Mathématiques

Henri LEFEBVRE

23 octobre 2017

Table des matières

Chapitre 1

Analyse dans $\mathbb{R}$ (MT90/MT91/MT12)

1.1 Propriétés de $\mathbb{R}$

Structure : $(\mathbb{R}, +, \dot{)}$ est un corps ordonné
Formule du binôme :

$$(x+y)^n = \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} x^k y^{n-k} \text{ avec } \binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}, \forall x, y \in \mathbb{R}, \forall n \in \mathbb{N}$$

Produit scalaire : $< x, y >= xy, \forall x, y \in \mathbb{R}$

Norme ($\mathbb{R}$) (valeur avsolue) : $\mathbb{R} \to \mathbb{R}_+, x \to |x| = \begin{cases} x \text{ si } x > 0 \\ -x \text{ sinon} \end{cases}$

Positivité : $|x| > 0$ et $|x| = 0 \Leftrightarrow x = 0$
Homothétie : $|ax| = |a||x|$
Inégalité triangulaire : $|x + y| \leq |x| + |y|$
Convergence : $f(x) \longrightarrow l \Leftrightarrow |f(x) - l| \longrightarrow 0$
Intervalles : I est un intervalle si $\forall a, b \in I, a < c < b \Rightarrow c \in I$

$$[a, b] = \{x \in \mathbb{R} | a \leq x \leq b\}$$
$$c \in [a, b] \Leftrightarrow \exists \theta \in [0, 1], c = \theta a + (1 - \theta) b$$

Densité de $\mathbb{Q}$:

$$\forall]a, b[\neq \emptyset, \exists \alpha \in \mathbb{Q} \cap]a, b[\text{ et } \exists \beta \in (\mathbb{R} - \mathbb{Q}) \cap]a, b[$$

Ensembles bornées : Soit $A \subset \mathbb{R}$
Majoration : $\forall x \in A, x \leq M$
Minoration : $\forall x \in A, x \geq m$
Encadrement : $\forall x \in A, |x| < M$
Borne supérieur : Plus petit des majorants (s'ils existent)

$$s = \sup A \Leftrightarrow \begin{cases} \forall x \in A, x \leq s \quad \forall t < s, \exists x \in A \text{ tel que } t < x \end{cases}$$

Droite numérique achevée : $\overline{\mathbb{R}} = \mathbb{R} \cup \{\pm\infty\}$

1.2 Suites réelles $\mathbb{N} \to \mathbb{R}$

Définition : $u : \mathbb{N} \to \mathbb{R}, n \mapsto u_n$
Convergence :

$$(U_n) \longrightarrow l, n \longrightarrow \infty \Leftrightarrow (\forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N}, \text{ tel que } \forall n \in \mathbb{N}, n > n_0 \Rightarrow |u_n - l| < \varepsilon)$$

Limite infinie :

$$(U_n) \longrightarrow l, n \longrightarrow \infty \Leftrightarrow (\forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N}, \text{ tel que } \forall n \in \mathbb{N}, n > n_0 \Rightarrow u_n > \varepsilon)$$

Convergences connues :

$$\lim_{n\to\infty} \frac{k^n}{n!} = 0\,;\ \lim_{n\to\infty} \frac{n^\alpha}{k^n} = 0\,;\ \lim_{n\to\infty} \frac{(\ln \beta)^\beta}{n^\alpha} = 0$$

Propriétés de convergence : Soient $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ et $(v_n)_{n\in\mathbb{N}}$ avec $u_n \longrightarrow l$ et $v_n \longrightarrow l'$ quand $n \longrightarrow \infty$
Combinaison : $u_n + \lambda v_n \longrightarrow l + \lambda l'$ quand $n \longrightarrow \infty$
Produit : $u_n v_n \longrightarrow \infty$ quand $n \longrightarrow \infty$
Quotient : Si $l' \neq 0$, $u_n/v_n \longrightarrow l/l'$ quand $n \longrightarrow \infty$
Vers zéro : Si $u_n \longrightarrow 0$ et v_n bornée, alors $u_n v_n \longrightarrow 0$ quand $n \longrightarrow \infty$
Ordre : Si $u_n \leq v_n$ alors $\lim_{n\to\infty} u_n \leq \lim_{n\to\infty} v_n$
Suites adjacentes : (u_n) et (v_n) sont dites adjacentes si et seulement si

$$(u_n) \text{ est croissante}\,;\ (v_n) \text{ est décroissante}\,;\ \lim_{n\to\infty} (v_n - u_n) = 0$$

Suite arithmétique :
Définition récursive : $u_{n+1} = u_n + r$
Définition générale : $u_n = u_0 + nr$
Somme des termes :

$$\sum_{k=0}^{n-1} u_k = n\frac{u_0 + u_{n-1}}{2}$$

Suite géométrique :
Définition récursive : $u_{n=1} = q u_n$
Définition générale : $u_n = q^n u_0$
Somme des termes :

$$\sum_{k=0}^{n-1} u_k = u_0 \frac{1 - q^n}{1 - q}$$

Suites récurrentes : $u_{n+1} = f(u_n)$
Si $\exists l \in \mathbb{R}$ point fixe de f (i.e. $f(l) = l$) et f contractancte (i.e. f k-lipschitzienne avec $0 < k < 1$) alors $(u_n) \longrightarrow l$

1.3 Fonctions réelles $\mathbb{R} \to \mathbb{R}$ (généralités)

Définition : $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}, x \mapsto f(x)$
Image : $\forall A \subset \mathbb{R}, f(A) = \{y | \exists x \in A, y = f(x)\}$
Image réciproque : $f^{-1}(B) = \{x \in D_f | f(x) \in B\}$
Support : $\text{supp } \varphi = \overline{\{x | \varphi(x) \neq 0\}}$
Correspondances : Pour $f : E \to F$
Surjection : $\forall x, x' \in E, f(x) = f(x') \Rightarrow x = x'$
Injection : $\forall y \in F, \exists x \in E$ tel que $y = f(x)$
Bijection : $\forall y \in F, \exists! x \in E$ tel que $y = f(x)$ (f injective et surjective)
Composée : $f \circ g(x) = f(g(x))$
Fonction identité : $id : x \mapsto x$
Bijection réciproque : Si f bijective, alors $\exists f^{-1}$ tel que $f \circ f^{-1} = f^{-1} \circ f = id$
Convergence : $f(x) \longrightarrow l, x \longrightarrow a$

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in \Omega, |x - a| < \eta \Rightarrow |f(x) - f(a)| < \varepsilon$$

Limite à droite :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0, \forall x \in \Omega, a < x < a + \eta \Rightarrow |f(x) - f(a)| < \varepsilon$$

Caractérisation de la limite (par les suites) :

$$\lim_{x \to a} f(x) = l \Leftrightarrow \left(\forall (x_n)_{n \in \mathbb{N}}, \begin{cases} \lim_{n \to \infty} x_n = a \\ \forall n \in \mathbb{N}, x_n \in \Omega - \{a\} \end{cases} \Rightarrow \lim_{x \to \infty} f(x_n) = l \right)$$

Continuité :

$$\lim_{x \to a} f(x) = f(a)$$

Théorème des valeurs intermediaires (TVI) : Soit $f \in C^0([a, b])$ et $y \in \mathbb{R}$

$$f(a) < y < f(b) \Rightarrow \exists x \in [a, b], f(x) = y$$

Condition de Lipschitz :

$$\exists k \in \mathbb{R}, \forall x, y \in \mathbb{R}, |f(x) - f(y)| < k|x - y|$$

1.4 Dérivation

Dérivabilité : f est dérivable si et seulement si

$$\exists d \in \mathbb{R}, \text{ tel que } f(x + h) = f(x) + hd + |h|\epsilon(h)$$

Taux de variation :

$$f'(x) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x + h) - f(x)}{h}$$

Théorème de Rolle : Soit $f \in C^0([a, b])$

$$f(a) = f(b) \Rightarrow \exists c \in [a, b] \text{ tel que } f'(c) = 0$$

Théorème des accroissements finis : Soit $f \in C^0([a, b])$

$$\exists c \in [a, b] \text{ tel que } f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

Formule de Leibniz :

$$(fg)^{(n)} = \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} f^{(k)} g^{(n-k)}$$

Opérations :

$$(f + \lambda g)' = f' + \lambda g', \lambda \in \mathbb{R}\,;\; \left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2}\,;\, (f \circ g)' = g' \times (f' \circ g)$$

Fonction réciproque :

$$\left(f^{-1}\right)'(y_0) = \frac{1}{f'(f^{-1}(y_0))}$$

Dérivées connues :

$$(x^q)' = qx^{q-1}, q \in \mathbb{Z}\,;\, (e^x)' = e^x\,;\, (\ln|x|)' = \frac{1}{x}\,;\, (\cos x)' = -\sin x\,;\, (\sin x)' = \cos x\,;\, (\sqrt{x})' = \frac{1}{2\sqrt{x}}$$

Saut d'une fonction :

$$\sigma_m = f^{(m)}(0^+) - f^{(m)}(0^-), m \geq 0$$

1.5 Théorie de la mesure

1.5.1 Généralités

Fonction indicatrice (ou caractéristique) :

$$1_A(x) = \begin{pmatrix} 1 \text{ si } x \in A \\ 0 \text{ si } x \in /A \end{pmatrix}$$

σ-algèbre (tribu) : Une famille A de sous-ensemble de X est une tribu si :

1. $X \in A$
2. A est stable par complémentarité
3. A est stable par union dénombrable

Espace mesurable : Ensemble muni d'une tribu (X, A)

