

UNIVERSITE DE NICE-SOPHIA ANTIPOLIS

POLYTECH'NICE-SOPHIA

PEIP2

ANNEE UNIVERSITAIRE 2016/2017

Fonctions de plusieurs variables

René-J. BWEMBA

CHAPITRE 3 – FONCTIONS DE PLUSIEURS VARIABLES

1. GENERALITES ET NOTION DE LIMITE
 - 1.1 LIMITE D'UNE FONCTION EN UN POINT
 - 1.2 APPLICATIONS PARTIELLES
2. CONTINUITE DANS UN E.V.N. - APPLICATIONS LIPSCHITZIENNES
 - 2.1 CONTINUITE
 - 2.2 APPLICATIONS LIPSCHITZIENNES
3. DIFFERENTIABILITE D'UNE FONCTION DE \mathbb{R}^n DANS \mathbb{R}^p .
 - 3.1 DIFFERENTIABILITE
 - 3.2 DERIVEE DIRECTIONNELLE
 - 3.3 FONCTIONS DE CLASSE \mathcal{C}^1
4. DERIVEES PARTIELLES SECONDES ET EXTREMA LOCAUX
 - 4.1 MATRICE HESSIENNE
 - 4.2 EXTREMUM LOCAL

1. GENERALITES ET NOTION DE LIMITE.

1.1 LIMITE D'UNE FONCTION EN UN POINT.

Soient deux espaces vectoriels normés (E, \mathcal{N}_E) et (F, \mathcal{N}_F) .

Soit f une application définie sur un sous-espace vectoriel V de E à valeurs dans F .

Soit enfin $x_0 \in \bar{V}$.

DEFINITION 1.1.

On dit que f admet pour limite $l \in F$ quand x tend vers x_0 si :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in V, \mathcal{N}_E(x - x_0) < \eta \Rightarrow \mathcal{N}_F(f(x) - l) < \varepsilon$$

On note alors :

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

REMARQUE 1.1.

Comment traduire cette notion en termes de boules ?

Nous pouvons ré-écrire la DEFINITION 1.1 sous la forme :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0; f(\mathcal{B}_{\mathcal{N}_E}(x - x_0, \eta)) \subset \mathcal{B}_{\mathcal{N}_F}(f(x) - l, \varepsilon)$$

PROPOSITION 1.1.

On a les équivalences suivantes :

- (i) $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = l$
- (ii) L'image par f de toute suite de vecteurs de V (convergeant vers x_0) tend vers l ; en d'autres termes :

$$\forall \{x_n\}_{n \in \mathbb{N}} \in V \text{ t. q. } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 \quad , \quad \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = l$$
- (iii) $\forall \{x_n\}_{n \in \mathbb{N}} \in V \text{ t. q. } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 \quad , \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \mathcal{N}_F(f(x_n) - l) = 0$

REMARQUE 1.2.

- (i) Unicité de la limite : si la limite existe, alors elle est unique.
- (ii) Si E et F sont deux espaces vectoriels de dimension finie, alors la notion de limite ne dépend pas des normes choisies.
- (iii) Dans la pratique : on peut étudier l'existence et calculer la valeur (éventuelle) d'une limite l de f en $x_0 \in \bar{V}$ par majoration, par encadrement, par composition (de limites)...

EXEMPLE 1.1.

Soit la fonction f définie de $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ à valeurs dans \mathbb{R} par :

$$f(x, y) = \frac{\sin(x^4) + \sin(y^4)}{\sqrt{x^4 + y^4}}$$

La limite de f en $(0,0)$ existe-t-elle ?

On peut partir de la majoration : $|\sin x| \leq |x|$, $\forall x \in \mathbb{R}$

Et donc

$$|f(x, y)| \leq \frac{|\sin(x^4) + \sin(y^4)|}{\sqrt{x^4 + y^4}} \leq \frac{|\sin(x^4)| + |\sin(y^4)|}{\sqrt{x^4 + y^4}} \leq \frac{|x^4| + |y^4|}{\sqrt{x^4 + y^4}} = \frac{x^4 + y^4}{\sqrt{x^4 + y^4}}$$

Puis,

$$|f(x, y)| \leq \sqrt{x^4 + y^4}$$

Et comme

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \sqrt{x^4 + y^4} = 0$$

On en déduit :

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0$$

EXEMPLE 1.2.

