

Première partie

Automatique non linéaire

1 Outils mathématiques

1. Définition \mathcal{C}^∞ , difféomorphisme, difféomorphisme local.
2. Théorème sur difféomorphisme local
3. Définition vecteur tangent, espace tangent, champ de vecteurs
4. Lemme : $(\phi_* f)(p) = ?$
5. Proposition : diagramme qui commute
6. Proposition : Lien entre flot original et flot transformé ?
7. Définition de $V^\infty(X)$
8. Définition du crochet de Lie, autre formulation

2 Controlabilité

9. Proposition : à quelle condition revient-on au point de départ ?
10. 7 points équivalents sur la controlabilité (critère de Kalman)
11. Définition d'accessible, fortement accessible.
12. Proposition sur le linéarisé et l'accessibilité locale
13. Définition d'une l'algèbre de Lie de Π
14. Expression de \mathcal{L} avec les contrôles
15. Propriété des crochets
16. Définition de sous-variété plongée de dimension n
17. Lemme sur vecteurs tangents et leur crochets
18. Théorème de Sussman-Jevdjovic (Dim de $\mathcal{L}(x_0)$)
19. Définition d'une distribution, de rang constant, \mathcal{C}^∞ , intégrale, involutive
20. Définition : Opérateur associé à un champ de vecteur
21. Théorème de Frobenius
22. Définition d'Orbite
23. Lemme : relation d'équivalence pour l'orbite, propriété en résultant
24. Définition de sous-variété immergée
25. Théorème sur orbite, sous-variété immergée, distribution, algèbre de Lie de Π
26. Définition : Idéal de Lie
27. Théorème sur l'accessibilité forte et l'idéal de Lie
28. Propriété : rapport entre \mathcal{L} et \mathcal{L}_0
29. 3 formes normale d'accessibilité

3 Controlabilité complète

30. Définition : Complètement controlable, réversible
31. Propriété si réversible entre orbite et R
32. Définition : Connexe
33. Théorème si réversible et connexe avec controlabilité complète
34. Définition : Stable à la Poisson
35. Théorème : Bonnard-Crouch sur systèmes affines

4 Linéarisation

- 36. Définition de S-équivalent, localement S-équivalent, S-linéarisable
- 37. Définition de $ad_j^j g$
- 38. Théorème : linéarisable autour d'un point d'équilibre
- 39. Théorème S-linéarisable
- 40. Définition de F-équivalence
- 41. Théorème de Jakuleczyk-Respondek sur la F-linéarisation
- 42. Définition : Forme de Brunovsky

5 Observabilité

- 43. Définition indistinguable, observable, localement observable, espace d'observation
- 44. Définition Codistribution
- 45. Théorème de Hermann-Kremer : implication pour localement observable
- 46. Théorème : 4 points avec dimension de la codistribution constante
- 47. Définition découplable, matrice de découplage
- 48. Théorème sur découplage avec matrice de découplage

Deuxième partie

Calcul différentiel

1 Calcul variationnel

1.1 Euler-Lagrange

- 1. Théorème d'Euler-Lagrange
- 2. Définition d'une intégrale première
- 3. Propriété si $L(x, y')$ et si $L(y, y')$.
- 4. Définition : Topologie dans $\mathcal{C}([x_1, x_2])$
- 5. Définition de minimum faible/fort
- 6. Définition de champ d'extremales
- 7. Théorème : Jacobi-Weierstrass

1.2 Hamiltonien

- 8. Définition de l'Hamiltonien, système hamiltonien (SH)
- 9. Proposition : équivalence à I intégrale première
- 10. H intégrale première ?
- 11. Définition du crochet de Poisson
- 12. Dans 2 cas : I intégrale première de (SH)
- 13. Si L invariant par rapport aux translations spatiales ? (avec L puis I)
- 14. I invariant par rapport à une transformation
- 15. Théorème d'Emmy Noether

2 EDP d'ordre 1

16. Définition : problème de Cauchy
17. Condition pour que le système (EH) admette des solutions / une solution unique
18. De même pour (ENH)
19. Théorème des fonctions implicites
20. Si EQL, que faire ?
21. Système d'EDP : définition de \mathcal{D} , involutive ? Si oui, comment exprimer tous les crochets ?
22. Équivalence à (S) possède des solutions, une solution unique pour le problème de Cauchy.

Troisième partie

Sobolev

1 Rappels

1. Définition : Hölderienne
2. Théorème : Unicité et existence
3. Théorème : estimation de Schender

1.1 L^p

4. Définition Dual, Bidual, reflexif
5. Théorème : représentation de Riesz-Fréchet
6. Inégalité de Holder
7. Corollaire : convergence entre L^p et $L^{p'}$
8. $1 \leq p < q \leq +\infty$, inclusion, inégalité des normes
9. Théorème : inégalité d'interpolation
10. Lemme de Fatou, convergence dominée de Lebesgue
11. Convergence dans L^p et dans O
12. Définition : Séparable, L^p ?
13. Théorème : représentation de Green (un p à remplacer par p')
14. 3 propriétés de la convolution
15. Définition : suite régularisante, convergence avec convolution
16. Densité de L^p
17. Lemme : de Urysohn, corollaire
18. Théorème : prolongement d'une fonction L^p en dehors de O

1.2 Distributions

19. Convergence dans les fonctions tests, définition distribution
20. Distribution régulière, dérivée d'une distribution

2 Espaces de Sobolev

21. Définition d'un espace de Sobolev, notation pour $p = 2$
22. Équivalence à la norme dans un espace de Sobolev
23. Banach, Hilbert ?
24. Séparable, réflexif ?
25. Densité de $W^{1,p}(\mathbb{R}^N)$
26. Définition : ouvert à frontière lipschitzienne
27. Théorème : de prolongement
28. Définition : $\mathcal{D}(\overline{\Omega})$
29. Densité de $W^{1,p}(\Omega)$
30. Théorème : chain rule, Stampacchia