

Fonctions de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , de classe \mathcal{C}^k

Antoine MOTEAU antoine.moteau@wanadoo.fr

Table des matières

1	Dérivées partielles à l'ordre k	2
1.1	Réduction des échafaudages	2
1.2	Raccourci de notation	2
1.3	Formule de Liebnitz	2
2	Fonctions de classe \mathcal{C}^k	3
3	LE THEOREME DE SCHWARZ	5
4	Formule de Taylor à l'ordre 2, pour une fonction réelle de 2 variables	6
5	Fonctions vectorielles d'une seule variable, de classe \mathcal{C}^k	7
5.1	Limite, continuité, dérivation	7
5.2	Extension de la notion d'intégrale	7
5.3	Rappel de quelques propriétés usuelles	7
5.4	Inégalité des accroissements finis	8
5.5	Formules de Taylor à l'ordre k	9
5.5.1	Formule de Taylor avec reste intégral, à l'ordre k	9
5.5.2	Inégalité de Taylor à l'ordre k	9
5.5.3	Formule de Taylor Young, à l'ordre k	9
6	Equations aux dérivées partielles à l'ordre 2. Exemples	10
6.1	Exemple 1.	10
6.2	Exemple 2.	11

Fonctions de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , de classe \mathcal{C}^k .

1 Dérivées partielles à l'ordre k

Soit f une fonction, définie sur l'ouvert Ω de \mathbb{R}^p et à valeurs dans \mathbb{R}^n , admettant des (fonctions) dérivées partielles, définies sur Ω , par rapport à toutes les variables x_1, x_2, \dots, x_p .

Les fonctions dérivées partielles de f , qui sont des fonctions de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , définies sur l'ouvert Ω , peuvent admettre à leur tour des (fonctions) dérivées partielles qui, elles mêmes, ...

Si elle existe, la fonction dérivée partielle de la fonction $\frac{\partial f}{\partial x_i}$, par rapport à la j -ème variable x_j , s'écrit

$$\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)}{\partial x_j} \quad (\text{notation première "pure"})$$

et si on continue à dériver par rapport à $x_k \dots$ etc ... cette notation devient vite très lourde.

1.1 Réduction des échafaudages

En utilisant les opérateurs de dérivation partielle $\frac{\partial}{\partial x_i}$ et la composition,

$$\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial}{\partial x} (f) \right) = \left(\frac{\partial}{\partial y} \circ \frac{\partial}{\partial x} \right) (f) \quad \text{se note} \quad \frac{\partial \circ \partial}{\partial y \partial x} (f) \quad \text{ou encore} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$$

Remarque. Attention, l'écriture se pratique de droite à gauche et respecte l'ordre de composition.

Cette notation, non ambiguë, permet d'écrire un grand nombre de dérivations successives, sans échafaudages, comme par exemple :

$$\underbrace{\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y \partial y \partial y \partial x \partial x}}_{\leftarrow} \quad \left| \begin{array}{l} \text{la "flèche", qui ne fait pas partie de la notation,} \\ \text{rappelle aux étourdi(e)s l'ordre des dérivations successives.} \end{array} \right.$$

1.2 Raccourci de notation

$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial x}$ peut se noter sans ambiguïté $\frac{\partial^2 f}{(\partial x)^2}$, ce qui s'écrit (un peu abusivement) $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$.

On pourra ainsi envisager d'écrire, sans aucune ambiguïté, $\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y^3 \partial x^2}$ à la place de $\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y \partial y \partial y \partial x \partial x}$

$$\underbrace{\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y^3 \partial x^2}}_{\leftarrow} \quad \underbrace{\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y \partial y \partial y \partial x \partial x}}_{\leftarrow}$$

Remarque. Il n'est pas possible (sauf situation particulière) de permuter les " δx " et " δy "

$$\underbrace{\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y^3 \partial x^2}}_{\leftarrow} \neq \underbrace{\frac{\partial^6 f}{\partial y^3 \partial x^3}}_{\leftarrow} \quad (\text{en général})$$

