

CALCUL DIFFÉRENTIEL DES FONCTIONS DE \mathbb{R}^p DANS \mathbb{R}^n

1. Différentiabilité, dérivées partielles, classe C^1

1.1. Des classiques

Exercice 1.1. — Soit $\gamma : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ continue et $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ définie par :

$$f(x; y) = \int_0^x \int_0^y \gamma(u; v) \, dv \, du.$$

1. Montrer que f est de classe C^1 ;
2. Donner des conditions suffisantes portant sur l'existence et la continuité de certaines dérivées partielles de γ pour que f soit de classe C^2 ; de classe C^3 ; etc...

Exercice 1.2. — Soit $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ définie par :

$$g(x; y) = \begin{cases} \frac{f(x) - f(y)}{x - y} & \text{si } x \neq y \\ f'(x) & \text{si } x = y \end{cases} ;$$

1. Montrer que g est de classe C^0 sur \mathbb{R}^2 si f est de classe C^1 ;
2. Montrer que g est de classe C^1 sur \mathbb{R}^2 si f est de classe C^2 ;

Exercice 1.3. — Soit f définie par :

$$f(x; y) = \begin{cases} \frac{1}{2} \frac{x \sin y - y \sin x}{x^2 + y^2} & \text{si } (x; y) \neq (0; 0) \\ 0 & \text{si } (x; y) = (0; 0) \end{cases} ;$$

Montrer que f est de classe C^1 sur \mathbb{R}^2

1.2. Calcul différentiel en géométrie

Exercice 1.4. — On appelle inversion de pôle O et de rapport $k \in \mathbb{R}^*$ du plan euclidien P ; l'application F qui à tout $m \in P \setminus \{O\}$ associe le point M de la droite Om tel que $\overline{Om} \cdot \overline{OM} = k$;

1. Montrer que F est différentiable sur $P \setminus \{O\}$ et calculer sa différentielle.
2. En déduire que F est une application conforme.

Exercice 1.5. — Soit $E; F; G; H$ des espaces vectoriels normés, les trois premiers étant de dimension finie, B une forme bilinéaire (continue) de $F \times G$ dans H ; $f; g$ deux applications d'un ouvert $U \subset E$ dans $F; G$ respectivement.

1. On suppose que f et g sont différentiables en $a \in U$; montrer que $B(f; g)$ est différentiable en a et déterminer sa différentielle.
2. Applications ?

Exercice 1.6. — Soit $f \in C^1(\mathbb{R}^3)$ et $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ définie par $F(x) = x \wedge f(x)$ pour tout $x \in \mathbb{R}^3$. Montrer que F est différentiable sur \mathbb{R}^3 et calculer sa différentielle.

Exercice 1.7. — Pour $n \in \mathbb{N}$, on considère, pour $k \in \mathbb{R}^n$

$$f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \text{ définie par } f(x) = \frac{x}{\|x\|^2} \text{ pour } x \neq 0$$

où $\|x\|$ désigne la norme euclidienne dans \mathbb{R}^n :

1. Montrer que f est différentiable sur $\mathbb{R}^n \setminus \{0\}$ et calculer sa différentielle. On procédera par composition.
2. Donner une interprétation géométrique de $df_x = f'(x)$:

Exercice 1.8. — Soit N une norme sur \mathbb{R}^n , $n \geq 1$; montrer que N n'est pas différentiable en $0_{\mathbb{R}^n}$:

Exercice 1.9. — Soit $(E; \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace préhilbertien réel ou complexe ; montrer que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est différentiable sur $E \setminus \{0\}$ et calculer sa différentielle.

1.3. Calcul différentiel en algèbre linéaire

Exercice 1.10. — Soit $\det : M_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ l'application déterminant ;

1. Montrer que \det est différentiable et même de classe C^1 sur $M_n(\mathbb{R})$:
2. Montrer qu'on a le formule :

$$D_M(\det)(A) = d_A(\det)(M) = \text{tr}(\mathbb{A}^t M) \quad \text{où} \quad \mathbb{A} = {}^t \text{Com}(A) :$$

3. Application : déterminer la dérivée de l'application $\hat{A}_A : t \mapsto \det(A + tI_n)$:

Exercice 1.11. — Soit $n \in \mathbb{N}^*$

1. Montrer que $GL_n(\mathbb{R})$ est un ouvert de $M_n(\mathbb{R})$:
2. Montrer que l'application $f : GL_n(\mathbb{R}) \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$ définie par $f(X) = X^{-1}$ est différentiable et calculer sa différentielle.

Exercice 1.12. — Soit $f : M_n(\mathbb{R}) \rightarrow M_n(\mathbb{R})$ définie par $f(X) = X^2$:

Montrer que f est différentiable et calculer sa différentielle.

