) = \sup f(K)$$

À montrer: $\exists x \in K$ tel que $f(x) = m$ et $\exists x' \in K$ tel que $f(x') = M$

$m = \inf f(K)$, ça veut dire que

1. $f(K) \subset [m, +\infty[$ (m minorant de $f(K)$)

2. $\forall \varepsilon > 0, \exists y \in f(K)$ tel que $y \leq m + \varepsilon$

$\varepsilon = \frac{1}{n}$ donne une suite $y_n \in f(K)$ telle que $y_n \rightarrow m$

$$y_n = f(x_n) \quad x_n \in K$$

K compact: \exists sous suite $x_{\phi(n)}$ telle que

$$x_{\phi(n)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x \in K$$

$f : E \rightarrow \mathbb{R}$ continue, donc

$$f(x_{\phi(n)}) = y_{\phi(n)} \rightarrow f(x)$$

Mais, $y_n \rightarrow m$, donc $y_{\phi(n)} \rightarrow m$ et $y_{\phi(n)} \rightarrow f(x)$, donc $m = f(x)$, m est atteint.

Pour montrer que M est atteint la preuve est identique. \square

3.4 Continuité partielle (inutile)

$$D \subset \mathbb{R}^n \quad f : D \rightarrow \mathbb{R} \text{ continue} \quad D \text{ ouvert}$$

Soit $A = (a_1, \dots, a_n) \in D$, il existe des intervalles ouverts I_1, \dots, I_n avec $a_i \in I_i$ tels que $I_1 \times \dots \times I_n \subset D$

Je peux poser

$$f_i(t) = f(a_1, \dots, a_{i-1}, t, a_{i+1}, \dots, a_n) \quad t \in I_i$$

Example 3.11.

$$n = 2 \quad f_1(t) = f(t, a_2) \quad f_2(t) = f(a_1, t)$$

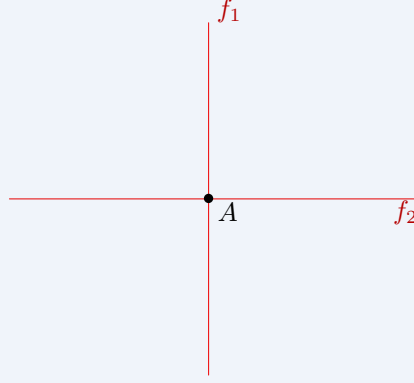


Figure 3.2: f est continue en $A = (a_1, a_2)$

Definition 3.12. f est partiellement continue en $A = (a_1, \dots, a_n)$ si les $f_i(t)$ sont continues en a_i ($1 \leq i \leq n$)

- continuité: $f(x_1, x_2) \xrightarrow{(x_1, x_2) \rightarrow (a_1, a_2)} f(a_1, a_1)$
- partielle: $f(x_1, a_2) \xrightarrow{x_1 \rightarrow a_1} f(a_1, a_2)$ et $f(a_1, x_2) \xrightarrow{x_2 \rightarrow a_2} f(a_1, a_2)$
- Bonne notion: continuité implique la continuité partielle (réciproque fausse)

Example 3.13.

$$f(x_1, x_2) = \begin{cases} \frac{x_1 x_2}{x_1^2 + x_2^2} & \text{si } (x_1, x_2) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x_1, x_2) = (0, 0) \end{cases}$$

continue sur $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$

- partiellement continue en $(0, 0)$

$$f(x_1, 0) = \begin{cases} 0 & \text{si } x_1 = 0 \\ 0 & \text{si } x_1 \neq 0 \end{cases}$$

$$f(0, x_2) = 0 \quad \forall x_2$$

- pas continue en $(0, 0)$:

$$x_1 = r \cos(\theta) \quad x_2 = r \sin(\theta)$$

$$f(r \cos(\theta), r \sin(\theta)) = \begin{cases} 0 & \text{si } r = 0 \\ \frac{r^2 \cos(\theta) \sin(\theta)}{r^2} = \cos(\theta) \sin(\theta) & \text{si } r \neq 0 \end{cases}$$

$$\lim_{r \rightarrow 0} f(r \cos(\theta), r \sin(\theta)) = \cos(\theta) \sin(\theta) \neq 0 \quad \text{si } \theta \neq 0, \pi, \frac{\pi}{2}, \dots$$

CHAPTER 4

DÉRIVATION DES FONCTIONS DE PLUSIEURS VARIABLES

4.1 Introduction

$n = 1$: comment définir $f'(x_0)$?