1.3 Formule de Liebnitz

Théorème 1.3.1. *Formule de Liebnitz*

Soient f et g deux fonctions, de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , admettant au point a des dérivées partielles à l'ordre r , selon la variable x .

$$\frac{\partial^r \langle f | g \rangle}{\partial x^r} (a) = \sum_{k=0}^r C_r^k \left\langle \frac{\partial^k f}{\partial x^k} \mid \frac{\partial^{r-k} g}{\partial x^{r-k}} \right\rangle (a)$$

$$\frac{\partial^r (f \wedge g)}{\partial x^r} (a) = \sum_{k=0}^r C_r^k \frac{\partial^k f}{\partial x^k} (a) \wedge \frac{\partial^{r-k} g}{\partial x^{r-k}} (a) \quad (\text{si } n = 3)$$

Preuve. Démonstration par récurrence sur r ... (idem binôme de Newton)

2 Fonctions de classe \mathcal{C}^k

Pour les fonctions de \mathbb{R}^n vers \mathbb{R}^p , on a déjà défini la notion de fonction de classe \mathcal{C}^0 , puis celle de fonction de classe \mathcal{C}^1 sur un ouvert non vide de \mathbb{R}^p .

Définition 2.0.1.

Soit f , une fonction de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , définie sur un ouvert non vide Ω de \mathbb{R}^p .

- Pour $k \in \mathbb{N}$, $k > 1$, f est de classe \mathcal{C}^k sur Ω si
 1. f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω
 2. les fonctions dérivées partielles de f sont de classe \mathcal{C}^{k-1} sur Ω .
- Si, pour tout $k \in \mathbb{N}$, f est de classe \mathcal{C}^k sur Ω , f est dite de classe \mathcal{C}^∞ sur Ω .

(définition récursive)

Exemple 2.0.0.1. Catégories élémentaires de fonctions de classe \mathcal{C}^∞

- Les fonctions constantes,
- Les fonction coordonnées élémentaires de \mathbb{R}^p vers $\mathbb{R} : x_j : (x_1, x_2, \dots, x_p) \mapsto x_j$,
- La fonction de conjugaison dans $\mathbb{C} \equiv \mathbb{R}^2 : x + i y \mapsto x - i y$,
- les fonctions polynomiales de p variables,
- les fonctions rationnelles de p variables, sur leur ensemble de définition.
- ...

On note

- $\mathcal{C}^k(\Omega, \mathbb{R}^n)$ l'ensemble des fonctions de classe \mathcal{C}^k sur $\Omega \subset \mathbb{R}^p$, à valeurs dans \mathbb{R}^n
- $\mathcal{C}^\infty(\Omega, \mathbb{R}^n)$ l'ensemble des fonctions de classe \mathcal{C}^∞ sur $\Omega \subset \mathbb{R}^p$, à valeurs dans \mathbb{R}^n

Théorème 2.0.2. (espaces vectoriels sur \mathbb{R})

$\mathcal{C}^k(\Omega, \mathbb{R}^n), \mathcal{C}^\infty(\Omega, \mathbb{R}^n)$, muni des opérations usuelles $+$ et \cdot , sont des espaces vectoriels sur \mathbb{R} .

Preuve.

On montre simplement, par récurrence sur l'entier $k \in \mathbb{N}$, que $(\mathcal{C}^{k+1}(\Omega, \mathbb{R}^n), +, \cdot)$ est un sous-espace vectoriel de $(\mathcal{C}^k(\Omega, \mathbb{R}^n), +, \cdot)$.

On en déduit aisément que $(\mathcal{C}^\infty(\Omega, \mathbb{R}^n), +, \cdot)$ est un \mathbb{R} espace vectoriel également.