Par encadrement, on peut calculer la limite de la fonction suivante en $(0,0)$.

$$f(x,y) = \frac{1 + \cos x}{|\ln|y||}$$

En effet, sachant que pour tout $x \in \mathbb{R}$:

$$0 \leq 1 + \cos x \leq 2$$

On a :

$$0 \leq \frac{1 + \cos x}{|\ln|y||} \leq \frac{2}{|\ln|y||}$$

Or

$$\lim_{y \rightarrow 0} \frac{2}{|\ln|y||} = 0$$

Et donc

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0$$

1.2 APPLICATIONS PARTIELLES.

DEFINITION 1.2.

Nous considérons les e.v.n suivants : (E, \mathcal{N}) , (E_1, \mathcal{N}_1) et (E_2, \mathcal{N}_2) , et la fonction :

$$f: E_1 \times E_2 \rightarrow E$$

telle que

$$\forall (x,y) \in E_1 \times E_2, \quad f(x,y) = z$$

On appelle alors applications partielles, les applications définies par :

- (i) $\forall a \in E_1, f_a: E_2 \rightarrow E, \text{ t.q. } f_a(y) = f(a,y) ;$
- (ii) $\forall b \in E_2, f_b: E_1 \rightarrow E, \text{ t.q. } f_b(x) = f(x,b) .$

PROPOSITION 1.2.

Soit un vecteur $(a, b) \in E_1 \times E_2$.

Si

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} f(x, y) = l$$

Alors

$$\lim_{y \rightarrow b} f(a, y) = l \quad \text{et} \quad \lim_{x \rightarrow a} f(x, b) = l$$

(c'est -à-dire que les applications partielles tendent également vers l)

ATTENTION : la réciproque est FAUSSE.

EXEMPLE 1.3.

Soit la fonction f définie sur $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ par :

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

Afin de calculer la limite de cette fonction en $(0,0)$, étudions ses applications partielles :

Fixons $a = 0$, $f(0, y) = 0$ et $\lim_{y \rightarrow 0} f(0, y) = 0$

De même,

fixons $b = 0$, $f(x, 0) = 0$ et $\lim_{x \rightarrow 0} f(x, 0) = 0$.

Cependant,

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) \neq 0$$

Car si on considère la suite $\{u_n\}_{n \in \mathbb{N}^*}$ de $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ définie par :

$$u_n = (x_n, y_n) = \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right)$$

On a bien :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (x_n, y_n) = (0,0)$$

Calculons à présent

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n, y_n)$$

On a :

$$f(x_n, y_n) = \frac{\left(\frac{1}{n}\right) \cdot \left(\frac{1}{n}\right)}{\left(\frac{1}{n}\right)^2 + \left(\frac{1}{n}\right)^2} = \frac{1}{2}$$

Et donc

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n, y_n) = \frac{1}{2} \neq 0$$

L'unicité de la limite quand elle existe, permet donc de conclure que la fonction f n'admet pas de limite en $(0,0)$.

D'où la remarque suivante.

REMARQUE 1.3.

Pour montrer qu'une fonction f n'admet pas de limite en un point (x_0, y_0) , il suffira de montrer que les applications partielles f_{x_0} et f_{y_0} ont des limites différentes quand $y \rightarrow y_0$ et quand $x \rightarrow x_0$ ou alors que l'une des applications partielles n'admet pas de limite.

2. CONTINUITÉ DANS UN E.V.N. ET APPLICATIONS LIPSCHITZIENNES.

Soient deux espaces vectoriels normés (E, \mathcal{N}_E) et (F, \mathcal{N}_F) .

Soit f une application définie sur un sous-espace vectoriel V de E à valeurs dans F .