1. $f'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$
2. DL: $f(x) = f(x_0) + a_1(x - x_0) + (x - x_0)\varepsilon(x)$ où $a_1 = f'(x_0)$

$$f : D \rightarrow \mathbb{R} \quad D \text{ ouvert} \quad X_0 \in D \quad D \subset \mathbb{R}^n$$

Definition 4.1. f est dérivable en X_0 dans la direction \vec{u} ($\neq \vec{0}$) si la fonction

$$\begin{aligned} g : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ t &\longmapsto g(t) = f(X_0 + t\vec{u}). \end{aligned}$$

est dérivable en $t = 0$

Autrement dire, la dérivée directionnelle (dans la direction de vecteur \vec{u}) est donnée par:

$$D_{\vec{u}}f(X_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(X_0 + t\vec{u}) - f(X_0)}{t} \quad (4.1)$$

Dans le cas \mathbb{R} on a eu la définition de la dérivée:

$$f'(x_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t) - f(x_0)}{t}$$

La direction était toujours la même (l'axe x), on peut voir ça comme prendre un vecteur $u = (1)$ et utiliser comme la direction seulement l'axe x et on obtient l'eq. (4.1)

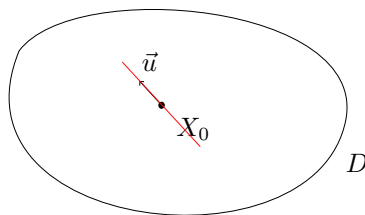


Figure 4.1: Dérivée directionnelle

$\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$ base canonique de \mathbb{R}^n , f admet des dérivées partielles en X_0 si f dérivable en X_0 dans les directions $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$.

$$\frac{d}{dt} f(X_0 + t\vec{e}_i) \big|_{t=0}$$

noté

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(X_0)$$

Par contre, une fonction peut être dérivable dans toutes les directions en un point mais ne pas être continue en ce point, voici

Exemple 4.2.

$$f(x_1, x_2) = \begin{cases} 1 & \text{si } x_2 = x_1^2 \text{ et } (x_1, x_2) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



Figure 4.2: Exemple dérivable mais pas continue

$$f((0, 0) + t\vec{u}) = f(t\vec{u}) = 0$$

si $t \neq 0$ et t petit, on a f dérivable dans toutes les directions.

Mais, f n'est pas continue en $(0, 0)$:

$$X_n = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n^2}\right) \quad X_n \rightarrow (0, 0)$$

$$\forall n, f(X_n) = 1 \quad f(X_n) \not\xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} f(0, 0)$$

Définition 4.3. Soient $D \subset \mathbb{R}^n$ ouvert et $X_0 \in D$, la fonction $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ est **différentiable** en X_0 s'il existe un vecteur $\vec{u} \in \mathbb{R}^n$ tel que

$$f(X_0 + \vec{X}) = f(X_0) + \vec{u} \cdot \vec{X} + \|\vec{X}\| \varepsilon(\vec{X})$$

$$\text{où } \lim_{\vec{X} \rightarrow \vec{0}} \varepsilon(\vec{X}) = 0$$

Intuition. Je propose de réfléchir sur ce que cette définition signifie. Rappelons ce que signifie intuitivement la dérivée au cas $\mathbb{R}^n = \mathbb{R}$ ($n = 1$). Intuitivement, si on zoom la fonction qu'on dérive elle se comporte et a l'air d'être une ligne. Dans le cas $\mathbb{R}^n = \mathbb{R}^2$, si on zoom la fonction elle a l'air d'être un plan. En effet, c'est ça l'idée de la dérivée, que si on fait un petit petit pas d'un fourmit, le déplacement et aussi petit et uniforme. En augmentant n , la dérivée donne des scalaire pour contruire un sous-espace de dimension $n - 1$ de l'espace \mathbb{R}^n .