Théorème 2.0.3. (composition)

Si g est une fonction de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , de classe \mathcal{C}^k sur un ouvert Ω , et f une fonction de \mathbb{R}^n vers \mathbb{R}^q , de classe \mathcal{C}^k sur un ouvert U tel que $g(\Omega) \subset U$, (avec $k \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$), alors $f \circ g$ est de classe \mathcal{C}^k sur Ω .

Preuve.

De même que précédemment ...

Théorème 2.0.4.

Soient f et g des fonctions de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n ,
 h une fonction de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R} ,
et λ un réel,

Si f , g et h sont toutes de classe \mathcal{C}^k sur l'ouvert Ω (avec $k \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$),
alors

$$\left. \begin{array}{l} f + g \quad ; \quad \lambda \cdot f \quad ; \quad h \cdot f \\ \langle f \mid g \rangle \quad ; \quad \|f\|_2^2 \\ f \wedge g \quad \quad (\text{si } n = 3) \end{array} \right\} \text{ sont de classe } \mathcal{C}^k \text{ sur } \Omega$$

et ... $\|f\|_2$ est de classe \mathcal{C}^k sur $\Omega \setminus f^{-1}(\{\vec{0}\})$

Preuve.

De même que précédemment ...

Théorème 2.0.5.

Soient n fonctions, f_1, f_2, \dots, f_n , de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , toutes de classe \mathcal{C}^k sur l'ouvert Ω ($k \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$),
 $\det_{\mathcal{C}}(f_1, f_2, \dots, f_n)$ est de classe \mathcal{C}^k sur Ω (\mathcal{C} étant une base quelconque de \mathbb{R}^n)

Preuve.

De même que précédemment ...

3 LE THEOREME DE SCHWARZ

Théorème 3.0.6.

Soit f une fonction de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n , admettant des dérivées partielles, $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$ et $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$, à l'ordre 2 au voisinage du point a_0 , par rapport aux variables x_i et x_j .

Si ces (fonctions) dérivées partielles sont **continues en** a_0 , alors elles prennent la même valeur en a_0 (ide : $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(a_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a_0)$)

Preuve. admis ...

- Ainsi, sous réserve d'existence et de continuité à un ordre suffisant, sur tout un ouvert Ω , on aurait, par exemple : $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$; $\frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y \partial y \partial y \partial x \partial x} = \frac{\partial^6 f}{\partial x \partial y^3 \partial x^2} = \frac{\partial^6 f}{\partial y^3 \partial x^3}$
- Contre pied du théorème : Si $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a_0) \neq \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(a_0)$ alors ...

Exemple 3.0.0.2. Un cas où $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a_0) \neq \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(a_0)$:

Soit f , de \mathbb{R}^2 vers \mathbb{R} , définie sur \mathbb{R}^2 par : $\begin{cases} f(x, y) = y^2 \sin \frac{x}{y} & \text{lorsque } y \neq 0 \\ f(x, 0) = 0 \end{cases}$

f est, naturellement, \mathcal{C}^∞ sur $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^*$. En revenant à la définition (par taux d'accroissements partiels), on montre l'existence (et on les calcule) des nombres dérivés partiels d'ordre 1 et d'ordre 2 croisés en $(0, 0)$:

$$1. \quad \bullet \quad \forall x \in \mathbb{R}, \forall k \neq 0, \frac{f(x, 0+k) - f(x, 0)}{k-0} = k \sin \frac{x}{k} \xrightarrow{k \rightarrow 0} 0$$

donc $\forall x \in \mathbb{R}$, $\frac{\partial f}{\partial y}(x, 0)$ existe et vaut 0. D'autre part, pour $(x, y) \neq (0, 0)$, $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = \dots$.

