

M 32

CM Scribus

S₃(nov — dec)

④ En général : $\lim_{h \rightarrow 0} f(x) = 0 \Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \|f(x)\| = 0$ ⑤ $f: A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, A ouvert, $x \in A$, f est dérivable en x si \exists une matrice M

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x) - f'(x) \cdot h}{h} = 0 \quad \text{tout } h \in \mathbb{R}.$$

$$\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|f(x+h) - f(x) - f'(x) \cdot h|}{\|h\|} = 0$$

En plusieurs variables : \hat{m} f :

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

$$Q^o: f'(x) \cdot h$$

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$, on doit avoir $f'(x) \cdot h \in \mathbb{R}^p$.

Pb : $h \in \mathbb{R}^n$.

On prend $f'(x)$ la mat de taille p lignes n col

Chgt de notaθ :

$f'(x)$ dérivant $Df(x)$ mat ($p \times n$)

→ on n'a pas une définition $Df(x) = ?$

↳ on ne peut pas l'écrire.

de taille $p \times n$ tq :

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Mh\|}{\|h\|} = 0$$

⑥ $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Mh\|}{\|h\|} = 0$ et $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Nh\|}{\|h\|} = 0$

alors forcément $M = N$.

Donc $\forall f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$: $Df(x)$ mat (1×1), $Df(x) = (f'(x))$

⑦ $f: A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$, $f(x) = (f_1(x), \dots, f_p(x))$
 $\Leftrightarrow f: A \rightarrow \mathbb{R}^p$ ($x \in \mathbb{R}^n$!).

f dérivable en $x \Leftrightarrow \forall i : f$ dériv. en x .

Écriture $f(x) = \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_p(x) \end{pmatrix}$ et $Df(x) = \begin{pmatrix} Df_1(x) \\ \vdots \\ Df_p(x) \end{pmatrix}$ ($p \times n$).

et $f_i: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$Df_i(x)$ mat $1 \times n$

$Df_i(x) = i^{\text{ème}}$ ligne de $Df(x)$

$$Df(x) = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \cdots & a_{pn} \end{pmatrix}$$

$$Df_i(x) = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in})$$

④ A $\subset \mathbb{R}^m$ ouvert, $f, g: A \rightarrow \mathbb{R}^p$, $x \in A$,

si $Df(x)$ et $Dg(x)$ existent alors $h = f + g$

[$\forall x \in A$, $h(x) = f(x) + g(x)$] est dérivable en x $\Leftrightarrow D_h(x) = Df(x) + Dg(x)$

\uparrow mat $(p \times m)$ \uparrow

⑤ $f: A \rightarrow \mathbb{R}^p$, $g: A \rightarrow \mathbb{R}$,
 $h = g \cdot f$ ($h(x) = g(x) \cdot f(x)$)

$f: A \rightarrow \mathbb{R}^p$ $\in \mathbb{R}$ $\in \mathbb{R}^p$

si f et g sont dérivables en $x \in A$ alors h est dérivable en x \Leftrightarrow

$$D_h(x) = g(x) Df(x) + \underbrace{f(x) \cdot Dg(x)}_{\text{ordre}} \quad \triangle$$

$(p \times m)$ $\in \mathbb{R} \times (p \times m)$ + $(p \times 1) \times (1 \times m)$

⑥ $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 1 & 2 \cdot 2 & 2 \cdot -1 \\ 3 \cdot 1 & 3 \cdot 2 & 3 \cdot -1 \\ 4 \cdot 1 & 4 \cdot 2 & 4 \cdot -1 \\ -1 \cdot 1 & -1 \cdot 2 & -1 \cdot -1 \end{pmatrix}$

(4×1) (1×3) 4×3

⑦ $D_h(x) = g(x) Df(x) + f(x) \cdot Dg(x)$

On appliq à $v \in \mathbb{R}$

$D_h(x).v = g(x) \cdot \underbrace{Df(x).v}_{\in \mathbb{R}^p} + f(x) \cdot \underbrace{Dg(x).v}_{\in \mathbb{R}}$

$D_h(x).v = g(x) \cdot Df(x).v + [Dg(x).v] f(x)$

$v \mapsto$ linéaire en v .