4.2 DL à l'ordre 1

Cette représentation de la dérivée comme un sous-espace lorsqu'on zoom est représenté par le DL à l'ordre 1. De la définition 4.3, ce vecteur \vec{u} se note $\vec{\nabla} f(X_0)$ (gradient de f en X_0)

Proposition 4.4. f différentiable en $X_0 \Rightarrow f$ dérivable dans toutes les directions en X_0 , et alors:

$$\vec{\nabla} f(X_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} f(X_0) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} f(X_0) \end{pmatrix}$$

dans la base $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$

Proof. f est continue en X_0 $|\vec{u} \cdot \vec{X}| \leq \|\vec{u}\| \|\vec{X}\|$

1. continuité

$$\begin{aligned} |f(X_0 + X) - f(X_0)| &\leq |\vec{u} \cdot X| + \|X\| |\varepsilon(X)| \\ &\leq \|X\| (\|\vec{u}\| + |\varepsilon(x)|) \leq c \|X\| \end{aligned}$$

$$\text{donc: } f(X_0 + X) \xrightarrow{X \rightarrow \vec{0}} f(X_0)$$

2. .

$$\begin{aligned} g(t) &= f(X_0 + t\vec{v}) = f(X_0) + \vec{\nabla} f(X_0) \cdot t\vec{v} + \|t\vec{v}\| \cdot \varepsilon(t\vec{v}) \\ &= f(X_0) + t\vec{\nabla} f(X_0) \cdot \vec{v} + |t| \|\vec{v}\| \varepsilon_1(t) \\ &= f(X_0) + t\vec{\nabla} f(X_0) \cdot \vec{v} \end{aligned}$$

$$\frac{d}{dt} f(X_0 + t\vec{v}) \big|_{t=0} = \vec{\nabla} f(X_0) \cdot \vec{v}$$

(prendre $\vec{v} = \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$ pour les coordonnées de $\vec{\nabla} f(X_0)$)

□

Definition 4.5.

$$D \subset \mathbb{R}^n \quad D \text{ ouvert} \quad f : D \rightarrow \mathbb{R} \text{ est } \mathcal{C}^1 \text{ sur } D$$

si f différentiable en tout $X \in D$ et les fonctions $D \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \frac{\partial f}{\partial x_i}(X) \quad 1 \leq i \leq n$ sont continues sur D

$$\begin{aligned} &: D \longrightarrow \mathbb{R}^n \\ &X \longmapsto \vec{\nabla} f(X) \end{aligned}$$

est continue.

Theorem 4.6. f de classe \mathcal{C}^1 sur D ssi f admet des dérivées partielles continues en tout point de D .

Example 4.7.

$$f(X) = f(X_0) + \vec{\nabla} f(X_0) \cdot (X - X_0) + \|X - X_0\| \varepsilon(X - X_0)$$

linéaire

Dans \mathbb{R}^3 : $f(x, y, z)$

$$S = \{(x, y, z) : f(x, y, z) = 0\}$$

S : surface dans \mathbb{R}^3 , $X_0 \in S$ plan tangent à S en X_0 , plan d'équation:

$$f(X_0) + \vec{\nabla} f(X_0) \cdot X = 0$$

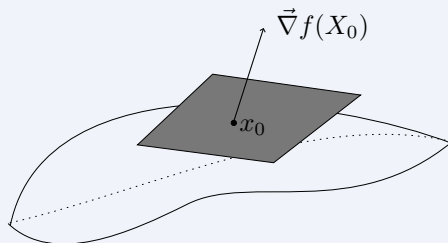


Figure 4.3: Exemple d'une surface différentiable

$$f(X) = f(X_0) + \vec{\nabla} f(X_0) \cdot (X - X_0) + \|X - X_0\| \cdot o(X - X_0)$$

Proposition 4.8. f est de classe \mathcal{C}^1 : f différentiable et

$$\begin{aligned} &: D \longrightarrow \mathbb{R}^n \\ &X \longmapsto \vec{\nabla} f(X) \end{aligned}$$

continue $\Leftrightarrow f$ admet des dérivées partielles continues.