Tribu borélienne : Plus petite tribu de $\mathbb{R}$ contenant tous les intervalles

Mesure : Une mesure μ sur (X, A) est une application de $A \to [0, \infty]$ telle que

1. $\mu(\emptyset) = 0$
2. Si $(An)n \geq 1$ est une suite dénombrable de A deux à deux disjointes alors : $\mu\left(\bigcup_{n\geq1} A_n\right) = \sum_{n\geq1} \mu(A_n)$ (σ-additivité)

Espace mesuré : Le triplet (X, A, μ) est appelé un espace mesuré Proposition : soit $\bar{x}$ une tribu de X

1. Si $A, B \in \bar{x}$ et $A \subset B$ alors $\mu(A) \leq \mu(B)$
2. Si $A_1 \subset A_2 \subset ... \subset A_n \subset ..., A_k \in \bar{x}$ alors $\lim_{n\to\infty} A_n = \bigcup_n A_n$ et $\mu\left(\bigcup_n A_n\right) = \lim_{n\to\infty} \mu(A_n)$
3. Si $A, B \in \bar{x}$ alors $\mu(A \cup B) = \mu(A) + \mu(B) - \mu(A \cap B)$

Ensemble négligeable : A est dit négligeable si $\mu(A) = 0$

Proposition vraie presque partout (pp) : Une proposition est dite vraie (μ-)presque partout sur X si elle est vrai sur $X\ E$ avec $\mu(E) = 0$

Ensemble de mesure nulle : Un sous-ensemble A de $\mathbb{R}$ est dit de mesure nulle si pour tout $\varepsilon > 0$, il existe une suite d'intervalles ouverts et bornés (I_n) telle que :

1. $A \subset \cup_{i\geq1} I_i$
2. $\sum_{i\geq1} |I_i| < \varepsilon$

Propositions :

1. Tout ensemble dénombrable est de mesure nulle
2. Si A est de mesure nulle et $B \subset A$, alors B est de mesure nulle
3. Si $A \bigcup_{n\geq1} A_n$ avec chaque A_n de mesure nulle, alors A est de mesure nulle

Fonction mesurable : $f : (X, \bar{x}) \to (\mathbb{R}, B)$ est mesurable si $f^{-1}(B) \subset \bar{x}$

1.5.2 Exemples de mesures

Mesure de Lebesgue : Il existe une unique mesure λ sur $(\mathbb{R}, B(\mathbb{R}))$ telle que $\forall I = [a, b]$ borné, $\lambda([a, b]) = \lambda(]a, b[) = b - a$

Mesure de Dirac : $\delta_a : T \to \{0, 1\}$ avec T une tribu et $\delta_a = \begin{cases} 1 \text{ si } a \in A \\ 0 \text{ si } a \notin A \end{cases}$

Mesure de comptage (cardinal) : Pour un ensemble dénombrable de $\mathbb{R}$, $\forall n, \mu(\{n\}) = 1$

1.6 Intégration

1.6.1 Définitions

Fonction en escalier : Fonctions constantes sur des intervalles

Intégrale de Riemann : Soit

$$f = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i 1_{I_i}$$

une fonction en escalier, on définit l'intégrale de f par

$$I(f) = \int_a^b f(t)dt = \sum \alpha_i (x_{i+1} - x_i)$$

Pour une fonction quelconque, s'il existe, pour tout $\varepsilon > 0$, deux fonctions en escalier f_ε et F_ε telle que $f_\varepsilon \leq f \leq F_\varepsilon$ et $I(f_\varepsilon) - I(f_\varepsilon) < \varepsilon$), alors f est dite Riemann-intégrable et on a :

$$\int_a^b f(t)dt = \sup \{I(g)|g \text{ fonction en escalier et } g \leq f\}$$

Fonction étagée : Fonction dont l'image est constituée d'un nombre fini de valeurs réelles

Théorème : Toute fonction à valeur dans $\mathbb{R}^n$ est limite de fonctions étagées

Intégrale de Lebesgue : Soit

$$f = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i 1_{A_i}$$

une fonction étagée, on définit l'intégrale de f par rapport à la mesure μ par

$$\int_X f d\mu = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i \mu(A_i)$$

et pour $E \subset X$

$$\int_E f d\mu = \int_X f 1_E d\mu$$

Pour f une fonction positive,

$$\int_X f d\mu = \sup \left\{ \int s d\mu | s \text{ étagée et } s \leq f \right\}$$

Enfin pour une fonction quelconque, on définit : $f^+ = \max(0, f)$ et $f^- = \max(0, -f)$ de sorte que :

$$\int f d\mu = \int f^+ d\mu + \int f^- d\mu$$

1.6.2 Propriétés

Lien Riemann-Lebesgue : Si f est Riemann-Intégrable, alors f est Lebesgue-intégrable

Ensemble de fonctions intégrables (au sens de Lebesgue) :

$$L^p(A) = \left\{ f : \mathbb{R} \to \mathbb{R} | \int_A |f|^p < \infty \right\}$$

Fonctions localement intégrables : $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ Lebesgue-intégrable sur tout intervalle borné ($L^1 \subset L^1_{loc}$)

Intégration et dérivation :

$$f(x) = \lim_{h \to 0} \frac{1}{h} \int_x^{x+h} f(t)dt$$

Egalité d'intégrales :

$$f \overset{pp}{=} g \Leftrightarrow \int f(t)dt = \int g(t)dt$$

Linéarité :
$$\int (f(t)+\lambda g(t))dt = \int f(t)dt + \lambda \int g(t)dt$$
Relation de Chasles : Qui implique aussi $\int_a^b f(t)dt = -\int_b^a f(t)dt$
$$\int_a^b f(t)dt = \int_a^c f(t)dt + \int_c^b f(t)dt$$
Relation d'ordre :
$$f \leq g \Leftrightarrow \int f(t)dt \leq \int g(t)dt$$
Fonction périodique : Soit f une fonction T-périodique,
$$\int_0^T f(t)dt = \int_c^{c+T} f(t)dt$$
Inégalité triangulaire :
$$\left|\int f(t)dt\right| \leq \int |f(t)|dt$$
Cauchy-Schwartz :
$$\left|\int f(t)g(t)dt\right| \leq \sqrt{\int f^2(t)dt \times \int g^2(t)dt}$$
Inégalité de Holder :
$$\frac{1}{p}+\frac{1}{q}=1 \Rightarrow \int f(t)g(t)dt \leq \left(\int |f(t)|^p dt\right)^{\frac{1}{p}} \left(\int |g(t)|^q dt\right)^{\frac{1}{q}}$$
Théorème de la moyenne :
$$\forall x \in [a,b], m \leq f \leq M, \Rightarrow m \leq \frac{1}{b-a}\int_a^b f(t)dt \leq M$$
Inégalité de la moyenne :
$$\left|\int_a^b f(x)g(x)dx\right| \leq \sup_{x\in[a,b]} |f(x)| \times \int_a^b |g(x)|dx$$
Intégrale sur un ensemble négligable : Soit μ une mesure alors
$$\mu(E)=0 \Rightarrow \int_E f d\mu = 0$$
Théorème fondamental :
$$f(x) = f(a) + \int_a^x f'(t)dt$$
Intégration par partie (IPP) :
$$\int_a^b u'(t)v(t)dt = [u(t)v(t)]_a^b - \int_a^b u(t)v'(t)dt$$
Changement de variable :
$$\int_a^b f(x)dx \overset{x=u(t)}{=} \int_{u^{-1}(a)}^{u^{-1}(b)} f(u(t))u'(t)dt$$
Propositions sur l'intégrabilité :
- f monotone $\Rightarrow f$ Riemann-intégrable
- f continue $\Rightarrow f$ Riemann-intégrable
- f pp-continue et bornée $\Rightarrow f$ Riemann-intégrable
- f pp-continue $\Rightarrow f$ Lebesgue-intégrable
- $|f| < g$, g Lebesgue-intégrable $\Rightarrow f$ Lebesgue-intégrable
- f Lebesgue-intégrable $\Leftrightarrow |f|$ Lebesgue-intégrable

1.6.3 Convergence

Convergence (Riemann) :

$$f_n \overset{unif}{\longrightarrow} f \Rightarrow \int f_n(t)dt \overset{unif}{\longrightarrow} \int f(t)dt$$

Théorème de convergence monotone (Beppo-Levi) :

$$\begin{cases} (f_n) \text{ suite croissante de fonction} \\ f_n \longrightarrow f, n \longrightarrow \infty \end{cases} \Leftrightarrow \int f_n \longrightarrow \int f, n \longrightarrow \infty$$

Théorème de convergence dominée :

$$\begin{cases} f_n \overset{pp}{\longrightarrow} f \\ |f_n| < g, g \in L^1 \end{cases} \Rightarrow \int f_n \longrightarrow \int f \left(\text{et même : } \int |f_n - f| \longrightarrow 0\right)$$

Inversion somme-integrale :

$$(f_n) \text{ suite de fonction positive} \Rightarrow \int \sum^{\infty} f_n(x)dx = \sum^{\infty} \int f_n(x)dx$$

Théorème de Fubini :

$$f \in L^1 \Rightarrow \iint f(x,y)dxdy = \int \left(\int f(x,y)dx\right) dy$$

Théorème de Fubini-Tonnelle :

$$f \geq 0 \Rightarrow \iint f(x,y)dxdy = \int \left(\int f(x,y)dx\right) dy$$

Définition : intégrale de fonction discontinue, intégrale sur un intervalle non bornée, etc.
Intégrales Riemann-impropre de références :

$$\int_0^1 \frac{dt}{t^\alpha} \text{ converge si } \alpha < 1\,; \int_1^\infty \frac{dt}{t^\alpha} \text{ converge si } \alpha > 1\,; \int_0^1 \ln t dt = -1$$