⑧ Composé :

$f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$
 $g: B \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^q$

$x \in A$, $y = f(x) \in B$ (hypothèse)

$f(A) \subset B$ pour que la composée a un sens
 $h = g \circ f: A \rightarrow \mathbb{R}^q$

Si f est dérivable en x , g dérivable en $y = f(x)$ alors h dérivable en x \Leftrightarrow

$D_h(x) = Dg(f(x)) \cdot Df(x)$

$(q \times m)$ $(q \times p)$ $p \times m$

⚠ impossible écrire $D_h(x) \neq Dg(x) \cdot Df(x)$.

⑨ Quotient : $f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^*$.

$g(x) = \frac{1}{f(x)}$, si f est dérivable en x alors g dérivable en x

$\Leftrightarrow Dg(x) = DI(f(x)) \cdot Df(x)$
 $= \left(-\frac{1}{f(x)^2}\right) Df(x) = -\frac{1}{f(x)^2} \cdot Df(x)$

L) f coordonnées : $\pi_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$$\pi_i(x) = \pi_i(x_1, x_2, \dots, x_m) = x_i.$$

π_i est dérivable en chq point $x \in \mathbb{R}^n$ & $D_{\pi_i}(x)$

$$D_{\pi_i}(x) = (0, 0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$$

l*ième place.*

Preuve : on vérifie :

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|\pi_i(x+h) - \pi_i(x) - D_{\pi_i}(x) \cdot h\|}{\|h\|} = 0$$

Vérification :

$$\pi_i(x+h) - \pi_i(x) - (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0) \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix}$$

$$(x_i + h_i) - x_i - h_i = 0$$

$$\text{de } \frac{\|\pi_i(x+h) - \pi_i(x) - D_{\pi_i}(x) \cdot h\|}{\|h\|} = 0 \quad \checkmark$$

! $f(x, y) = x + y^2$, $f(y, x) = y + x^2$

$$\frac{\partial f_1}{\partial x}(x, y) = 1$$

$$\frac{\partial f_2}{\partial x} = 2x$$

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

$$\frac{\partial g}{\partial x} = \text{en } f? \quad \Delta$$

Dérivée directionnelle

$f : A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$

$v \in \mathbb{R}^m$, $x \in A$, la dérivée directionnelle de f au point x dans la direction v est

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+tv) - f(x)}{t}, \quad t \in \mathbb{R}$$

On prend $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$

$$g(t) = x + tv.$$

$$h(t) = f(g(t)) = f(x+tv)$$

$$h'(0) \stackrel{\text{def}}{=} \lim_{t \rightarrow 0} \frac{h(t) - h(0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+tv) - f(x)}{t}$$

$Dh(0) = Df(g(0))$. $Dg(0) = Df(x)v$ la dérivée directionnelle

Cas particulier : $v = e_i$ base canoniq de \mathbb{R}^m .
 $e_i = (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$
l*ième place.*

Notat' : $(\partial_i f)(x) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+t \cdot e_i) - f(x)}{t} = \frac{\partial f}{\partial x_i}(x)$

dérivées partielles de
la *ième* directe

dérivée partielle
de f à x_i .

$$(\partial_1 f)(x_1, x_2, \dots, x_m) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_1 + t, x_2, \dots, x_m) - f(x_1, x_2, \dots, x_m)}{t}$$

④ si f est différentiable sur $x \in A$
alors

$$Df(x) = \begin{pmatrix} (\partial_1 f)(x) & (\partial_2 f)(x) & \dots & (\partial_m f)(x) \end{pmatrix}$$

x_2, x_3, \dots, x_m paramètre et on divise par f de x .