$$\bullet \quad \forall x \in \mathbb{R}, \forall h \neq 0, \frac{\frac{\partial f}{\partial y}(x+h, 0) - \frac{\partial f}{\partial y}(x, 0)}{h-0} = 0 \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$$

donc $\forall x \in \mathbb{R}$, $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, 0)$ existe et vaut 0

$$2. \quad \bullet \quad \begin{cases} \forall y \in \mathbb{R}^*, \forall h \neq 0, \frac{f(0+h, y) - f(0, y)}{h-0} = \frac{y^2}{h} \sin \frac{h}{y} \xrightarrow{h \rightarrow 0} y \\ \text{pour } y = 0, \forall h \neq 0, \frac{f(0+h, y) - f(0, y)}{h-0} = 0 \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0 = y \end{cases}$$

donc $\forall y \in \mathbb{R}$, $\frac{\partial f}{\partial x}(0, y)$ existe et vaut y . D'autre part, pour $(x, y) \neq (0, 0)$, $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = \dots$.

$$\bullet \quad \forall y \in \mathbb{R}, \forall k \neq 0, \frac{\frac{\partial f}{\partial x}(0, y+k) - \frac{\partial f}{\partial x}(0, y)}{k-0} = \frac{y+k-y}{k} \xrightarrow{k \rightarrow 0} 1$$

donc $\forall y \in \mathbb{R}$, $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, y)$ existe et vaut 1

On a donc : $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(0, 0) = 0 \neq \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0) = 1$. Les fonctions dérivées partielles croisées

d'ordre 2 de f , sont définies sur tout \mathbb{R}^2 mais ne sont pas (toutes les deux) continues en $(0, 0)$.

Exemple 3.0.0.3. Peut-on avoir l'égalité $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(a_0)$, sans avoir la continuité en a_0 ?

Soit la fonction
$$\begin{cases} f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \longmapsto \frac{x^2 y^2}{x^2 + y^2} \quad \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \text{ et } f(0, 0) = 0 \end{cases}$$

- f est, naturellement, \mathcal{C}^∞ sur $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$
- f est continue en $(0, 0)$: $|f(r \cos t, r \sin t) - f(0, 0)| \leq r^2 \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0$

1. On prouve l'existence et l'égalité de $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0)$ et de $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(0, 0)$:

(a) • Nombre dérivé partiel d'ordre 1, par rapport à x , en $(0, 0)$:

$$\forall h \neq 0, \frac{f(0 + h, 0) - f(0, 0)}{h - 0} = 0 \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0 \quad \text{donc} \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = 0$$

• Expression dérivée partielle d'ordre 1, par rapport à x , en $(x, y) \neq (0, 0)$:

$$\text{Pour } (x, y) \neq (0, 0), \quad \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = \dots$$

• Nombre dérivé partiel d'ordre 2, par rapport à x puis y , en $(0, 0)$:

$$\forall k \neq 0, \frac{\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0 + k) - \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0)}{k - 0} = 0 \xrightarrow{k \rightarrow 0} 0 \quad \text{donc} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0) = 0$$

(b) Par raison de symétrie, $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(0, 0) = 0$

2. On prouve que $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$ n'est pas continue en $(0, 0)$:

- Pour $(x, y) \neq (0, 0)$, $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x, y) = \frac{8x^3 y^3}{(x^2 + y^2)^3}$
- $\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x, x) = 1 \xrightarrow{x \rightarrow 0} 1 \neq \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0) = 0$

4 Formule de Taylor à l'ordre 2, pour une fonction réelle de 2 variables

Théorème 4.0.7.

Soit f , une fonction de \mathbb{R}^2 vers \mathbb{R} , de classe \mathcal{C}^2 sur l'ouvert Ω .

En tout point (x, y) de Ω , pour (h, k) tels que le segment $[(x, y), (x + h, y + k)]$ soit inclus dans Ω ,

$$\begin{aligned} f(x + h, y + k) &= f(x, y) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \\ &\quad + \frac{1}{2} \left[h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) + 2 h k \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x, y) + k^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y) \right] \\ &\quad + o(h^2 + k^2) \end{aligned}$$

Preuve. admis

Voir l'application à l'étude des extrémums locaux.