Généraliser à $X \mapsto X^k$:

Exercice 1.13. — Soit $f : M_n(\mathbb{R}) \rightarrow M_n(\mathbb{R})$ définie par $f(A) = {}^t A A$:

1. Montrer que f est différentiable et calculer sa différentielle.
2. Établir que le noyau de df_A est défini par :

$$\ker df_A = \{ H \in M_n(\mathbb{R}) ; {}^t A H \text{ est antisymétrique} \}$$

Exercice 1.14. — Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ de classe C^2 :

1. On suppose que pour tout $M \in \mathbb{R}^2$, $df_M \in SO(2)$: Montrer que f est une rotation autour du plan.
2. Et si pour tout $M \in \mathbb{R}^2$, $df_M \in O(2)$?

Exercice 1.15. — Soit $(E; h; \cdot, \cdot)$ un espace euclidien. On dit que $f : E \rightarrow E$ de classe C^k , $k \geq 2$, est une isométrie infinitésimale de E si pour tout $M \in E$, $df_M \in O(E)$:

1. Montrer que la condition précédente peut s'écrire :

$$8M \in E; \quad 8u, v \in E; \quad h(D_u f(M); D_v f(M)) = h(u; v) :$$

En déduire que pour tout $u, v, w \in E$:

$$D_{w;u}^2 f(M); D_v f(M) = D_u f(M); D_{w;v}^2 f(M) = 0 :$$

2. Lemme des Tresses : soit $\omega : E^3 \rightarrow \mathbb{R}$ trilinéaire, symétrique en v, w et antisymétrique en u, v . Montrer que $\omega = 0$:
3. Appliquer ce qui précède à $(u; v; w) \mapsto D_u f(M); D_{w;v}^2 f(M)$: En déduire que, df_M étant injective, que pour tout w, v , $D_{w;u}^2 f(M) = 0$; puis que f est affine et en déduire que f est une isométrie affine de E :

2. Laplacien et fonctions harmoniques

Définition 2.1. — On appelle laplacien d'une application

$$f : U \rightarrow \mathbb{R} \quad (resp. \quad f : U \rightarrow \mathbb{R}) \quad (resp. \quad f : U \rightarrow \mathbb{R})$$

de classe C^2 sur un ouvert U de \mathbb{R}^2 (resp. \mathbb{R}^3); l'application notée Δf et définie par

$$\Delta f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \quad (respectivement \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}).$$

Dans ces conditions f est dite harmonique si $\Delta f = 0$:

Exercice 2.1. — Exemples.

1. Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ définie par :

$$f(x; y) = \ln |e^{ze^i} - z| \quad \text{avec } z = x + iy :$$

Montrer que f est harmonique sur \mathbb{R}^2 :

2. Montrer que si f est harmonique et de classe C^3 ; alors $\frac{\partial f}{\partial x}$ et $y \frac{\partial f}{\partial x} - x \frac{\partial f}{\partial y}$ sont harmoniques sur \mathbb{R}^2 :
3. Vérifier que $f : (x; y; z) \mapsto \arctan \frac{y}{x} + \arctan \frac{z}{y} + \arctan \frac{x}{z}$ est harmonique sur $\mathbb{R}^3 \setminus \mathbb{R}^2 \setminus \mathbb{R}$:

Exercice 2.2. — On considère f la composition :

$$(x; y; z) \mapsto \frac{F}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \quad f((x; y; z)) = (F \pm r)((x; y; z)) :$$

On suppose que F est de classe C^2 :

1. Calculer $\frac{\partial f}{\partial x}$; $\frac{\partial f}{\partial y}$; $\frac{\partial f}{\partial z}$ en fonction de $\frac{dF}{dr}$ et $\frac{\partial r}{\partial x}$; $\frac{\partial r}{\partial y}$; $\frac{\partial r}{\partial z}$:
2. Calculer $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$; $\frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$; $\frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$ en fonction de $\frac{d^2 F}{dr^2}$; $\frac{dF}{dr}$ et r :

3. Montrer que pour tout $r \neq 0$ et pour tout $M(x; y; z) \in \mathbb{R}^3$ on a :

$$\Delta f = \frac{d^2 F}{dr^2} + \frac{2}{r} \frac{dF}{dr}.$$

4. En déduire toutes les fonctions F telles que f est harmonique sur \mathbb{R}^3 :

Exercice 2.3. — Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^2 et

$$\phi : \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (r; \mu) & \mapsto & (x; y) \end{matrix} \quad \text{avec} \quad \begin{matrix} x \\ y \end{matrix} = \begin{matrix} r \cos \mu \\ r \sin \mu \end{matrix}.$$

Expliciter les dérivées partielles secondes de $F = f \circ \phi$. En déduire que :

$$\Delta f = \frac{\partial^2 F}{\partial r^2} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 F}{\partial \mu^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial F}{\partial r}$$

qu'on appelle l'expression du laplacien en coordonnées polaires.