Riemann-impropre et Lebesgue : Si f est Riemann-intégrable au sens impropre et de signe constant alors f est Lebesgue-intégrable

1.6.4 Intégrale de Riemann-Stieltjes

Définition : Si α est une fonction croissante, alors elle définit une mesure. On appelle intégrale de Riemann-Stieltjes l'intégrale par rapport à cette mesure : $\int f(x)d\alpha(x)$ et on a :

$$\begin{aligned} \alpha([a,b]) &= \alpha(b^+) - \alpha(a^-) \\ \alpha([a,b[) &= \alpha(b^-) - \alpha(a^-) \\ \alpha(]a,b[) &= \alpha(b^-) - \alpha(a^+) \\ \alpha(]a,b]) &= \alpha(b^+) - \alpha(a^+) \end{aligned}$$

Calcul :

$$\int f(x)d\alpha(x) = \int f(x)\alpha'(x)dx$$

1.6.5 Fonctions définies par une intégrale

Définition : Soit $f : (x,t) \to f(x,t)$, si f est continue en t pour presque-tout x et $|f(t,x)| \leq g(x), g \in L^1$ alors la fonction suivante est défini et est continue

$$F(t) = \int f(t,x)dx$$

Dérivabilité : Si $\dfrac{\partial f}{\partial t}(x,t)$ existe et est continue et $\left|\dfrac{\partial f}{\partial x}(x,t)\right| < g(x), g \in L^1$ alors F est dérivable et

$$\frac{dF}{dt}(t) = \int \frac{\partial f}{\partial t}(t,x)dx$$

Formule :

$$F(t) = \int_{[u(t),v(t)]} f(x,t)dx$$

$$\frac{dF}{dt}(t) = f(t,v(t))\frac{dv(t)}{dt} + f(t,u(t))\frac{du(t)}{dt} + \int_{[u(t),v(t)]} \frac{\partial f}{\partial t}(x,t)dx$$

1.6.6 Introduction au calcul des variations

Problème de variation : Trouver u^* telle que

$$u^* = \min_{u \in K} J(u) \text{ avec } J(u) = \int_\alpha^\beta \varphi(u,\dot{u},t)dt$$

Équation d'Euler-Lagrange : u solution du problème de variation, alors

$$\frac{\partial}{\partial u}\varphi(u,\dot{u},t) - \frac{d}{dt}\left[\frac{\partial}{\partial \dot{u}}\varphi(u,\dot{u},t)\right] = 0$$

Intégrale première d'Euler-Lagrange : $\varphi(u,\dot{u},t) = \varphi(u,\dot{u})$

$$\varphi(u,\dot{u}) = \left[\frac{\partial}{\partial \dot{u}}\varphi(u,\dot{u})\right]\dot{u} + k, k \in \mathbb{R}$$

Condition aux limites :

- Deux extrémités fixes : $u(\alpha) = a$ et $u(\beta) = b$
- Une extrémité libre : $u(\alpha) = a$ et $\dfrac{\partial}{\partial \dot{u}}\varphi(u(\beta),\dot{u}(\beta),\beta) = 0$
- Deux extrémités libres : $\dfrac{\partial}{\partial \dot{u}}\varphi(u(\alpha),\dot{u}(\alpha),\alpha) = 0$ et $\dfrac{\partial}{\partial \dot{u}}\varphi(u(\beta),\dot{u}(\beta),\beta) = 0$

1.7 Séries dans $\mathbb{R}$

1.7.1 Généralités

Condition nécessaire de convergence :

$$\sum_{n \geq 0} u_n \text{ converge} \Rightarrow u_n \longrightarrow 0$$

Espace vectoriel : L'espace des séries convergentes est un espace vectoriel

Critère de Cauchy :

$$\sum u_n \text{ converge} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N}, \forall n > N, \forall p \in \mathbb{N}, \left|\sum_{k=n+1}^{n+p}\right| < \varepsilon$$

Règle de Riemann : Si $\forall n \in \mathbb{N}, u_n > 0$ et $n^\alpha u_n$ majoré pour $\alpha > 1$ alors $\sum u_n$ converge
Règle de d'Alembert : Si $\forall n \in \mathbb{N}, u_n > 0$ et $\frac{u_{n+1}}{u_n} \longrightarrow l$ avec $l < 1$ alors $\sum u_n$ converge
Séries géométrique :

$$\sum_{n\geq 0} aq^n = a\frac{1}{1-q}$$

Séries de Riemann :

$$\sum_{n\geq 1} \frac{1}{n^\alpha} \text{ CV } \Leftrightarrow \alpha > 1$$

Série exponentielle :

$$\sum_{n\geq 0} \frac{z^n}{n!} = e^z, z \in \mathbb{C}$$

1.7.2 Séries de Taylor

Formule générale :

$$f(x) = \sum_{n\geq 0} f^{(n)}(x_0)\frac{(x-x_0)^n}{n!}$$

Formule de Taylor-Lagrange :

$$f(x_0+h) = \sum_{k=0}^{n} \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!}h^k + \frac{f^{(n+1)}(x_0+\theta h)}{(n+1)!}h^{n+1}, \theta \in [0,1]$$

Formule de Taylor-Young :

$$f(x_0+h) = \sum_{k=0}^{n} \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!}h^k + h^n\epsilon(h), \epsilon(h) \longrightarrow \infty, h \longrightarrow \infty$$

Séries connues :

$$\begin{aligned}
(1+x)^\alpha &= 1 + \alpha\frac{x}{1!} + \cdots + \alpha(\alpha-1)\ldots(\alpha-n-1)\frac{x^n}{n!} + o(x^n)\\
e^x &= 1 + \frac{x}{1!} + \cdots + \frac{x^n}{n!} + o(x^n)\\
\cos x &= 1 - \frac{x^2}{2!} + \cdots + (-1)^p\frac{x^{2p}}{(2p)!} + o(x^{2p+1})\\
\sin x &= x - \frac{x^3}{3!} + \cdots + (-1)^{2p-1}\frac{x^{2p-1}}{(2p-1)} + o(x^{2p})\\
\tan x &= x + \frac{1}{3}x + \frac{2}{15}x^5 + o(x^6)\\
\ln(1+x) &= x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + \cdots + (-1)^n\frac{x^{n+1}}{n+1} + o(x^{n+1})
\end{aligned}$$

Infiniment petit : f est un infiniment petit au voisinage de a si $\lim_{x\to a} f(x) = 0$
Infiniment grand : f est un infiniment grand au voisinage de a si $\lim_{x\to a} |f(x)| = +\infty$
Ordre d'un infiniment petit : f et g sont dit de même ordre si $\lim_{x\to a} \frac{f(x)}{g(x)} \in \mathbb{R}^*$
f est d'ordre p si f et $(x-a)^p$ sont du même ordre
Équivalence :

$$f \backsim g \Leftrightarrow \lim_{x\to a} \frac{f(x)}{g(x)} = 1$$

Développements limités :
f admet un DL à l'ordre n au voisinage de a si

$$\exists \alpha_0, \alpha_1, \ldots, \alpha_n \in \mathbb{R} \text{ tel que } f(a+h) = \alpha_0 + \alpha_1 h + \cdots + \alpha_n h^n + h^n \epsilon(n), \epsilon(h) \longrightarrow 0, h \longrightarrow 0$$

f admet un DL à l'ordre n au voisinage de $+\infty$ si

$$\exists \alpha_0, \alpha_1, \ldots, \alpha_n \in \mathbb{R} \text{ tel que } f(x) = \alpha_0 + \frac{\alpha_1}{x} + \cdots + \frac{\alpha_n}{x^n} + \frac{1}{x^n}\epsilon\left(\frac{1}{x}\right)$$

Le DL d'une fonction paire (resp. impaire) ne contient que des termes de puissances paire (resp. impaire).

Opérations sur les DL : Soient f et g avec $\begin{cases} f(a+h) = P(h) + h^n \epsilon_1(h) \\ g(a+h) = Q(h) + h^n \epsilon_2(h) \end{cases}$

Combinaison : $f(a+h) + \lambda g(a+h) = P(h) + \lambda Q(h) + \epsilon(h)$

Produit : $fg(a+h) = PQ(a+h) + h^n \epsilon(h)$ tronqué à l'odre n

Quotient : $\dfrac{f(a+h)}{g(a+h)} =$ quotient de $P(h)$ par $Q(h)$ suivant les puissances croissantes

Primitivisation : Si $F' = f$ avec $f(a+h) = \sum \alpha_i h^i$ alors $F(a+h) = \sum \alpha_i \frac{h^{i+1}}{i+1}$

Étude locale d'une courbe : Soit x_0 tel que $f'(x_0) = 0$
$f''(x_0) > 0$ alors la courbe est au dessus de la tangente et x_0 réalise un minimum locale
$f''(x_0) < 0$ alors la courbe est en dessous de la tangente et x_0 réalise un maximum locale
$f''(x_0) = 0$ alors x_0 est un point d'inflexion

1.7.3 Séries de Fourier

Dans la base $(e^{in\omega x})_{n\in\mathbb{Z}}$

Série de Fourier : $(e^{in\omega x})_{n\in\mathbb{Z}}$ avec $\omega = \dfrac{2\pi}{T}$ est une base de l'espace des fonctions T-périodiques, alors pour tout f, fonction T-périodique, on a :

$$f(x) = \sum_{n\in\mathbb{Z}} c_n e^{in\omega x} \text{ avec } c_n = (f|e^{in\omega\cdot}) = \frac{1}{T}\int f(x)e^{-in\omega x}dx$$