5 Fonctions vectorielles d'une seule variable, de classe \mathcal{C}^k

\mathbb{R}^n est muni de sa base canonique $(\vec{w}_1, \vec{w}_2, \dots, \vec{w}_n)$ et, pour une fonction f de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^n , on peut (si nécessaire) détailler l'écriture de $f(t)$, en utilisant les fonctions coordonnées de f :

$$f(t) = \sum_{i=1}^n f_i(t) \vec{w}_i$$

Les notions relatives aux structures algébriques, aux structures métriques et topologique, sont identiques, que les fonctions soient à valeurs dans \mathbb{R} ou dans \mathbb{R}^n , ce qui fait que, souvent, on utilise les mêmes écritures, dans l'un ou l'autre cas, sans détailler selon les fonctions coordonnées, quitte à surmonter la fonction d'une flèche dans le cas où $n > 1$.

Ce qui est relatif à la structure d'ordre de \mathbb{R} (pour l'espace d'arrivée), n'est pas généralisable, du cas des fonctions de \mathbb{R} vers \mathbb{R} , au cas des fonctions de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^n lorsque $n > 1$.

5.1 Limite, continuité, dérivation

On reprend sans problèmes les notions vues dans le cas général des fonctions de \mathbb{R}^p vers \mathbb{R}^n .

De plus, comme l'espace de départ est \mathbb{R} , on peut considérer la notion de

- (vecteur) limite à gauche ou à droite en un point de \mathbb{R} ou même en l'infini,
- (vecteur) dérivé à gauche ou à droite en un point de \mathbb{R} .

5.2 Extension de la notion d'intégrale

Pour une fonction f de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^n , continue par morceaux sur l'intervalle fermé borné $[a, b]$,

$$\int_a^b f(t) dt = \int_a^b \left(\sum_{i=1}^n f_i(t) \vec{w}_i \right) dt = \sum_{i=1}^n \left(\int_a^b f_i(t) dt \right) \vec{w}_i$$

5.3 Rappel de quelques propriétés usuelles

- Linéarité de l'intégration.
- Relation de Chasles.
- Primitives (vectorielles).
- Intégration par parties (lorsque les fonctions sont de classe \mathcal{C}^1 par morceaux) :
 - pour un produit scalaire :

$$\int_a^b \langle f(t) | g'(t) \rangle dt = \left[\langle f(t) | g(t) \rangle \right]_a^b - \int_a^b \langle f'(t) | g(t) \rangle dt$$

Remarque. Dans le cas de fonctions de \mathbb{R} vers \mathbb{R} , le PS canonique est le produit normal :

$$\langle f(t) | g(t) \rangle = f(t) g(t)$$

- pour le produit vectoriel (fonctions de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^3) :

$$\int_a^b f(t) \wedge g'(t) dt = \left[f(t) \wedge g(t) \right]_a^b - \int_a^b f'(t) \wedge g(t) dt$$

- Changement de variable :

Si Φ est un difféomorphisme de classe \mathcal{C}^1 de $[\alpha, \beta]$ vers $[a, b]$, alors

$$\int_a^b f(t) dt = \int_{\Phi^{-1}(a)}^{\Phi^{-1}(b)} f(\Phi(u)) \frac{d\Phi}{du}(u) du$$

- Majoration (inégalité de la moyenne)

Pour $a < b$,

$$\left\| \int_a^b f(t) dt \right\|_2 \leq \int_a^b \|f(t)\|_2 dt \leq (b-a) \sup_{t \in [a,b]} \|f(t)\|_2$$

admis.

- Inégalité de Cauchy-Schwarz (cas particulier des fonctions à valeurs dans \mathbb{R} ou $\mathbb{C} \equiv \mathbb{R}^2$)

Pour $a < b$,

$$\left| \int_a^b \overline{f(t)} g(t) dt \right| \leq \int_a^b |f(t) g(t)| dt \leq \sqrt{\int_a^b |f(t)|^2 dt} \sqrt{\int_a^b |g(t)|^2 dt}$$

admis (dans le cas réel, voir le cours : préhilbertiens réels).