2.1 CONTINUITÉ.

DEFINITION 2.1.

On dit que f est continue en $x_0 \in E$, si et seulement si

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in V, \mathcal{N}_E(x - x_0) < \eta \Rightarrow \mathcal{N}_F(f(x) - f(x_0)) < \varepsilon$$

On dit que f est continue sur V si et seulement si f est continue en tout point de V .

REMARQUE 2.1.

f est continue en x_0 peut donc s'interpréter par :

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$$

EXEMPLE 2.1.

La fonction f définie sur \mathbb{R}^2 et à valeurs dans \mathbb{R} , par :

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{\sin(x+y)}{x+y} & x \neq -y \\ 1 & x = -y \end{cases}$$

est continue sur \mathbb{R}^2 .

En effet :

Pour $x \neq -y$: la fonction f est continue comme quotient de fonctions continues (de dénominateur non nul) ;

Pour $x = -y$:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x,-x)} \frac{\sin(x+y)}{x+y} = \lim_{u \rightarrow 0} \frac{\sin u}{u} = 1$$

D'autre part, par définition de f :

$$f(x, -x) = 1$$

On en déduit donc la continuité de f sur \mathbb{R}^2 .

PROPOSITION 2.1.

Soit (E, \mathcal{N}_E) un espace vectoriel normé.

Soit f une application définie sur un sous-espace vectoriel V de E à valeurs (vectorielles) dans $F = \mathbb{R}^p, p \in \mathbb{N}^*$.

On note : $f(x) = (f_1(x), \dots, f_p(x))$, $\forall x \in V$

Soit enfin $x_0 \in V$.

f est continue en x_0 si et seulement si f_j est continue en $x_0, \forall j = 1, \dots, p$.

EXEMPLE 2.2.

L'application $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par :

$$\varphi(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$$

est continue sur \mathbb{R}^2 car

$$\varphi_1(r, \theta) = r \cos \theta$$

et

$$\varphi_2(r, \theta) = r \sin \theta$$

sont continues de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.

2.2 APPLICATIONS LIPSCHITZIENNES.

DEFINITION 2.2.

Soient deux espaces vectoriels normés (E, \mathcal{N}_E) et (F, \mathcal{N}_F) .

Soit f une application définie sur un sous-espace vectoriel V de E à valeurs dans F .

L'application f est dite lipschitzienne de rapport $k > 0$ (ou encore k -lipschitzienne) si et seulement si :

$$\exists k > 0, \forall (x, y) \in V^2, \quad \mathcal{N}_F(f(x) - f(y)) \leq k \mathcal{N}_E(x - y)$$

CONSEQUENCE IMMEDIATE :

Une application lipschitzienne est continue sur son domaine de définition.

Démonstration :

Soit $x_0 \in V$, montrons que f est continue en x_0 c'est-à-dire :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in V, \mathcal{N}_E(x - x_0) \leq \eta \Rightarrow \mathcal{N}_F(f(x) - f(x_0)) \leq \varepsilon \quad (2)$$

D'après l'hypothèse que f est k -lipschitzienne, on a :

$$\exists k > 0, \forall (x, y) \in V^2, \quad \mathcal{N}_F(f(x) - f(y)) \leq k \mathcal{N}_E(x - y)$$

En $y = x_0$:

$$\mathcal{N}_F(f(x) - f(x_0)) \leq k \mathcal{N}_E(x - x_0) \leq k\eta$$

Il suffit de choisir : $\eta = \frac{\varepsilon}{k}$ pour conclure à la continuité de f en x_0 .

EXEMPLE 2.3.

- (i) **Toute application f continue sur $[a,b]$ à valeurs dans \mathbb{R} dont la dérivée est également continue sur $[a,b]$ à valeurs dans \mathbb{R} est lipschitzienne.**

On a pour tous $x, y \in [a, b]$:

$$|f(x) - f(y)| = \left| \int_x^y f'(t) dt \right| \leq \sup_{t \in [a,b]} |f'(t)| \int_x^y dt$$

En effet, l'application $|f'|$ étant continue sur $[a, b]$, $|f'|$ est bornée, c'est-à-dire :

$$\exists M > 0, |f'(t)| \leq M, \forall t \in [x, y] \subset [a, b]$$

Donc :

$$|f(x) - f(y)| \leq M|x - y|$$

L'application f est M-lipschitzienne.