4.3 Extrema et points critiques

Definition 4.9. Extremum (local) de f : minimum ou maximum (local) de f

Definition 4.10. X_0 point critique de f :

$$\vec{\nabla} f(X_0) = \vec{0}$$

Theorem 4.11. Soit $f : D \longrightarrow \mathbb{R}$ différentiable, D ouvert et $X_0 \in D$ (sinon, si D pas ouvert, il faut $X_0 \in \text{Int}(D)$) alors:

$$X_0 \text{ extremum local} \Rightarrow X_0 \text{ point critique}$$

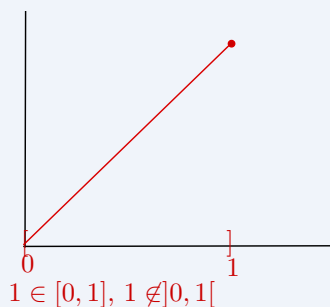


Figure 4.4: point-critique-nestpas-extremum-local

Example 4.12.

4.4 Dérivées partielles d'ordre ≥ 2

Definition 4.13. Soit D , alors $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ est \mathcal{C}^k si $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ est \mathcal{C}^1 et $\partial_{x_i} f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sont \mathcal{C}^{k-1}

Definition 4.14. Soient $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ $\alpha_i \in \mathbb{N}$. On pose

$$\begin{aligned} \partial_x^\alpha f &= \frac{\partial^{\alpha_1}}{\partial x_1^{\alpha_1}} \cdot \dots \cdot \frac{\partial^{\alpha_n}}{\partial x_n^{\alpha_n}} \\ \frac{\partial}{\partial x_1} \frac{\partial}{\partial x_2} \frac{\partial}{\partial x_1} f &\stackrel{?}{=} \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} \frac{\partial}{\partial x_2} f \end{aligned}$$

Theorem 4.15. Lemme de SchwarzSi $f \in \mathcal{C}^2(D)$ alors

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(X) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(X) \quad \forall X \in D, \forall i, j$$

Example 4.16.

$$f(x_1, x_2) = \begin{cases} x_1 x_2 \frac{x_1^2 - x_2^2}{x_1^2 + x_2^2} & \text{si } (x_1, x_2) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x_1, x_2) = 0 \end{cases}$$

$$r^2 \sin(\theta) \cos(\theta) \cos(2\theta) = \frac{1}{4} r^2 \sin(4\theta)$$

On calcule $\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(0, 0)$? C'est $\frac{\partial}{\partial x_1} g(x_1)$ en $x_1 = 0$ pour $g(x_1) = \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1, x_2)|_{x_2=0}$. Calcul de $g(x_1)$:

$$\text{si } x_1 \neq 0 \quad \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1, x_2) = x_1 \frac{x_1^2 - x_2^2}{x_1^2 + x_2^2}, \text{ donc si } x_1 \neq 0 \quad \frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1, 0) = x_1$$

$$\text{2. si } x_1 = 0 \quad f(0, x_2) = 0$$

Conclusion:

$$\frac{\partial f}{\partial x_2}(x_1, 0) = x_1 \quad \forall x_1$$

donc:

$$\frac{\partial}{\partial x_1} \frac{\partial f}{\partial x_2}(0, 0) = 1$$

$\frac{\partial}{\partial x_2} \frac{\partial f}{\partial x_1}(0, 0) = ?$. On voit que, $f(x_2, x_1) = -f(x_1, x_2)$ donc

$$\frac{\partial}{\partial x_2} \frac{\partial f}{\partial x_1}(0, 0) = - \frac{\partial}{\partial x_1} \frac{\partial f}{\partial x_2}(0, 0) = -1$$

Definition 4.17. Soit $f \in \mathcal{C}^2(D)$. Matrice hessienne: matrice $n \times n$

$$H_f(X_0) = \left[\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(X_0) \right]_{1 \leq i, j \leq n}$$

$$\vec{\nabla} f(X_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(X_0) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(X_0) \end{pmatrix}$$

Theorem 4.18. De Taylor à l'ordre 2Soit $f \in \mathcal{C}^2(D)$, $X_0 \in D$. Alors

$$f(X_0 + \vec{X}) = f(X_0) + \vec{\nabla} f(X_0) \cdot \vec{X} + \frac{1}{2} \vec{X} \cdot H_f(X_0) \vec{X}$$

exemple en \mathbb{R}^1

$$f(x_0 + x) = f(x_0) + f'(x_0)x + \frac{1}{2} f''(x_0)x^2 + \dots$$

Intuition. Alors, matrice hessienne sert à calculer dérivée d'ordre 2.