5.4 Inégalité des accroissements finis

Théorème 5.4.1. *Inégalité des accroissements finis*

Pour une fonction f , de classe \mathcal{C}^1 sur $[a, b]$,

$$\|f(b) - f(a)\|_2 \leq (b-a) \sup_{t \in [a,b]} \|f'(t)\|_2$$

Preuve. Admis.

Théorème 5.4.2. *Formule des accroissements finis : fonctions à valeurs dans \mathbb{R} , uniquement !*

Pour une fonction f , définie sur $[a, b]$, **à valeurs dans \mathbb{R}** , de classe \mathcal{C}^0 sur $[a, b]$, dérivable sur $]a, b[$,

$$\exists c \in]a, b[: f(b) - f(a) = (b-a) f'(c)$$

Preuve. Voir cours de Sup.

Application de la formule des accroissements finis :

Soit la fonction $\begin{cases} f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C} \equiv \mathbb{R}^2 \\ t \longmapsto e^{it} \end{cases}$, \mathcal{C}^1 sur l'intervalle $[a, b]$, avec $a = 0$ et $b = \pi$.
Supposons l'existence de $c \in]a, b[$ tel que $f(b) - f(a) = (b-a) f'(c)$. Alors,

$$e^{i\pi} - e^0 = (\pi - 0) i e^{ic} \quad \text{c'est à dire,} \quad -1 - 1 = i\pi e^{ic}$$

En prenant les modules, on en déduit que $\boxed{2 = \pi}$.

5.5 Formules de Taylor à l'ordre k

Pour une fonction vectorielle f , d'une seule variable réelle t , à valeur dans \mathbb{R}^n , avec $f(t) = \sum_{i=1}^n f_i(t) \vec{w}_i$,

$$\frac{d^k f}{dt^k}(t) = \sum_{i=1}^n \frac{d^k f_i}{dt^k}(t) \vec{w}_i \quad \text{s'écrit aussi} \quad f^{(k)}(t) = \sum_{i=1}^n f_i^{(k)}(t) \vec{w}_i$$

5.5.1 Formule de Taylor avec reste intégral, à l'ordre k

Théorème 5.5.1.

Soit f de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^n , de classe \mathcal{C}^{k+1} sur l'intervalle I (d'intérieur non vide).

$$\forall t \in I, \forall h \in \mathbb{R}, t+h \in I \Rightarrow$$

$$f(t+h) = f(t) + h f'(t) + \frac{h^2}{2} f''(t) + \cdots + \frac{h^k}{k!} f^{(k)}(t) + \frac{h^{k+1}}{k!} \int_0^1 (1-u)^k f^{(k+1)}(t+uh) du$$

Preuve. Par récurrence sur k ... VOIR COURS DE SUP (intégration par parties).

Autre écriture de la formule de Taylor avec reste intégral, à l'ordre k :

avec $[a, b] \subset I$, $(a = t, b = t+h, v = a+u(b-a))$

$$f(b) = f(a) + (b-a) f'(a) + \frac{(b-a)^2}{2} f''(a) + \cdots + \frac{(b-a)^k}{k!} f^{(k)}(a) + \frac{1}{k!} \int_a^b (b-v)^k f^{(k+1)}(v) dv$$

5.5.2 Inégalité de Taylor à l'ordre k

Théorème 5.5.2.

Soit f de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^p , de classe \mathcal{C}^{k+1} sur l'intervalle I (d'intérieur non vide).

$$\forall t \in I, \forall h \in \mathbb{R}, t+h \in I \Rightarrow$$

$$\left\| f(t+h) - \sum_{i=0}^k \frac{h^i}{i!} f^{(i)}(t) \right\|_2 \leq \frac{h^{k+1}}{(k+1)!} \sup_{u \in [0,1]} \|f^{(k+1)}(t+uh)\|_2$$

Preuve. Voir théorème de majoration énoncé précédemment.