- (ii) **Dans l'e.v.n (E, \mathcal{N}) , l'application \mathcal{N} est 1-lipschitzienne.**

Considérons la DEFINITION 2.2 pour l'application \mathcal{N} :

$$\mathcal{N}_F(\mathcal{N}(x) - \mathcal{N}(y)) \leq k \mathcal{N}_E(x - y)$$

Or $\mathcal{N}: E \rightarrow \mathbb{R}^+$, on peut donc choisir pour la norme \mathcal{N}_F la valeur absolue, et $\mathcal{N}_E = \mathcal{N}$.

L'inéquation précédente devient :

$$|\mathcal{N}(x) - \mathcal{N}(y)| \leq k \mathcal{N}(x - y)$$

A-t-on alors :

$$|\mathcal{N}(x) - \mathcal{N}(y)| \leq \mathcal{N}(x - y) \quad ?$$

L'inégalité triangulaire donne :

$$\begin{aligned} \mathcal{N}(x) &= \mathcal{N}(x - y + y) \leq \mathcal{N}(x - y) + \mathcal{N}(y) \Rightarrow \mathcal{N}(x) - \mathcal{N}(y) \leq \mathcal{N}(x - y) \\ &\Rightarrow |\mathcal{N}(x) - \mathcal{N}(y)| \leq \mathcal{N}(x - y) \end{aligned}$$

- (iii) **L'application produit (notée p), définie de la boule $\mathcal{B}(0, r) \subset \mathbb{R}^2, r > 0$, à valeurs dans \mathbb{R} par : $p(x, y) = xy$ est lipschitzienne.**

En effet, prenons : $(u, v) \in \mathcal{B}(0, r), t.q. u = (x_1, y_1) ; v = (x_2, y_2) .$

Considérons les espaces vectoriels normés $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$ et $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ et montrons qu'il existe un réel $k > 0$

$$\forall u, v \in \mathcal{B}(0, r), |p(u) - p(v)| \leq k \|u - v\|_\infty$$

C'est-à-dire

$$|x_1 y_1 - x_2 y_2| \leq k \max(|x_1 - x_2|, |y_1 - y_2|)$$

Or

$$\begin{aligned} |x_1 y_1 - x_2 y_2| &= |x_1 y_1 - x_2 y_1 + x_2 y_1 - x_2 y_2| = |(x_1 - x_2)y_1 + (y_1 - y_2)x_2| \\ &\leq |x_1 - x_2||y_1| + |y_1 - y_2||x_2| \leq \max(|x_1 - x_2|, |y_1 - y_2|) \cdot (|y_1| + |x_2|) \\ &\leq 2r \max(|x_1 - x_2|, |y_1 - y_2|) \end{aligned}$$

On prend $k = 2r$.

L'application p est k -lipschitzienne sur $\mathcal{B}(0, r)$, $\forall r > 0$, elle est donc continue sur $\mathcal{B}(0, r)$, $\forall r > 0$, on en déduit que cette application est continue sur $\mathbb{R}^2 = \bigcup_{r>0} \mathcal{B}(0, r)$.

PROPOSITION 2.2 :

Soit (E, \mathcal{N}_E) un e.v.n de dimension **finie** ; et soit (F, \mathcal{N}_F) un e.v.n quelconque.

Alors, toute application $f: E \rightarrow F$ est lipschitzienne.

Démonstration : (à voir)

COROLLAIRE 2.2 :

Soit (E, \mathcal{N}_E) un e.v.n de dimension **finie** ; et soit (F, \mathcal{N}_F) un e.v.n quelconque.