3. Équations aux dérivées partielles

Exercice 3.1. — Soit $(a; b; c) \in \mathbb{R}^3$, $f(0; 0; 0) = g$; existe-t-il $(\phi; \psi) \in \mathbb{R}^2$ avec $\phi \neq \psi$ tel que le changement de variable :

$$\phi : \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x; y) & \mapsto & (u; v) \end{matrix} \quad \text{avec} \quad \begin{matrix} u \\ v \end{matrix} = \begin{matrix} \phi x + y \\ \psi x + y \end{matrix}$$

telle que :

$$(e) \quad a \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + 2b \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} + c \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 0 \quad \left(\begin{matrix} \frac{\partial^2 F}{\partial u \partial v} \\ f \end{matrix} \right) = F \circ \phi$$

Résoudre (e) dans ce cas ; envisager le cas particulier $b^2 - ac = 0$:

Exercice 3.2. — Résoudre les E D P suivantes, en utilisant le changement de variable indiqué :

$$1 = x \frac{\partial f}{\partial x} + y \frac{\partial f}{\partial y} = \rho \frac{\partial f}{\partial \rho}; \quad \text{en passant en polaires.}$$

$$2 = x^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + 2xy \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} + y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 0 \quad \text{avec} \quad \begin{matrix} x \\ y \end{matrix} = \begin{matrix} u \\ uv \end{matrix} \quad x > 0;$$

$$3 = 2 \left(y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + 2y \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \right) = y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \quad \text{avec} \quad \begin{matrix} x \\ y \end{matrix} = \begin{matrix} u^2 + v^2 \\ u + v \end{matrix} :$$

$$4 = x^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 0 \quad \text{avec} \quad \begin{matrix} u \\ v \end{matrix} = \begin{matrix} x \\ xy \end{matrix} \quad x > 0; y > 0;$$

4. Extremum

Exercice 4.1. — Déterminer les extrema de la fonction :

$$f : \begin{matrix} \mathbb{R} & \rightarrow & \mathbb{R} \\ (x; y) & \mapsto & xy(1 - x - y) \end{matrix} :$$

Soit T le compact défini par $T = \{(x; y); x \geq 0; y \geq 0; x + y \leq 1\}$; interpréter le résultat en termes de produit des distances du point de coordonnées $(x; y)$ aux côtés du triangle délimitant T :

Exercice 4.2. — On considère, dans un espace euclidien orienté de dimension 3, les droites non coplanaires :

$$D_1 = D(A; \vec{u}) \quad \text{et} \quad D_2 = D(B; \vec{v}) :$$

Pour $M = A + s\vec{u}$ et $P = B + t\vec{v}$; montrer que la fonction :

$$F(s, t) = \frac{1}{2} \|\vec{MP}\|^2$$

atteint un minimum dont on précisera la valeur en fonction de A, B, \vec{u}, \vec{v} pour un unique couple $(M_1; P_1) \in D_1 \times D_2$ tel que la droite M_1P_1 soit perpendiculaire commune aux deux droites D_1 et D_2 :

Exercice 4.3. — Déterminer les extrema des fonctions $f : (x; y) \mapsto f(x; y)$ définies par les expressions suivantes :

$$1: x^2 + xy + y^2 + 2x + 3y \quad 2: x^3 + 3xy^2 - 15x - 12y \quad 3: xy^2(1 - x - y)$$

$$4: x^3 + y^3 - 15xy \quad 5: x^4 + y^4 - 4(x - y)^2 \quad 6: x^2y^3 - 1 - \frac{1}{3}x - \frac{1}{3}y :$$

$$7: x^2y + \ln(1 + y^2) \quad 8: x^2(1 + y)^3 + y^4 \quad 9: 2x^4 - 3x^2y + y^2$$

Exercice 4.4. — Soit $f : (x; y; z) \mapsto f(x; y; z)$ définie par l'expression suivante :

$$f(x; y; z) = \frac{x^2}{2} + xyz + y - z :$$

1. Montrer que f n'admet qu'un seul point critique $M_0 = (1; 1; 1)$:

2. Établir que f n'admet pas d'extremum local sur \mathbb{R}^3 :

Exercice 4.5. — Vérifier que $f(0; 0; 0)$ est un minimum local pour

$$f : x \mapsto x^2 + y^2 + z^2 - 2xyz :$$

Exercice 4.6. — Déterminer les extrema de la fonction $f : (x; y; z) \mapsto xye^z + yze^x + zxe^y$.

Exercice 4.7. — Une boîte en forme de parallélépipède rectangle, sans couvercle, a une surface totale égale à S . Trouver, en fonction de S , les dimensions optimisant son volume (Rep : $x = y = \sqrt{\frac{S}{3}}$ et $z = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{S}{3}}$).

Exercice 4.8. — Comment doit-on choisir un triangle $A_1A_2A_3$ (véritable !) pour que la somme des distances d'un point intérieur au triangle aux trois côtés de celui-ci soit constante ?

Indication : $\vec{h}_1, \vec{h}_2, \vec{h}_3$ désignant des vecteurs unitaires orthogonaux à des côtés bien choisis et convenablement orientés, on différenciera :

$$f(M) = \vec{h}_1 \cdot \vec{MA}_1 + \vec{h}_2 \cdot \vec{MA}_2 + \vec{h}_3 \cdot \vec{MA}_3$$

et on interprétera géométriquement la condition :

$$\vec{h}_1 + \vec{h}_2 + \vec{h}_3 = \vec{0} :$$