Egalité de Parsseval : (égalité de la norme)

$$||f||_2^2 = \sum_{n\in\mathbb{Z}} |c_n|^2$$

Dans la base $(\cos n\omega x, \sin n\omega x)_{n\in\mathbb{N}}$

Série de Fourier : Soit f une fonction T-périodique, on a

$$f(x) = a_0 + \sum_{n\geq 1}(a_n \cos n\omega x + b_n \sin n\omega x)$$

$$a_0 = \frac{1}{T}\int_0^T f(x)dx \,;\, a_n = \frac{1}{T}\int_0^T f(x)\cos n\omega x dx \,;\, b_n = \frac{1}{T}\int_0^T f(x)\sin n\omega x dx$$

Egalité de Parsseval : (égalité de la norme)

$$||f||_2^2 = a_0^2 + \frac{1}{2}\sum_{n\geq 1}(a_n^2 + b_n^2)$$

Autres

Lien entre les coefficients : $\begin{cases} a_0 = c_0 \\ a_n = c_n + c_{-n} \\ b_n = i(c_n - c_{-n}) \end{cases}$ et $\begin{cases} c_0 = a_0 \\ c_n = \dfrac{a_n - ib_n}{2} \\ c_{-n} = \dfrac{a_n + ib_n}{2} \end{cases}$

Convergence :

$$f \in L^2(0,T), f(x) = \sum_{n\in\mathbb{Z}} c_n(f)e^{in\omega x}$$

$$f \in L^1(0,T), c_n(f) \longrightarrow 0, n \longrightarrow \infty$$

Théorème de Dirichlet (convergence ponctuelle) :

$$f \in C^1 \Rightarrow SF(f)(x_0) \overset{unif}{\longrightarrow} f(x_0)$$

$$f \in CM^1 \Rightarrow SF(f)(x_0) \longrightarrow \frac{f(x_0^-) + f(x_0^+)}{2}$$

Série de Fourier d'une distribution

Définition :

$$T = \sum_{n\in\mathbb{Z}} c_n e^{in\omega x} \text{ avec } c_n = \frac{1}{a} < T, e^{-in\omega s} >$$

Convergence : La série de Fourier d'une distribution converge vers la distribution (au sens des distributions)
Convergence d'une série trigonométrique dans $\mathcal{D}'$:

$$\sum c_n e^{in\omega s} \text{ converge dans } \mathcal{D}' \Leftrightarrow |c_n| \leq A|n|^p \text{ (suite à croissance lente)}$$

1.8 Le corps $\mathbb{C}$

Définition :

$$\mathbb{C} = \{a + ib | a, b \in \mathbb{R} \text{ et } i^2 = -1\}$$

Partie réelle et imaginaire :

$$Re(a + ib) = a \text{ et } Im(a + ib) = b$$

Module et argument :

$$|z| = \sqrt{a^2 + b^2} \text{ et } \arg z = \tan\frac{b}{a}$$

Écriture d'un nombre complexe : $\forall z \in \mathbb{C}, \exists a, b, r, \theta \in \mathbb{R}$ tel que

$$z = a + ib = re^{i\theta} = r(\cos\theta + i\sin\theta) \text{ avec } r = |z| \text{ et } \theta = \arg z$$

Conjugaison : Soi $z = a + ib$ alors $\bar{z} = a - ib$ et

$$\overline{z_1 + z_2} = \overline{z_1} + \overline{z_2}\,;\ \overline{z_1.z_2} = \overline{z_1}.\overline{z_2}\,;\ \overline{\left(\frac{1}{z}\right)} = \frac{1}{\bar{z}}\,;\ \overline{\overline{z}} = z$$

$$z + \overline{z} = 2 \times Re(z)\,;\ z - \overline{z} = 2i \times Im(z)$$

Calcul avec les modules :

$$z\bar{z} = |z|^2\,;\ \left|\frac{z_1}{z_2}\right| = \frac{|z_1|}{|z_2|}\,;\ |z_1 z_2| = |z_1||z_2|\,;\ |z| = |\bar{z}|$$

Calcul avec les arguments :

$$\arg(z_1 z_2) = \arg(z_1) + \arg(z_2)[2\pi]\,;\ \arg\left(\frac{1}{z}\right) = -\arg(z)$$

Formule de Moivre :
$$(\cos\theta + i\sin\theta)^n = \cos n\theta + i\sin n\theta$$
Formules d'Euler :
$$\cos x = \frac{e^{ix}+e^{-ix}}{2}\ ;\ \sin x = \frac{e^{ix}-e^{-ix}}{2i}$$
Théorème de D'Alembert-Gauss : Toute équation algébrique de $\mathbb{C}$ admet au moins une solution dans $\mathbb{C}$
Racine n-ième :
$$z^n = \alpha \Leftrightarrow \begin{cases} |z| = |\alpha|^{\frac{1}{n}} \\ \arg z = \frac{\arg\alpha}{n} + \frac{2k\pi}{n}, k \in [0, n-1] \end{cases}$$
Racine complexe d'une équation du second degrée : $az^2 + bz + c = 0$
$$\delta^2 = b^2 - 4ac \text{ alors } z = \frac{-b \pm \delta}{2a}$$
Polynomes premiers : Les seuls polynômes premier de $\mathbb{C}[X]$ sont les polynomes constants, ceux de degré 1 et ceux de degré 2 qui n'ont pas de racine réelles
Multiplicité d'une racine : Soit P un polynôme de $\mathbb{C}[X]$
$$r \text{ de multiplicité } m \Leftrightarrow P(r) = P'(r) = \cdots = P^{(n-1)}(r) = 0 \text{ et } P^{(m)}(r) \neq 0$$
Partie entière d'une fraction rationnelle : Soit $F = P/Q \in \mathbb{C}(X)$ on peut décomposer F de façon unique tel que $F = E + \frac{P_0}{Q}$ avec, ou $P_0 = 0$ ou $deg(P_0) < deg(Q)$
Décomposition en élément simple dans $\mathbb{C}(X)$: Soit $F = P/Q$
Objectif : écrire F sous la forme $F = P^* + S$ où P^* est un polynôme et S une somme d'éléments simples :
Si $deg(P) < deg(Q)$ alors $P^* = 0$
Sinon effectuer la division euclidienne
Décomposer Q en produit de facteur premier
Règles de décomposition dont les constantes $a, b, c, d, \ldots$ sont à déterminer :
$$\frac{N(x)}{(x-1)(x-2)} = \frac{a}{x-1} + \frac{b}{x-2}$$
$$\frac{N(x)}{(x-1)^3(x-2)^2} = \frac{a}{x-1} + \frac{b}{(x-1)^2} + \frac{c}{(x-1)^3} + \frac{d}{x-2} + \frac{e}{(x-2)^2}$$
$$\frac{N(x)}{(x-1)(x^2+1)} = \frac{a}{x-1} + \frac{bx+c}{x^2+1}$$

1.9 Distributions

1.9.1 Fonctions test ou de base : $\mathcal{D}$

Définition : $\varphi : \mathbb{R} \to \mathbb{C}$ est dite fonctio test si elle est à support borné et $\varphi \in C^\infty$
Exemple : $\varphi(x) = \begin{cases} exp\left(-\frac{1}{1-x^2}\right) \text{ si } |x| < 1 \\ 0 \text{ sinon} \end{cases}$
Propriétés de $\mathcal{D}$:
1. $\mathcal{D}$ est un espace vectoriel (car supp $(\varphi + \psi) \subset$ supp $(\varphi) \cup$ supp (ψ))
2. $\varphi, \psi \in \mathcal{D} \Rightarrow \varphi\psi \in \mathcal{D}$ (car supp $(\varphi\psi) \subset$ supp $(\varphi) \cap$ supp (ψ))
3. $\varphi \in \mathcal{D}$ et $f \in L^1 \Rightarrow \psi(x) = \varphi * f(x) \in \mathcal{D}$
4. D ne peut pas être muni d'une norme de sorte qu'il soit complet (c-a-d où toute suite convergente est de Cauchy)

Proposition : $f \in C^0_k$ peut-être approché par une fonction test $\varphi \in \mathcal{D}$ uniformement
convergence dans $\mathcal{D}$:
$$\varphi_n \xrightarrow{\mathcal{D}} \varphi \Leftrightarrow \begin{cases} \text{supp } \varphi_n \subset K = [a,b], \forall n \geq 1 \\ \varphi_n^{(k)} \xrightarrow{unif} \varphi^{(k)} \end{cases}$$
Proposition : $f \in L^1_l oc$ et $\forall\varphi \in \mathcal{D}$ on a $\int f\varphi = 0 \Rightarrow f \overset{pp}{=} 0$

1.9.2 Distibutions : $\mathcal{D}'$

Définition : $T \in \mathcal{D}' \Leftrightarrow T : \mathcal{D} \to \mathbb{R}, \varphi \mapsto T(\varphi) \overset{notation}{=} < T, \varphi >$ tel que T soit

1. Linéaire : $< T, \varphi + \psi > = < T, \varphi > + < T, \psi >$
2. Continue : $\varphi \overset{\mathcal{D}}{\longrightarrow} \varphi \Rightarrow < T, \varphi_n > \longrightarrow < T, \varphi >$

Addition : $< T + S, \varphi > = < T, \varphi > + < S, \varphi >$

Multiplication : $< \lambda T, \varphi > = \lambda < T, \varphi >$

Convergence dans $\mathcal{D}'$:

$$T_n \overset{\mathcal{D}'}{\longrightarrow} T \Leftrightarrow < T_n, \varphi > \longrightarrow < T, \varphi >, \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