$$\vec{X} \cdot A \vec{X} = \sum_{1 \leq i, j \leq n} x_i a_{i,j} x_j$$

Si $\vec{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ $A = [a_{i,j}]$ on a: $X \mapsto X \cdot AX$ à étudier. Si $A = A^T, A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

"A admet une base orthonormée de vecteurs propres"

Il existe une base $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n$ de \mathbb{R}^n avec $\vec{u}_i \cdot \vec{u}_j = \delta_{i,j}$ (1 si $i = j$ et 0 sinon) et des réels $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ ($\lambda_i = \lambda_j$ possible) tels que

$$\begin{aligned} A\vec{u}_i &= \lambda_i \vec{u}_i \\ \vec{X} &= \sum_{j=1}^n y_j \vec{u}_j \\ \vec{X} \cdot \vec{u}_i &= \sum_{j=1}^n y_j \vec{u}_j \cdot \vec{u}_i = y_i \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \|\vec{X}\|^2 &= \vec{X} \cdot \vec{X} = \left(\sum_{j=1}^n y_j \vec{u}_j \right) \cdot \left(\sum_{i=1}^n y_i \vec{u}_i \right) \\ &= \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n y_j y_i \vec{u}_j \cdot \vec{u}_i \\ &= \sum_{j=1}^n y_j^2 \end{aligned}$$

$$A\vec{X} = A \sum_{j=1}^n y_j \vec{u}_j = \sum_{j=1}^n y_j A\vec{u}_j = \sum_{j=1}^n \lambda_j y_j \vec{u}_j$$

$$\vec{X} \cdot A\vec{X} = \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2$$

1. si $\lambda_i > 0$ ($1 \leq i \leq n$)

$$C = \min \lambda_i > 0$$

$$X \cdot AX \geq C \sum_{i=1}^n y_i^2 = C\|X\|^2$$

2. si $\lambda_i < 0$ ($1 \leq i \leq n$)

$$-C = \max \lambda_i < 0$$

$$X \cdot AX \leq -C\|X\|^2$$

Example 4.19. $n = 2$

$$f(y_1, y_2) = -y_1^2 + 3y_2^2$$

$$\lambda_1 = -1 \quad \lambda_2 = 3$$

$$f(y_1, 0) < f(0, 0) < f(0, y_2)$$

Theorem 4.20. (Nature des points critiques)

Soient $f \in \mathcal{C}^2(D)$, $X_0 \in D$, D ouvert et $\vec{\nabla} f(X_0) = \vec{0}$

1. si toutes les valeurs propres de $H_f(X_0)$ sont > 0 (resp < 0) X_0 est minimum (resp. maximum) local.
2. si toutes les valeurs propres de $H_f(X_0)$ sont non nulles mais pas de même signe, X_0 n'est pas un extremum local: X_0 est un point selle (un col).
3. si 0 valeurs propres de $H_f(X_0)$, pas de conclusion, (X_0 point critique dégénéré)

Example 4.21.

$$f(x, y) = \frac{1}{2}(x^2 - y^2)$$

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$I_f = \{(x, y, z) : z = \frac{1}{2}(x^2 - y^2)\}$$

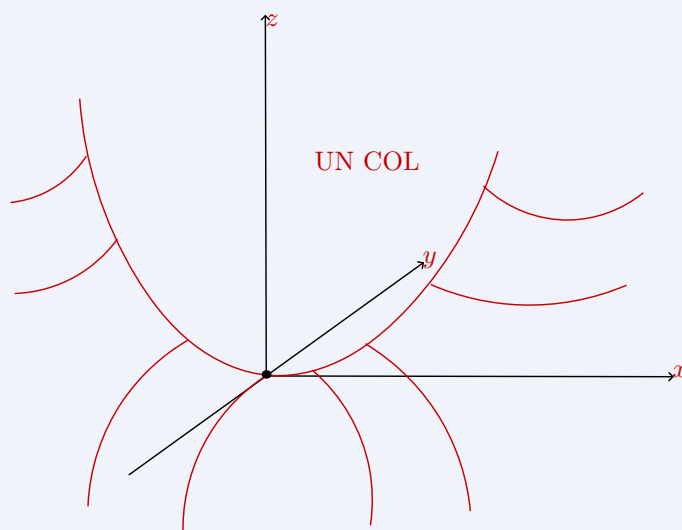


Figure 4.5: exemple-point-selle

$$\vec{\nabla} f(X_0) = \vec{0}!$$

Proof. du théorème 4.20

$$f(X_0 + X) - f(X_0) = \frac{1}{2}X \cdot H_f(X_0)X + \|X\|^2 \varepsilon(X)$$

$$1. \text{ si } \lambda_i > 0 \quad \frac{1}{2}X \cdot H_f(X_0)X \geq C\|X\|^2 \quad C > 0$$