Alors :

- (i) Toute application $f: E \rightarrow F$ est continue sur E ;
- (ii) L'application « somme », $S: E \times E \rightarrow F$, t.q. $S(x, y) = x + y$ est continue sur $E \times E$;
- (iii) Si $E = \mathbb{R}^n$, l'application « coordonnée », $\pi_i: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, t.q. $\pi_i(x_1, \dots, x_n) = x_i$ est continue sur \mathbb{R}^n .

CONTINUITE ET COMPOSITION DE LIMITES :

PROPOSITION 2.3 :

Soient E, F, G trois e.v.n.

Soient deux applications continues f, g ;

$f: V \subset E \rightarrow F, g: W \subset F \rightarrow G$;

Alors l'application :

$$g \circ f: V \cap f^{-1}(W) \rightarrow G$$

Est continue sur son ensemble de définition.

EXEMPLE 2.4 :

- (i) Soit $E = \mathbb{R}^p$. Soient $n_1, n_2, \dots, n_p \in \mathbb{N}^*$. L'application $\varphi: E \rightarrow \mathbb{R}$ telle que :
 $\varphi(x_1, x_2, \dots, x_p) = x_1^{n_1} + x_2^{n_2} + \dots + x_p^{n_p}$ est continue.
En fait, les polynômes à plusieurs variables sont continues sur E .
- (ii) Les fonctions définies par des formules explicites, par composition de fonctions usuelles ($\sin, \cos, \exp, \sqrt{}, \frac{1}{x}, \dots$) et de polynômes sont continues sur leur ensemble de définition.

CONTINUITE ET DENSITE :

THEOREME 2.1 (Prolongement unique) :

Soit E un e.v.n.

Soit V un sous-espace vectoriel de E , **dense** dans E (c'est-à-dire $\bar{V} = E$).

Soient deux applications f, g définies et continues sur E , et à valeurs dans F .

Si $f(x) = g(x), \forall x \in V$ alors $f(t) = g(t), \forall t \in E$.

Démonstration :

Soit $a \in E$, comme $\bar{V} = E$ alors $a \in \bar{V}$.

Il existe donc une suite $\{x_n\}$ de vecteurs de V qui converge vers a .

Et par hypothèse,

$$\forall n \geq 0, f(x_n) = g(x_n)$$

Donc

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} g(x_n)$$

Par continuité des applications f et g , on a :

$$f(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n) = g(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n)$$

C'est-à-dire

$$f(a) = g(a)$$

Le vecteur a étant quelconque dans E , on conclut que :

$$\forall t \in E, f(t) = g(t)$$

BORNES D'UNE FONCTION CONTINUE :

Une fonction continue sur un intervalle fermé, borné $[a, b]$ inclus dans \mathbb{R} est bornée et atteint ses bornes.

La notion de compact permet de généraliser cette propriété qui sera utile lors de l'étude des extrema de fonctions de plusieurs variables.

RAPPELS :

Un sous-espace V de E est fermé ssi $\bar{V} = V$.

DEFINITION 2.3 :

Soit (E, \mathcal{N}) un e.v.n et soit V un sous-espace vectoriel de E .

- (i) Le sous-espace V est dit borné s'il existe un réel $r > 0$ tel que $V \subseteq \bar{B}_{\mathcal{N}}(0, r)$ c'est-à-dire :

$$\forall x \in V, \quad \mathcal{N}(x) \leq r$$

- (ii) Supposons E de dimension finie. Si V est un sous-espace vectoriel fermé et borné de E , alors on dit que V est un sous-espace vectoriel compact de E .

THEOREME 2.2 :

Soit (E, \mathcal{N}) un e.v.n de dimension finie et soit V un sous-espace vectoriel **compact** de E .

Soit une application f définie et **continue** sur V à valeurs dans \mathbb{R} .

Alors f est bornée sur V et atteint ses bornes, c'est-à-dire :

- Il existe un vecteur m de V tel que : $f(m) = \inf_V f(x)$;
- Il existe également un vecteur M de V tel que : $f(M) = \sup_V f(x)$.