Distribution régulière :

$$f \in L^1_{loc}, < T_f, \varphi > = \int f(x)\varphi(x)dx, \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

Distribution singulière :

$$f \in L^1_{loc}, < \delta, \varphi > = \varphi(0), \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

Peigne de Dirac : $\Delta_a = \sum_{\in \mathbb{Z}} \delta_{na}$, a fixé

Opérations :

Translation : $\tau_a f(x) = f(x-a), < T_{\tau_a f}, \varphi > = < T_f, \tau_{-a}\varphi >$

Homothétie : $T_{f(a.)}, < T_{f(a.)}, \varphi > = \frac{1}{|a|} < T_f, \varphi\left(\frac{\cdot}{a}\right) >$

Transposition : $\check{f}(x) = f(-x), < T_{\check{f}}, \varphi > = < T_f, \check{\varphi} >$

Produit : On peut avoir $T, S \in \mathcal{D}'$ sans $TS \in \mathcal{D}'$, en revanche,
$\forall f, g \in L^1_{loc}, < gf, \varphi > = < f, g\varphi >$

Dérivation : $< T', \varphi > = - < T, \varphi' >$

Dérivation k-ième : $< T^{(k)}, \varphi > = (-1)^k < T, \varphi^{(k)} >$

Dérivation d'une fonction discontinue à l'origine : $(T_f)' = \sigma_0 \delta + T_{f'}$

Support d'une distribution : supp T_f = supp f

Valeur principale de Cauchy :

$$vp\int_{-A}^{A} \frac{dx}{x} = \lim_{\varepsilon \to 0} \left\{ \int_{-A}^{-\varepsilon} \frac{dx}{x} + \int_{\varepsilon}^{A} \frac{dx}{x} \right\} = 0$$

Distribution $vp\frac{1}{x}$:

$$< vp\frac{1}{x}, \varphi > = vp \int \frac{\varphi(x)}{x} dx$$

1.10 Convolution

1.10.1 Convolution de fonction

Définition sur $\mathbb{R}$:

$$f * g(x) = \int f(x-t)g(t)dt$$

Convolution sur $\mathbb{R}_+$:

$$\begin{cases} \text{supp } f \subset \mathbb{R}_+ \\ \text{supp } g \subset \mathbb{R}_+ \end{cases} \Rightarrow f * g(x) = \int_0^x f(x-t)g(t)dt$$

Support :

$$\text{supp } f * g \subset \text{supp } f + \text{supp } g$$

Propriétés : Le produit de convolution est commutatif, ditributif et associatif

Convolution bornée :

$$f,g \in L^1 \Rightarrow ||f*g||_1 \leq ||f||_1.||g||_1 \text{ et } f*g \text{ définit presque partout}$$
$$f,g \in L^2 \Rightarrow ||f*g||_\infty \leq ||f||_2.||g||_2 \text{ et } f*g \text{ partout définit}$$
$$f \in L^1, g \in L^2 \Rightarrow ||f*g||_2 < ||f||_1.||g||_2 \text{ et } f*g \text{ définit presque partout}$$

Valeur moyenne d'une fonction :

$$m = \frac{1}{2h} f * 1_{[-h,h]}(x)$$

1.10.2 Convolution de suite

Définition :

$$u*v(n) = v*u(n) = \sum_{k\in\mathbb{N}} u(n-k)v(k), n \in \mathbb{N}$$

1.10.3 Convolution de distribution et algèbre dans $\mathcal{D}'_+$

Produit tensoriel : Pour $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ et $g : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

$$f \otimes g(x,y) = f(x)g(y)$$

Définition : Soit $T, S \in \mathcal{D}'$

$$< T*S, \varphi >=< T, < S, \tau_{-y}\varphi >>=< T \otimes S, \varphi(x+y) >, \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

Dérivation :

$$(T*S)' = T*S' = T'*S$$

Existence : Le produit $T*S$ a un sens si les supports A et B de T et S sont tels que $x \in A$, $y \in B$, $x+y$ ne puisse être borné que si x et y restent bornées tous les deux. Il est alors commutatif.

Proposition : Si l'une au moins de T et S est à support bornée alors $T*S$ existe. L'ensemble des distributions à support bornée est noté $\mathcal{E}'$

Proposition : Si T et S ont leur support limités à gauche (ou à droite) alors $T*S$ existe (i.e. $\exists a \in \mathbb{R}$, tel que supp $T \subset [a, \infty[$)

D'_+ : Ensemble des distributions à support dans $\mathbb{R}_+$ est noté $\mathcal{D}'_+$ $(\subset \mathcal{D})$

$$T \in \mathcal{D}'_+ \Leftrightarrow \forall \varphi \in \mathcal{D} \text{ tel que supp } \varphi \subset \mathbb{R}_-, < T, \varphi >= 0$$

Associativité :

$$T, S \in \mathcal{D}'_+ \Rightarrow (T*S)*V = T*(S*V)$$

Algèbre de convolution $\mathcal{D}'_+$:

1. Le produit de convolution est une loi de composition interne

$$T, S \in \mathcal{D}'_+ \Rightarrow T*S \in \mathcal{D}'_+$$

2. D'_+ est un espace vectoriel
3. δ élément neutre

$$T*\delta = T$$

4. Soit $T \in \mathcal{D}'_+$, on dit que $S \in \mathcal{D}'_+$ est un élement inverse de T si $T*S = \delta$ et on note $S = t^{*-1}$

Formule pour Heavyside : $Y^{*2} = xY(x)$ et pour $n \geq 2$

$$Y^{*n} = \frac{x^{n-1}}{(n-1)!}Y(x)$$

Résolution d'équation différentielle à coefficient constant : Soit D un opérateur différentiel tel que

$$D = a_n \frac{d^n}{dt^n} + \cdots + a_1 \frac{d}{dt} + a_0$$

Alors pour résoudre l'équation $DT = S$:

1. Résoudre $DE = \delta$
2. Solution générale : $T = S * E$

Inversion type :

$$\left(\delta^{(n)} + a_1 \delta^{(n-1)} + \cdots + a_{n-1}\delta' + a_n \delta\right)^{*-1} = Yz$$

avec z solution de

$$\begin{cases} z^{(n)} + a_1 z^{(n-1)} + \cdots + a_{n-1} z' + a_n z = 0 \\ z(0) = z'(0) = \cdots = z^{(n-2)}(0) = 0 \\ z^{(n-1)}(0) = 1 \end{cases}$$

1.11 Transformées de Fourier

1.11.1 Fonctions

Définition :

$$\mathcal{F}(f)(\xi) = \hat{f}(\xi) = \int_{\mathbb{R}} f(x) e^{-i\xi x} dx$$

Transformée conjuguée :

$$(\overline{\mathcal{F}})(\xi) = \int_{\mathbb{R}} f(x) e^{i\xi x} dx$$

Inversion : Si $f \in L^1(\mathbb{R})$ alors

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}} \hat{f}(\xi) e^{i\xi x} d\xi, x - pp$$

Propriétés sur $\hat{f}$:

1. $\hat{f}$ est continue et bornée sur $\mathbb{R}$
2. $$\lim_{|\xi| \to \infty} \hat{f}(\xi) = 0$$

Propriétés :

1. $$\widehat{(\tau_{x_0} f)} = e^{-ix_0\xi}$$
$$\widehat{(e^{i\xi_0 x} f)} = \tau_{\xi_0} \hat{f}$$

2. $$\widehat{(f^{(n)})} = (i\xi)^n \hat{f}$$
$$(\widehat{(-ix)^n f}) = (\hat{f})^{(n)}$$

3. $$\widehat{(f * g)} = \hat{f}.\hat{g}$$
$$2\pi\widehat{(f.g)} = \hat{f} * \hat{g}$$

4. $$\mathcal{F}\overline{\mathcal{F}} f = \overline{\mathcal{F}} \mathcal{F} f = 2\pi f \text{ pour } x - pp$$
$$\hat{\hat{f}} = 2\pi \check{f}$$

1.11.2 Distributions

Distributions tempérées

Décroissance rapide (DR) : f décroit plus vite que toute puissance de $1/|x|$

$$f \in DR \Leftrightarrow \forall p \in \mathbb{N}, x^p f(x) \longrightarrow 0, x \longrightarrow \pm\infty$$

Proposition :

$$f \in L^1_{loc}(\mathbb{R}) \cap DR \Rightarrow \forall p \in \mathbb{N}, x^p f(x) \in L^1(\mathbb{R})$$

Espace de fonction test : $S : \mathbb{R} \to \mathbb{C}$ tel que

1. $f \in C^\infty$
2. $f^{(n)} \in DR, \forall n \in \mathbb{N}$

Propriétés de S :

1. S est un $\mathbb{C}$-espace vectoriel
2. $\mathcal{D} \subset S \subset L^P$
3. $\varphi \in S \Rightarrow \hat{\varphi} \in S$
4. $\varphi \in S$ et $P \in \mathcal{P}_n \Rightarrow \varphi P \in S$
5. $f, g \in S \Rightarrow fg \in S$
6. $\varphi \in S \Rightarrow \varphi' \in S$
7. $f, g \in S \Rightarrow f * g \in S$
8. $f \in S \Rightarrow x^p f^{(q)}$ bornée et sommable

Convergence dans S :

$$\varphi_n \xrightarrow{S} 0 \Leftrightarrow \sup_{x \in \mathbb{R}} |\varphi_n^{(p)} x^q| \longrightarrow 0, n \longrightarrow \infty, \forall p, q \in \mathbb{N}$$

