

# Notes du Cours : MATH2308P

Cours assuré par Sébastien GODILLON

Fiche L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X rédigé par Corentin 邱天意

Semestre 2024-2025-2



## Table des matières

<b>I</b>	<b>Espaces vectoriels normés</b>	<b>3</b>
<b>1</b>	<b>Normes et distances</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Exemples d'espaces vectoriels normés</b>	<b>7</b>
2.1	Cas de la dimension finie . . . . .	7

## Première partie

# Espaces vectoriels normés

On commence notre travail avec les espaces vectoriels normés.

Dans tout ce chapitre,  $E$  désigne un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel, où  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ , et on note  $0_E$  le vecteur nul de  $E$ .

## 1 Normes et distances

### Définition 1.1

Une **norme** sur  $E$  est une application de  $E$  dans  $\mathbb{R}$ . Elle a pour notation  $N$ , et elle vérifie les propriétés suivantes :

- $\forall x \in E, N(x) = 0 \Rightarrow x = 0_E$  (séparation)
- $\forall (\lambda, x) \in \mathbb{K} \times E, N(\lambda x) = |\lambda|N(x)$  (homogénéité absolue)
- $\forall (x, y) \in E^2, N(x + y) \leq N(x) + N(y)$  (sous-additivité)

Dans le deuxième point,  $|\lambda|$  peut représenter la valeur absolue(en  $\mathbb{R}$ ) ou le module(en  $\mathbb{C}$ ), et ça dépend de l'ensemble dans lequel on se place.

### Définition 1.2

Si  $N$  est une norme sur  $E$ , alors on dit que  $(E, N)$  est un **espace vectoriel normé**.

### Proposition 1.1

Soit  $N$  une norme sur  $E$ , alors on a :

- $N(0_E) = 0$  (réciproque de la séparation)
- $\forall x \in E, N(x) \geq 0$  (positivité)
- $\forall (x, y) \in E^2, |N(x) - N(y)| \leq N(x - y)$  ("continuité")

Petit remarque 1 : la première nous donne l'équivalence dans la propriété de séparation :

$$\forall x \in E, N(x) = 0 \iff x = 0_E$$

Petit remarque 2 : dans la troisième,  $|N(x) - N(y)|$  désigne la valeur absolue puisque la norme est une application dans  $\mathbb{R}$ .

**Preuve :** Soient  $(x, y) \in E^2$ .

—  $N(0_E) = N(0.x) = |0|N(x) = 0$ , donc on a :  $\underline{N(0_E) = 0}$ .

Remarque : ne mélangez pas  $0_E$  et  $0$ .

— D'après la propriété qu'on vient de démontrer, on a :

$$0 = N(0_E) = N(x - x) = N(x + (-x))$$

De plus, par sous-additivité, on a :

$$N(x + (-x)) \leq N(x) + N(-x) = N(x) + |-1|N(x) = 2N(x)$$

On obtient  $\underline{N(x) \geq 0}$  en mettant les deux relations ensemble.

— Rappel :  $|x| \geq k \iff -k \leq x \leq k$ .

Donc il faut démontrer les inégalités à gauche et à droite.

—  $N(x) = N(x - y + y) \leq N(x - y) + N(y)$  (par sous-additivité), et on trouve la relation  $N(x) - N(y) \leq N(x - y)$ .

— De même façon on trouve l'autre, en utilisant  $N(y)$  au début :  $-N(x - y) \leq N(x) - N(y)$ .

Ces deux inégalités nous donnent le résultat :  $\forall (x, y) \in E^2, \quad |N(x) - N(y)| \leq N(x - y)$ .

#### Remarque 1.1

Dans la troisième on reconnaît une propriété de continuité. Si  $x$  est proche de  $y$  ("tend vers"), alors  $x - y$  est proche du vecteur nul. Donc  $N(x, y)$  devient proche de 0,  $|N(x) - N(y)|$  aussi (par séparation). Donc  $N(x)$  est proche de  $N(y)$ .

#### Exemple 1.1

##### La valeur absolue de $\mathbb{R}$

On dit que l'application  $N : x \mapsto |x|$  est une norme sur  $\mathbb{R}$ , parce qu'elle vérifie les conditions :

- $\forall x \in \mathbb{R}, |x| \leq 0 \iff x = 0$ .
- $\forall (\lambda, x) \in \mathbb{R}^2, |\lambda x| = |\lambda||x|$ .
- $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, |x + y| \leq |x| + |y|$  (l'inégalité triangulaire).

##### Le module de $\mathbb{C}$

De même,  $N : x \mapsto |x|$  est une norme sur  $\mathbb{C}$ .

On peut remarquer que  $(\mathbb{K}, |.|)$  est un espace vectoriel normé.

## Remarque 1.2

Les normes sont les objets qui généralisent la valeur absolue et le module pour les espaces vectoriels plus grands que  $\mathbb{K}$ .

## Rappel 1.1

Pour qu'on puisse commencer à étudier les distances, on rappelle que :

- La valeur absolue du réel  $a$  représente la distance entre 0 et  $a$  sur la droite réelle.
- Même chose pour le module pour les complexes, mais cette fois on trouve la distance sur le plan complexe.
- Plus généralement  $|a - b|$  représente la distance entre  $a$  et  $b$ .