5.5.3 Formule de Taylor Young, à l'ordre k

Théorème 5.5.3.

Soit f de \mathbb{R} vers \mathbb{R}^n , de classe \mathcal{C}^k sur l'intervalle I (d'intérieur non vide).

$$\forall t \in I, \forall h \in \mathbb{R}, t+h \in I \implies f(t+h) = \sum_{i=0}^k \frac{h^i}{i!} f^{(i)}(t) + \vec{o}(h^k)$$

Remarque. $\frac{\|\vec{o}(h^k)\|_2}{h^k} = \vec{\varepsilon}(h^k) \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0.$

6 Equations aux dérivées partielles à l'ordre 2. Exemples

6.1 Exemple 1.

Déterminer les fonctions de $\Omega = \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}$ vers \mathbb{R} , **de classe \mathcal{C}^2 sur Ω** , vérifiant l'équation :

$$(E) : \quad x^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + 2xy \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} + y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 0$$

Indication : On pourra effectuer un changement de variables, en posant $u = x$ et $v = \frac{y}{x}$, en vue d'obtenir une équation plus simple selon les variables u et v .

En principe, on devrait noter :

$$\begin{cases} f(x, y) \text{ le résultat du calcul à partir des variables } x \text{ et } y \\ \tilde{f}(u, v) \text{ le résultat du calcul à partir des variables } u \text{ et } v \end{cases} \quad \left(\text{avec} \quad f(x, y) = \tilde{f}\left(x, \frac{y}{x}\right) \right)$$

mais on fera les confusions usuelles : $f \equiv f(x, y) \equiv \tilde{f}(u, v) \equiv \tilde{f}$

Première étape : transformer les dérivées partielles de f , selon x et y , en expressions ne dépendant que des dérivées partielles de f selon u et v .

- Dérivation partielle à l'ordre 1.

Préalable : $(x, y) \mapsto \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$ a pour matrice jacobienne :

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & = 1 & \frac{\partial u}{\partial y} & = 0 \\ \frac{\partial v}{\partial x} & = \frac{-y}{x^2} & \frac{\partial v}{\partial y} & = \frac{1}{x} \end{pmatrix}$$

Dans la suite, on gardera les coefficients comme expressions de x et y , ce qui simplifie systématiquement les calculs, sans chercher à exprimer x ou y en fonction de u et v .

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{y}{x^2} \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial u} \times 0 + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{1}{x} = \frac{1}{x} \frac{\partial f}{\partial v} \end{aligned}$$

- Dérivation partielle à l'ordre 2.

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)}{\partial x} = \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} \quad \left| \begin{array}{l} \text{mais il y a plus simple ici,} \\ \text{en dérivant, par rapport à } x, \\ \text{l'expression obtenue à l'ordre 1 :} \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} &= \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{y}{x^2} \right)}{\partial x} = \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial x} - \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial x} \frac{y}{x^2} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{-2y}{x^3} \\ &= \left[\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} \right] - \left[\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} \right] \frac{y}{x^2} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{2y}{x^3} \\ &= \left[\frac{\partial^2 f}{\partial u^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial v \partial u} \frac{-y}{x^2} \right] - \left[\frac{\partial^2 f}{\partial u \partial v} + \frac{\partial^2 f}{\partial v^2} \frac{-y}{x^2} \right] \frac{y}{x^2} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{2y}{x^3} \\ &= \frac{\partial^2 f}{\partial u^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial v \partial u} \frac{y}{x^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial u \partial v} \frac{y}{x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial v^2} \frac{y^2}{x^4} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{2y}{x^3} \\ &= \frac{\partial^2 f}{\partial u^2} - \frac{2y}{x^2} \frac{\partial^2 f}{\partial v \partial u} + \frac{\partial^2 f}{\partial v^2} \frac{y^2}{x^4} + \frac{\partial f}{\partial v} \frac{2y}{x^3} \end{aligned} \quad \text{puisque } f \text{ est } \mathcal{C}^2$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} &= \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{y}{x^2} \right)}{\partial y} = \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial y} - \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial y} \frac{y}{x^2} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{1}{x^2} = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \quad (f \text{ est } \mathcal{C}^2) \\
&= \left[\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial u} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} \right] - \left[\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} \right] \frac{y}{x^2} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{1}{x^2} \\
&= \left[0 + \frac{\partial^2 f}{\partial v \partial u} \frac{1}{x} \right] - \left[0 + \frac{\partial^2 f}{\partial v^2} \frac{1}{x} \right] \frac{y}{x^2} - \frac{\partial f}{\partial v} \frac{1}{x^2} = \frac{1}{x} \frac{\partial^2 f}{\partial v \partial u} - \frac{y}{x^3} \frac{\partial^2 f}{\partial v^2} - \frac{1}{x^2} \frac{\partial f}{\partial v} \\
\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} &= \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right)}{\partial y} = \frac{1}{x} \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial y} = \frac{1}{x} \left[\frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial \left(\frac{\partial f}{\partial v} \right)}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} \right] = \frac{1}{x^2} \frac{\partial^2 f}{\partial v^2}
\end{aligned}$$