Propriétés de convergence :

$$\varphi_n \xrightarrow{S} \Rightarrow \begin{cases} \varphi'_n \xrightarrow{S} 0 \\ P\varphi_n \xrightarrow{S} 0 \text{ avec } P \in \mathcal{P}_n \\ \varphi_n \xrightarrow{L^1} 0 \\ \widehat{\varphi_n} \xrightarrow{S} 0 \end{cases}$$

Espace des distributions tempérées S' : $T : S \to \mathbb{C}, \varphi \mapsto < T, \varphi >$

1. linéaire : $< T, \varphi + \mu\psi > = < T, \varphi > + \mu < T, \psi >$
2. continue : $\varphi_n \xrightarrow{S} \Rightarrow < T, \varphi_n > \longrightarrow 0$

Convergence dans S' :

$$T_n \xrightarrow{S'} T \Leftrightarrow < T_n, \varphi > \longrightarrow < T, \varphi >, \varphi \in S$$

Fonction à croissance lente (CL) : $f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{C}$

$$f \in CL \Leftrightarrow |f(x)| \leq A|x|^p, |x| \longrightarrow \infty$$

Proposition :Toute fonction à croissance lente définit une distribution tempérée

Transformée de Fourier dans S

Définition :

$$< \widehat{T}, \varphi > = < T, \widehat{\varphi} >, \forall \varphi \in S$$

Propriétés :

1.

$$(\widehat{T})^{(n)} = (\widehat{(-ix)^n T})$$
$$\widehat{(T^{(n)})} = (i\xi)^n \widehat{T}$$

2.

$$\tau_a \widehat{T} = (\widehat{e^{ixa} T})$$
$$\widehat{(\tau_a T)} = e^{-i\xi a} \widehat{T}$$

3.

$$\widehat{\widehat{T}} = 2\pi \check{T}$$

4.

$$\hat{1} = 2\pi\delta$$
$$\widehat{t^n} = \frac{1}{(-i)^n}\delta^{(n)}$$
$$\widehat{\delta_a}(\xi) = e^{-ia\xi}$$

1.12 Transformées de Laplace

1.12.1 Fonctions

Définition :

$$\tilde{f}(s) = \mathcal{L}f(s) = \int_0^\infty f(x)e^{-sx}dx$$

Théorème : $\tilde{f}$ est holomorphe et

$$\frac{d^k}{ds^k}\tilde{f}(s) = \int_0^\infty f(x)(-x)^k e^{-sx}dx, \forall k \in \mathbb{N}$$

Théorème : Si F est une fonction analytique dans le demi-plan complexe $z \in \mathbb{C}|Re(z) > \eta 0$, et si, en tant que fonction de $\eta = Im(z)$, F est intégrable, alors elle est la transformée de Laplace d'une fonction continue telle que

$$f(x) = \frac{1}{2i\pi}\int_{\xi - i\infty}^{\xi + i\infty} f(x)e^{zx}dz$$

Théorème : Si les transformées de Laplace coïncides pour un $Re(s)$ assez grand alors $f = g$

Exemples :

1.
$$\widetilde{Y(x)x^a} = \frac{\Gamma(a+1)}{s^{a+1}}$$

2.
$$\widetilde{Y(x)e^{ax}} = \frac{1}{s-a}$$

Propriétés :

1.
$$\mathcal{L}(e^{-at}f(t)) = \tilde{(}s+a)$$

2.
$$\mathcal{L}(f^{(n)}(t)) = s^n\tilde{f}(s) - s^{n-1}f(0) - \cdots - f^{(n-1)}(0)$$

3.
$$\mathcal{L}\left(\int_0^t f(u)du\right) = \frac{\tilde{f}(s)}{s}$$

4.
$$\mathcal{L}(tf(t)) = -\tilde{f}'(s)$$

5.
$$\mathcal{L}\left(\frac{f(t)}{t}\right) = \int_0^s \tilde{f}(p)dp$$

6.
$$\mathcal{L}(f * g) = \tilde{f}.\tilde{g}$$

7. Si f est T-périodique, alors

$$\mathcal{L}(f)(s) = \frac{\int_0^T f(t)e^{-st}dt}{1 - e^{-st}}$$

Transformée inverse :

1. Linéarité : $\mathcal{L}^{-1}(a\tilde{f} + b\tilde{g}) = a\mathcal{L}^{-1}(\tilde{f}) + b\mathcal{L}^{-1}(\tilde{g}) = af + bg$
2. Translation : $\mathcal{L}^{-1}(\tilde{f}(s-a)) = e^{at}f(t)$
3. Modulation : $\mathcal{L}^{-1}(e^{-as}\tilde{f}(s)) = \begin{cases} f(t-a), \text{ si } t > a \\ 0, \text{ sinon} \end{cases}$

4. Changement d'échelle : $\mathcal{L}^{-1}(\tilde{f}(ks)) = \frac{1}{k} f\left(\frac{1}{k}\right)$
5. Dérivée : $\mathcal{L}^{-1}(\tilde{f}^{(k)}(s)) = (-1)^k t^k f(t)$
6. Intégrale : $\mathcal{L}^{-1}\left(\int_0^\infty \tilde{f}(s)ds\right) = \frac{f(t)}{t} Y(t)$
7. Multiplication par s : $\mathcal{L}^{-1}(sf(s)) = f'(t) + f(0)\delta$

Théorèmes taubériens :

$$\lim_{t\to 0} f(t) = \lim_{s\to\infty} s\tilde{f}(s)$$
$$\lim_{t\to\infty} f(t) = \lim_{s\to 0} s\tilde{f}(s)$$

1.12.2 Distributions

Définition : $T \in \mathcal{D}'_+$

$$\mathcal{L}(T) = \tilde{T} =< T, e^{-st} >$$

Exemples :

1. $\tilde{\delta} = 1$
2. $\tilde{\delta}_a = e^{-as}$
3. $\tilde{\delta'} = s$
4. $\widetilde{\delta^{(n)}} = s^n$

Chapitre 2

Analyse dans $\mathbb{R}^n$ (MT22)

2.1 Fonction de plusieurs variables $\mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$

2.1.1 Généralités

Disque ouvert de centre A et de rayon ρ :

$$B(A,\rho) = \{M \in \mathbb{R}^n, ||\overrightarrow{AM} < \rho||\}$$

Limité :

$$\lim_{M \to M_0} f(M) = l \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0 \text{ tel que } \forall M \in \mathbb{R}^n, ||\overrightarrow{M_0 M}|| < \eta \Rightarrow |f(M) - l| < \varepsilon$$

Continuité :

$$\lim_{M \to M_0} f(M) = f(M_0)$$

Condition suffisante de continuité :

$$\begin{cases} x = x_0 + r\cos\theta \\ y = y_0 + r\sin\theta \end{cases} , \exists \varepsilon \text{ tel que } |f(M) - f(M_0)| < \varepsilon(r) \text{ avec } \varepsilon \overset{r \to 0}{\longrightarrow} 0 \Rightarrow |f(M) - l| < \varepsilon$$

Condition suffisante de non-continuité : S'il existe un chemin C tel que

$$\lim_{M \to M_0} f(M) \neq f(M_0) \Rightarrow f \text{ n'est pas continue}$$

2.1.2 Dérivation

Différentiabilité : f différentiable si

$$f(x_0 + h, y_0 + h) = f(x_0, y_0) + Ah + Bh + \sqrt{h^2 + k^2}\varepsilon(h,k) \text{ avec } \varepsilon \longrightarrow 0$$

Condition suffisante de différentiabilité : Si f admet des dérivées partielles premières continues en M_0 alors f est différentiable en M_0

Théorème de Schwarz :

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}, \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} \in C^0 \Rightarrow \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$$

Dérivation de composée de fonctions :

1. $\Phi(t) = f(\alpha(t), \beta(t))$

$$\Phi'(t) = \alpha'(t)\frac{\partial}{\partial x} f(\alpha(t), \beta(t)) + \beta'(t)\frac{\partial}{\partial y} f(\alpha(t), \beta(t))$$

2. $\psi(u,v) = f(a(u,v), b(u,v))$

$$\frac{\partial \psi}{\partial u}(u,v) = \frac{\partial a}{\partial u}(u,v)\frac{\partial f}{\partial x}(f(a(u,v)), b(u,v)) + \frac{\partial b}{\partial u}(u,v)\frac{\partial f}{\partial y}(f(a(u,v)), b(u,v))$$
$$\frac{\partial \psi}{\partial v}(u,v) = \frac{\partial a}{\partial v}(u,v)\frac{\partial f}{\partial x}(f(a(u,v)), b(u,v)) + \frac{\partial b}{\partial v}(u,v)\frac{\partial f}{\partial y}(f(a(u,v)), b(u,v))$$

3. $\zeta(x,y) = \alpha(f(x,y))$

$$\frac{\partial \zeta}{\partial x}(x,y) = \frac{\partial f}{\partial x}(x,y)\alpha'(f(x,y))$$
$$\frac{\partial \zeta}{\partial y}(x,y) = \frac{\partial f}{\partial y}(x,y)\alpha'(f(x,y))$$

Différentielle :

$$df = \frac{\partial f}{\partial x}dx + \frac{\partial f}{\partial y}dy$$

Formule des accroissements finis :

$$f(x_0+h, y_0+k) = f(x_0,y_0) + \frac{\partial f}{\partial x}(x_0,y_0)h + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0,y_0)k + \sqrt{h^2+k^2}\varepsilon(h,k)$$