## Définition 1.3

Soit  $(E, N)$  un espace vectoriel normé, alors l'application :

$$d : \begin{cases} E^2 \rightarrow [0, +\infty[ \\ (a, b) \mapsto d(a, b) = N(a - b) \end{cases}$$

est une **distance** sur  $E$ . De plus, elle vérifie 3 propriétés :

- $\forall (a, b) \in E^2, d(a, b) = d(b, a)$  (symétrie)
- $\forall (a, b) \in E^2, d(a, b) = 0 \iff a = b$  (séparation)
- $\forall (a, b, c) \in E^3, d(a, b) \leq d(a, c) + d(c, b)$  (inégalité triangulaire)

Remarque : la deuxième propriété se démontre avec la séparation des normes, et la troisième avec la homogénéité absolue.

## Propriété 1.1

Notre espace vectoriel normé  $(E, N, d)$  est un **espace métrique**.

Vous pouvez regarder les autres livres pour la définition d'un espace métrique, qui est essentiellement un ensemble muni d'une distance :).

## Propriété 1.2

La translation et l'homothétie, on les a vu au MATH1301P, dans le chapitre de la géométrie euclidienne. La norme vérifie aussi ces deux propriétés :

- $d$  est **invariante par translation**, c'est-à-dire :  $\forall (t, x, y) \in E^3, d(x+t, y+t) = d(x, y)$ .
- $d$  est **absolument homogène par homothétie**, c'est-à-dire :  $\forall (\lambda, x, y) \in \mathbb{K} \times E^2, d(\lambda x, \lambda y) = |\lambda|d(x, y)$ .

## Remarque 1.3

On peut aussi faire de la topologie dans les espaces métriques, la théorie est plus générale(car on a pas besoin de la structure d'espace vectoriel).

Les espaces métriques fournissent un cadre plus général que les espaces vectoriels normés pour introduire les différentes notions de topologie de ce chapitre. Cependant, on se limitera ici à l'étude moins abstraite des espaces vectoriels normés afin de pouvoir continuer à utiliser les opérations classiques d'algèbre linéaire.

## Définition 1.4

Soit  $(E, N)$  un espace vectoriel normé, on définit :

- La **boule ouverte** de centre  $a \in E$  et de rayon  $r > 0$ .

$$B(a, r) = \{x \in E | N(x - a) < r\}.$$

C'est l'ensemble des vecteurs à une distance de  $a$  strictement plus petite que  $r$ .

- La **boule fermée** de centre  $a \in E$  et de rayon  $r > 0$ .

$$\overline{B}(a, r) = \{x \in E | N(x - a) \leq r\}.$$

- La **sphère** de centre  $a \in E$  et de rayon  $r > 0$ .

$$\partial B(a, r) = \{x \in E | N(x - a) = r\}.$$

**Propriété 1.3**

On peut passer d'une boule à une autre (de la même nature), à l'aide d'une translation et une homothétie.

En particulier,  $\forall (a, r) \in E \times ]0, +\infty[$ , on a  $B(a, r) = a + rB(0_E, 1)$ .

L'addition de  $a$  et la multiplication par  $r$  sont respectivement la translation et la homothétie. Mais attention, on commence toujours par la homothétie, car l'inverse nous donnerait une boule agrandie.

**Preuve :** Soient  $B(a_1, r_1)$  et  $B(a_2, r_2)$  deux boules, où  $(a_1, a_2) \in E^2$  et  $(r_1, r_2) \in ]0, +\infty[^2$ .

- On peut démontrer que l'opération de translation est faisable en justifiant l'égalité entre ces deux ensembles suivants :  $B(a_1, r_1) = a_1 + r_1 B(0_E, 1)$ . Vous devez procéder par double inclusion.
- On raisonne étape par étape pour la homothétie :

$$B(a_1, r_1) = a_1 + B(0_E, r_1) = a_1 + \frac{r_1}{r_2} B(0_E, r_2)$$

Comme on a dit déjà qu'on peut faire la translation par un vecteur, on manipule :

$$a_1 + \frac{r_1}{r_2} (B(a_2, r_2) - a_2) = a_1 - \frac{r_1 a_2}{r_2} + \frac{r_1}{r_2} B(a_2, r_2)$$

C'est la même preuve pour toutes les boules ouvertes, fermées et les sphères.

## 2 Exemples d'espaces vectoriels normés

### 2.1 Cas de la dimension finie

On fixe un entier  $n \geq 1$ , et on considère l'espace vectoriel  $E = \mathbb{K}^n$ .

**Définition 1.5**

Pour tout  $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$ , on définit :

$$\|x\|_1 = \sum_{k=1}^n |x_k|$$

et :

$$\|x\|_\infty = \max_{k \in \llbracket 1, n \rrbracket} |x_k|$$

## Propriété 1.4

$\|x\|_1$  et  $\|x\|_\infty$  sont les normes sur  $\mathbb{K}^n$ , appelées les normes 1 et infinie.

**Preuve :** Soient  $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^n$  et  $y = (y_1, y_2, \dots, y_n) \in \mathbb{K}^n$

On va démontrer que ces applications vérifient les trois propriétés.

— (séparation) On remarque que, pour tout  $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , on a :

$$0 \leq |x_k| \leq \|x\|_\infty \leq \|x\|_1$$

Donc, si on a  $\|x\|_1 = 0$  ou  $\|x\|_\infty = 0$ , alors  $x_k = 0$  pour tout  $k$ .

— (homogénéité absolue)

— (sous-additivité)

Conclusion :  $\|x\|_1$  et  $\|x\|_\infty$  sont les normes sur  $\mathbb{K}^n$ .