Deuxième étape : transformation de l'équation (E) (en x et y) en une équation équivalente (en u et v), dans le domaine considéré :

En reportant dans (E), après simplification, on obtient comme équation équivalente : $x^2 \frac{\partial^2 \tilde{f}}{\partial u^2} = 0$.

Si cela est nécessaire, on peut maintenant (et seulement maintenant) transformer les coefficients (restés en x et y) comme expressions de u et v .
(pour cela, on chercherait à exprimer x et y en fonction de u et v).

Ici, ce n'est pas nécessaire : dans Ω , l'équation (E) est équivalente à $\frac{\partial^2 \tilde{f}}{\partial u^2} = 0$ et on en déduit :

1. $\frac{\partial \tilde{f}}{\partial u}(u, v) = a(v)$ (constante par rapport à u , donc fonction uniquement de v)
2. puis $\tilde{f}(u, v) = u a(v) + b(v)$ (intégration de la constante $a(v)$ par rapport à u)

Troisième étape : conclusion dans les termes du problème :

Finalement, les fonctions cherchées, solutions de (E) dans Ω , sont de la forme :

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = x \times a\left(\frac{y}{x}\right) + b\left(\frac{y}{x}\right)$$

avec a et b fonctions, d'une seule variable, de \mathbb{R} vers \mathbb{R} , de classe \mathcal{C}^2 sur \mathbb{R}

Remarque. Cela donne des solutions diverses, dans tout ou partie de Ω , ... , par exemple :

$$(x, y) \mapsto x \sin \frac{y}{x} + 0 ; \quad (x, y) \mapsto x \ln \frac{y}{x} + \tan \frac{y}{x} ; \quad (x, y) \mapsto 0 + \arctan \frac{y}{x} \quad \text{etc ...}$$

6.2 Exemple 2.

Déterminer les fonctions de $\Omega = \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^*$ vers \mathbb{R} , de classe \mathcal{C}^2 sur Ω , vérifiant l'équation :

$$(E) : \quad x^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - y^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 0$$

Indication : On pourra effectuer le changement de variables défini par : $u = x y$ et $v = \frac{y}{x}$.

On doit arriver à $2u \frac{\partial^2 \tilde{f}}{\partial u \partial v} - \frac{\partial \tilde{f}}{\partial v} = 0$, d'où $\frac{\partial \tilde{f}}{\partial v} = a(v) \ln(\sqrt{u})$ puis $\tilde{f}(u, v) = A(v) \ln(u) + b(v)$,

A (primitive de a) et b étant des fonctions d'une seule variable, de classe \mathcal{C}^2 .

Ensuite, il faut conclure en termes de (x, y) .

< FIN >