$$f(X_0 + X) - f(X_0) \geq \|X\|^2(C + \varepsilon(X)) \geq \frac{C}{2}\|X\|^2 \text{ si } \|X\| \text{ assez petit}$$

$\Rightarrow X_0$ minimum local

$$2. \text{ si } \lambda_1 < 0 \text{ et } \lambda_2 > 0$$

$$H_f(X_0)\vec{u}_i = \lambda_i \vec{u}_i$$

$$f(X_0 + t\vec{u}_i) = f(X_0) + \frac{1}{2}\lambda_i t^2 + t^2 \varepsilon(t)$$

$$\varepsilon(t\vec{u}_i) = \varepsilon(t)$$

$$f(X_0 + t\vec{u}_i) - f(X_0) = t^2\left(\frac{1}{2}\lambda_i + \varepsilon(t)\right)$$

si $i = 1 < 0$ $|t|$ petit, $i = 2 > 0$ $|t|$ petit, alors X_0 n'est pas un extremum local

$$n = 2$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} \\ a_{2,1} & a_{2,2} \end{pmatrix}$$

$$(a_{1,2} = a_{2,1})$$

Valeurs propres: racines du pol. Caractéristique:

$$P(\lambda) = \det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} a_{1,1} - \lambda & a_{1,2} \\ a_{2,1} & a_{2,2} - \lambda \end{vmatrix} = (\lambda - a_{1,1})(\lambda - a_{2,2}) - a_{1,2}a_{2,1}$$

$$\lambda^2 - (a_{1,1} + a_{2,2})\lambda + a_{1,1}a_{2,2} - a_{2,1}a_{1,2}$$

$$a_{1,1} + a_{2,2} = \text{Tr}(A)$$

$$a_{1,1}a_{2,2} - a_{2,1}a_{1,2} = \det(A)$$

$$x^2 - Sx + P = x^2 - (\lambda_1 + \lambda_2)x + \lambda_1\lambda_2$$

$\det(A)$ = produit des valeurs propres

$\text{Tr}(A)$ = somme des valeurs propres

$$A = H_f(X_0)$$

1. si $\det(A) < 0$, X_0 point col
2. si $\det(A) > 0$
 - (a) $\text{Tr}(A) > 0$, X_0 minimum
 - (b) $\text{Tr}(A) < 0$, X_0 maximum
3. $\det(A) = 0$, X_0 point critique dégénéré

CHAPTER 5

ESPACES VECTORIELS NORMÉS

Soient:

- espace vectoriel E, F , etc
- vecteurs: x, y, e , etc.
- vecteur nul: noté 0_E ou simplement 0
- scalaires: $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$
- $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C}
- $A \in \mathcal{L}(E, F)$ action sur x , notée Ax (plutôt que $A(x)$)
- dimension: E de dimension finie si E admet une base avec un nombre fini d'éléments, sinon E est dit de dimension infinie $\Leftrightarrow \forall N \in \mathbb{N}$, il existe une famille libre de N vecteurs. La dimension dépend de \mathbb{K} !
 - sur \mathbb{C} $\dim \mathbb{C} = 1$ base formée du vecteur $1 \in \mathbb{C}$
 - sur \mathbb{R} $\dim \mathbb{C} = 2$ base formée de $1, i$

$$z = z \cdot 1 \quad z \in \mathbb{C}$$

$$z = x \cdot 1 + y \cdot i \quad x, y \in \mathbb{R}$$

$\mathbb{C} \sim \mathbb{R}^2$ comme \mathbb{R} espace vectoriel

BIBLIOGRAPHY

- [1] Christian Gérard. *Analyse et Géométrie (OLMA251)*. fre.
- [2] Christian Gérard. *Cours Magistral d'Analyse et Géométrie (OLMA251) à l'Université Paris-Saclay*. 2024-2025.