Taylor à l'ordre 2 :

$$\begin{aligned} f(x_0+h, y_0+k) =& f(x_0,y_0) + \frac{\partial f}{\partial x}(x_0,y_0)h + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0,y_0)k \\ &+ \frac{1}{2}\left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x_0,y_0)h^2 + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x_0,y_0)k^2 + 2\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}hk\right) + (h^2+k^2)\varepsilon(h,k) \end{aligned}$$

Condition nécessaire d'optimalité :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x^*,y^*) = \frac{\partial f}{\partial y}(x^*,y^*) = 0$$

Puis, repasser à Taylor :

$$f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0,y_0) = \frac{1}{2}\left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x_0,y_0)h^2 + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x_0,y_0)k^2 + 2\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}hk\right) + (h^2+k^2)\varepsilon(h,k)$$

2.1.3 Dérivées directionnelles

Définition :

$$Df(x,y) = \lim_{\lambda \to 0} \frac{f(x+\lambda y) - f(x)}{\lambda}$$

Remarque :

1. $Df(x, \overrightarrow{e_i}) = \dfrac{\partial f}{\partial x_i}(x)$
2. Si f est différentiable, alors $Df(x,y) = Df(x)y$

Théorème :

$$f(x^*) \leq f(x), \forall x \in \mathbb{R}^n \Leftrightarrow Df(x^*,y) = 0, \forall y \in \mathbb{R}^n$$

Existence : Si f est continue et $\lim_{||x|| \to \infty} f(x) = +\infty$ alors x^* existe

Unicité : Si f est une fonction convexe, alors x^*, s'il existe, est unique

2.2 Analyse vectorielle

Produit scalaire : $\overrightarrow{u}.\overrightarrow{v} = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$ sont orthogonaux

$$\overrightarrow{u}.\overrightarrow{v} = \sum_{i=1}^{n} x_i y_i = ||x||.||y|| \cos\theta$$

Produit vectoriel : $\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v} = \overrightarrow{0} \Leftrightarrow \overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$ sont colinéaires

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_2v_3 - u_3v_2 \\ u_3v_1 - u_1v_3 \\ u_1v_2 - u_2v_1 \end{pmatrix}$$

$\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v} = -\overrightarrow{v} \wedge \overrightarrow{u}$

Produit mixte : $(\overrightarrow{u},\overrightarrow{v},\overrightarrow{w})=0 \Leftrightarrow \overrightarrow{u},\overrightarrow{v}$ et $\overrightarrow{w}$ sont coplanaires

$$(\overrightarrow{u},\overrightarrow{v},\overrightarrow{w})=(\overrightarrow{u}\wedge\overrightarrow{v}).\overrightarrow{w}= \text{ volume du parallélépipède formé par } \overrightarrow{u},\overrightarrow{v} \text{ et } \overrightarrow{w}$$

Coordonées cylindriques :

$$\begin{cases} x=r\cos\theta \\ y=r\sin\theta \\ z=z \end{cases} \quad ,\theta\in[0,2\pi[$$

Coordonées sphériques :

$$\begin{cases} x=\rho\cos\phi\cos\theta \\ y=\rho\cos\phi\sin\theta \\ z=\rho\sin\phi \end{cases} \quad ,\theta\in[0,2\pi[,\phi\in\left[-\frac{\pi}{2},\frac{\pi}{2}\right[$$

Gradient :

$$\overrightarrow{\nabla}f=\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} ; \overrightarrow{\nabla}(fg)=f\overrightarrow{\nabla}g+g\overrightarrow{\nabla}f$$

Rotationnel :

$$\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}=\begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix}\wedge\begin{pmatrix} P(x,y,z) \\ Q(x,y,z) \\ R(x,y,z) \end{pmatrix} ; \overrightarrow{\text{rot}}f\overrightarrow{V}=f\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}+\overrightarrow{\nabla}f\wedge\overrightarrow{V}$$

Divergence :

$$\text{div } f=\frac{\partial f}{\partial x}+\frac{\partial f}{\partial y}+\frac{\partial f}{\partial z} ; \begin{cases} \text{div } f\overrightarrow{V}=f\text{div } \overrightarrow{V}+\overrightarrow{\nabla}f.\overrightarrow{V} \\ \text{div } \overrightarrow{V}_1\wedge\overrightarrow{V}_2=\overrightarrow{V}_2\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}_1-\overrightarrow{V}_1\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}_2 \end{cases}$$

Laplacien :

$$\Delta f=\text{div } \overrightarrow{\nabla}f=\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}+\frac{\partial^2 f}{\partial y^2}+\frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

Propositions :

$$\begin{aligned} & f\in C^2\Rightarrow\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{\nabla}f=0 \\ & \overrightarrow{V}=(P,Q,R)^T \text{ avec } P,Q,R\in C^1,\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}=0\Rightarrow\exists f \text{ tel que } \overrightarrow{\nabla}f=\overrightarrow{V} \\ & \overrightarrow{V}=(P,Q,R)^T \text{ avec } P,Q,R\in C^2,\text{div } \overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V}=0 \\ & \overrightarrow{V}=(P,Q,R)^T \text{ avec } P,Q,R\in C^1,\text{div } \overrightarrow{V}=0\Rightarrow\exists\overrightarrow{A} \text{ tel que } \overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{A}=\overrightarrow{V} \end{aligned}$$

2.3 Courbes et surfaces

2.3.1 Surfaces

Plan (cartésien) : Plan passant par M_0 et de normal $\overrightarrow{N}=(a,b,c)$

$$a(x-x_0)+b(y-y_0)+c(z-z_0)=0$$

Plan (paramétrique) : Plan passant par M_0 et contenant $\overrightarrow{u}=(\alpha,\beta\gamma)$ et $\overrightarrow{v}=(\alpha',\beta',\gamma')$

$$\begin{cases} x=x_0+\alpha t+\alpha' t' \\ y=y_0+\beta t+\beta' t' \\ z=z_0+\gamma t+\gamma' t' \end{cases} \quad ,(t,t')\in\mathbb{R}^2$$

Distance d'un point à un plan : Plan P de normal $\overrightarrow{N}$ contenat M_0

$$\delta(P, M) = \frac{|\overrightarrow{M_0M}.\overrightarrow{N}|}{||\overrightarrow{N}||}$$

Surface (cartésien) :

$$f(x,y,z) = 0 \text{ (implicite) ; } z = f(x,y) \text{ (explicite)}$$

Surface (paramétrique) :

$$\begin{cases} x = Q_1(t,t') \\ y = Q_2(t,t') \\ z = Q_3(t,t') \end{cases} ,(t,t') \in \mathbb{R}^2$$

Surface de révolution : (S) est dite de révolution autour de (Δ) si l'intersection avec tout plan perpendiculaire à Δ est vide ou un cercle centré sur (Δ)

Vecteur normal à une surface :
Si la surface est définit par une équation cartésienne $f(x,y,z) = 0$ alors $\overrightarrow{\nabla} f$ est normal à S
Si la surface est définit par une équation paramétrique en Q_1, Q_2, Q_3 alors $\overrightarrow{N} = \overrightarrow{\nabla}_u Q \wedge \overrightarrow{\nabla}_v Q$ est normal à S

2.3.2 Courbes

Droite (cartésien) : Vu comme l'intersection de deux plans

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \end{cases}$$

Droite (paramétrique) : Droite de vecteur directeur $\overrightarrow{u} = (\alpha, \beta\gamma)$ et passant par M_0

$$\begin{cases} x = x_0 + \alpha t \\ y = y_0 + \beta t \\ z = z_0 + \gamma t \end{cases} ,t \in \mathbb{R}$$

Distance d'un point à une droite : Droite (Δ) de vecteur directeur V et passant par M_0

$$\delta(M, \Delta) = \frac{||\overrightarrow{M_0M} \wedge \overrightarrow{V}||}{||\overrightarrow{V}||}$$

Courbe (cartésien) : Vu comme l'intersection de deux Surfaces

$$\begin{cases} f_1(x,y,z) = 0 \\ f_2(x,y,z) = 0 \end{cases}$$

Courbe (paramétrique) :

$$\begin{cases} x = Q_1(t) \\ y = Q_2(t) \\ z = Q_3(t) \end{cases} ,t \in \mathbb{R}$$

Vecteur tangent à une courbe :
Si C est définit par des équations cartésiennes en f_1 et f_2 alors e vecteur $\overrightarrow{v} = \overrightarrow{\nabla} f_1 \wedge \overrightarrow{\nabla} f_2$ est tangent à C Si C est définit par un système d'équation paramétrique en Q_1, Q_2, Q_3 alors le vecteur $\overrightarrow{v} = \overrightarrow{\nabla} Q$ est tangent à C
Surfaces usuelles :

TODO : sur scilab tracer

1. Ellipsoïde
2. Cyclindre elliptique
3. hyperboloïde à une et deux nappe(s)
4. paraboloïde
5. cône

2.4 Intégrales dans $\mathbb{R}^n$

2.4.1 Intégrales doubles

Théorème : Si $D = [a, b] \times [c, d]$

$$\iint_D f(x)g(y)dxdy = \left(\int_a^b f(x)dx\right)\left(\int_c^d g(y)dy\right)$$

Théorème de Fubini : Si $D = \{(x, y) \in \mathbb{R} | a < x < b, \Phi_1(x) < y < \Phi_2(x)\}$ alors

$$\iint_D f(x, y)dxdy = \int_a^b \left(\int_{\Phi_1(x)}^{\Phi_2(x)} f(x, y)dy\right) dx$$

Aire d'un domaine :

$$\iint_D dxdy = \text{ Aire du domaine } D$$

Masse d'un domaine : Si on note $\mu(x, y)$, la masse surfacique du domaine alors la masse m du domaine est donnée par

$$\iint_D \mu(x, y)dxdy$$

Centre de gravité :

$$\begin{cases} x_G = \frac{1}{m}\iint_D x\mu(x, y)dxdy \\ y_G = \frac{1}{m}\iint_D y\mu(x, y)dxdy \end{cases}$$

Matrice Jacobienne :

$$J = \begin{pmatrix} \dfrac{\partial x}{\partial u} & \dfrac{\partial x}{\partial v} \\ \dfrac{\partial y}{\partial u} & \dfrac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix}$$

Changement de variable : (En coordonées polaire : $|J| = r$)

$$\iint_D f(x, y)dxdy = \iint_D elta|J|f(_\zeta(u, v), \eta(u, v))dudv$$

Moment d'inertie par rapport à une droite :

$$\mathcal{J}_\Delta = \iint_D [\delta(M, \Delta)]^2 \mu(x, y)dxdy$$

Moment d'inertie par rapport à un point :

$$\mathcal{J}_A = \iint_D [\delta(M, A)]^2 \mu(x, y)dxdy = \iint_D [(x - x_A)^2 + (y - y_A)^2]\mu(x, y)dxdy$$

2.4.2 Intégrales triples

Théorème : Si $D = [a, b] \times [c, d] \times [e, i]$

$$\iiint_D f(x)g(y)h(z)dxdydz = \left(\int_a^b f(x)dx\right)\left(\int_c^d g(y)dy\right)\left(\int_e^i h(z)dz\right)$$

Méthode des bâtons : On note D_0 la projection de V sur (xOy)

$$\iiint_V f(x, y, z)dxdydz = \iint_{D_0} \left(\int_{\zeta(x,y)}^{\varphi(x,y)} f(x, y, z)dz\right) dxdy$$

Méthode des tranches :

$$\iiint_V f(x,y,z)dxdydz = \int_a^b \left(\iint_{D(z)} f(x,y,z)dxdy \right) dz$$

Matrice Jacobienne :

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{pmatrix}$$

Changement de variable : (En sphérique : $|J| = r^2|\cos\varphi|$)

$$\iiint_V f(x,y,z)dxdydz = \iiint_\Lambda |J| f(\epsilon(u,v,w), \eta(u,v,w), \zeta(u,v,w))dudvdx$$

Masse d'un volume :

$$\iiint_D \mu(x,y,z)dxdydz$$

Centre de gravité :

$$\begin{cases} x_G = \frac{1}{m} \iiint_V x\mu(x,y,z)dxdydz \\ y_G = \frac{1}{m} \iiint_V y\mu(x,y,z)dxdydz \\ z_G = \frac{1}{m} \iiint_V z\mu(x,y,z)dxdydz \end{cases}$$

Moment d'inertie par rapport à une droite :

$$\mathcal{J}_\Delta = \iiint_V [\delta(M,\Delta)]^2 \mu(x,y,z)dxdydz$$

Moment d'inertie par rapport à un point :

$$\mathcal{J}_A = \iiint_V [\delta(M,A)]^2 \mu(x,y,z)dxdydz = \iiint_V [(x-x_A)^2 + (y-y_A)^2 + (z-z_A)^2]\mu(x,y,z)dxdydz$$

Moment d'inertie par rapport à un plan :

$$\mathcal{J}_P = \iiint_V [\delta(M,P)]^2 \mu(x,y,z)dxdydz$$

Théorème de Guldin : Si S est un volume de révolution engendré par le domaine (D) autour de l'axe (Oz) alors :

$$V(S) = 2\pi x_G A(D)$$

2.4.3 Intégrales curvillignes

Abscisse curvilligne :

$$s(t) = \int_{t_0}^t \sqrt{x'(t) + y'(t) + z'(t)}dt$$

Notation :

$$ds = \sqrt{x'(t) + y'(t) + z'(t)}dt$$

Longueur d'arc :

$$\int_{\theta_0}^{\theta_1} \sqrt{\rho^2(\theta) + \rho'(\theta)}d\theta$$

Masse d'un fil :

$$m = \left| \int_\Gamma \mu(s)ds \right|$$

Circulation d'un champ de vecteur : Soit C une courbe paramétrée d'extrémité A et B et d'équation $\begin{cases} x(t), y(t), z(t) \end{cases}$, $t \in [t_A, t_B]$ alors $\forall \overrightarrow{V} = \begin{pmatrix} P(x,y,z) \\ Q(x,y,z) \\ R(x,y,z) \end{pmatrix}$, on définit la circulation de $\overrightarrow{V}$ le long de AB par

$$\mathcal{T}_{AB} = \int_{AB} \overrightarrow{V}.\overrightarrow{dl} = \int_{AB} (P(M)dx + Q(M)dy + R(M)dz) = \int_{t_A}^{t_B} (x'(t)P(M) + y'(t)Q(M) + z'(t)R(M)dt)$$

Circulation d'un champ de vecteur dérivant d'un potentiel scalaire : Si $\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V} = 0$ alors $\exists f$ telle que $\overrightarrow{\nabla} f = \overrightarrow{V}$ et on a $\mathcal{T}_{AB} = f(B) - f(A)$

Formule de Green-Rieman : Soit $D \in \mathbb{R}^2$ limité par Γ et orienté dans le sens direct, sans point double. $\forall P, Q$,

$$\int_\Gamma P(x,y)dx + Q(x,y)dy = \iint_D \left(\frac{\partial Q}{\partial x}(x,y) - \frac{\partial P}{\partial y}(x,y)\right) dxdy$$

Aire d'un domaine avec Green-Rieman : En prenant $P(x,y) = -\frac{1}{2}y$ et $Q(x,y) = \frac{1}{2}x$ on a $\frac{\partial Q}{\partial x}(x,y) - \frac{\partial P}{\partial y}(x,y) = 1$ d'où

$$A(D) = \iint_D dxdy = \int_\Gamma xdy = \frac{1}{2}\int_\Gamma xdy - ydx$$

$$A(D) = \frac{1}{2}\int_{\theta_0}^{\theta_1} \rho^2(\theta)d\theta \text{ (en polaire)}$$

2.4.4 Intégrales surfaciques

Aire d'une surface paramétrée en (u,v) :

$$A(S) = \iint_\Delta ||\overrightarrow{T_u} \wedge \overrightarrow{T_v}||dudv \text{ avec } \overrightarrow{T_u} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} \\ \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial z}{\partial u} \end{pmatrix} \text{ et } \overrightarrow{T_v} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial v} \\ \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix}, (u,v) \in \Delta$$

Aire d'une surface explicité en z :

$$A(S) = \iint_D \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + 1} dxdy, (x,y) \in D$$

Notation :

$$d\sigma = ||\overrightarrow{T_u} \wedge \overrightarrow{T_v}||dudv$$

Masse d'une surface :

$$m = \iint_S \mu(M)d\sigma$$

Centre de gravité :

$$\begin{cases} x_G = \frac{1}{m}\iint_S x\mu(M)d\sigma \\ y_G = \frac{1}{m}\iint_S y\mu(M)d\sigma \\ z_G = \frac{1}{m}\iint_S z\mu(M)d\sigma \end{cases}$$

Moment d'inertie :

$$\mathcal{J}_\Delta = \iint_S [\delta(M\Delta)]^2\mu(M)d\sigma$$

Vecteur normal à une surface (paramétrée) :

$$\overrightarrow{n_1} = -\overrightarrow{n_2} = \frac{\overrightarrow{T_u} \wedge \overrightarrow{T_v}}{||\overrightarrow{T_u} \wedge \overrightarrow{T_v}||}$$

Vecteur normal à une surface (explicitée en z) :

$$\overrightarrow{n_1} = -\overrightarrow{n_2} = \begin{pmatrix} -\frac{\partial f}{\partial x} \\ -\frac{\partial f}{\partial y} \\ 1 \end{pmatrix} \times \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + 1}}$$

Orientation d'une surface : L'orientation associée au vecteur $\overrightarrow{n}$ est faite dans le même sens du mouvement d'un tire-bouchon qui s'enfonce dans la direction de $\overrightarrow{n}$

Flux d'un champ de vecteur :

$$\Phi_S(\overrightarrow{V}) = \iint_S \overrightarrow{V}.\overrightarrow{n}\, d\sigma$$

2.5 Théorèmes intégraux

2.5.1 Théorème de Stokes-Ampères

Soit S une surface de $\mathbb{R}^3$ et Γ le bord de S (courbe fermée), alors pour $\overrightarrow{V} = (P(M), Q(M), R(M))^T$ on a

$$\iint_S \overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V} = \oint_\Gamma P dx + Q dy + R dz$$

C'est-à-dire

$$\mathcal{T}_\Gamma(\overrightarrow{V}) = \Phi_S(\overrightarrow{\text{rot}}\overrightarrow{V})$$

2.5.2 Théorème de Gauss-Ostrogradski

Soit V un volume de $\mathbb{R}^3$ limité par une surface Σ, on a

$$\iiint_V \text{div } \overrightarrow{V} = \iint_\Sigma \overrightarrow{V}.\overrightarrow{n}\, d\sigma = \Phi_\Sigma(\overrightarrow{V})$$

Chapitre 3

Algèbre linéaire (MT23)

3.1 Espace vectoriels

3.2 Applications linéaires et matrices

3.3 Déterminants et systèmes linéaires

3.4 Valeurs propres et diagonalisation

3.5 Espaces euclidiens

Chapitre 4

Analyse numérique (MT09)

Chapitre 5

Statistiques (SY02)

Chapitre 6

Optimisation (RO04)

Chapitre 7

Formulaires