Exemple $f(x, y) = x \cdot \sin(y)$.

$$(\partial_1 f)(x, y) = \sin(y)$$

↳ on divise ∂ à x, y paramétrique

$$(\partial_2 f)(x, y) = x \cdot \cos(y)$$

on divise ∂ à y, x paramétrique

$$\text{Exemple } f(x, y) = \begin{pmatrix} x^2 + y^3 \\ \sin(y) \\ e^{x+y} \end{pmatrix} \quad (\partial_1 f) = ((\partial_1 f)_1, (\partial_1 f)_2, (\partial_1 f)_3)$$

$$(\partial_1 f)(x, y) = \begin{pmatrix} 2x \\ 0 \\ e^{x+y} \end{pmatrix}$$

$$(\partial_2 f)(x, y) = \begin{pmatrix} 3y^2 \\ \cos(y) \\ e^{x+y} \end{pmatrix}$$

Si $Df(x)$
existe

$$f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$$

$$f(x) = f(x_1, x_2, \dots, x_m) = \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{pmatrix}$$

$$Df(x) = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1(x) & \partial_2 f_1(x) & \dots & \partial_m f_1(x) \\ \partial_1 f_2(x) & \vdots & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots \\ \partial_1 f_p(x) & \partial_2 f_p(x) & \dots & \partial_m f_p(x) \end{pmatrix}$$

vecteur de \mathbb{R}^p

↳ condition que f soit différentiable en x !

et à l'origine, on ne peut pas appliquer la Df, dc il faut passer par définition.

⑤ (Dérivée directionnelle):

$$\text{en } (0,0): (\partial_1 f)(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0+t, 0) - f(0,0)}{t}$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{0-0}{t} = 0$$

$$(\partial_2 f)(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0, 0+t) - f(0,0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{0-0}{t} = 0$$

Si $Df(0,0)$ existe on doit avoir

$$Df(0,0) = (\partial_1 f, \partial_2 f) = (0,0)$$

et vérifier a-t-m:

$$\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{|f(0+h, 0+k) - f(0,0) - Df(0,0) \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix}|}{\|(h,k)\|} = ? = 0 ?$$

$$\text{et vérifier: } \lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{|\sqrt{|hk|} - 0 - 0|}{\|(h,k)\|} = ? = 0$$

On choisit la norme 1: $\|(h,k)\| = |h| + |k|$

$$\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{\sqrt{|hk|}}{|h| + |k|} = ? = 0 \quad \begin{array}{l} \text{on devine NON} \\ \text{on prend} \\ h = k > 0. \end{array}$$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\sqrt{h^2}}{|h| + |h|} = \frac{|h|}{2|h|} = \frac{1}{2} \neq 0$$

\Rightarrow donc f n'est pas différentiable en $(0,0)$.

Donnons: Dérivées directionnelles directes (v_1, v_2) .

$$D_v f(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0+t v_1, 0+t v_2) - f(0,0)}{t}$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{|t| \cdot \sqrt{|v_1 v_2|}}{|t|} = ? \quad \text{si } v_1 v_2 \neq 0.$$

Méthode pour démontrer = (0,0)

$$\textcircled{1} \quad f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3 y}{x^4 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

- (i) f est cont sur $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ par SPQR de f cont.
(ii) f est cont en $(0,0)$

à mon $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} |f(x,y) - f(0,0)| = 0$

$$0 \leq \frac{|x^3 y|}{x^4 + y^2} \leq \left(\sqrt[4]{x^4 + y^2}\right)^3 \cdot \left(\sqrt[2]{x^4 + y^2}\right)^1$$

Par gondames : $(0-TS). ((TS)(S+0))^{x^4+y^2} = (0) - (TS)$

où $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} (x^4 + y^2)^{\frac{3}{4} + \frac{1}{2}} = 1^{\frac{1}{4}} = 1$

Les dérivées partielles en $(0,0)$.

$$(\partial_1 f)(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0+t, 0) - f(0,0)}{t} = 0.$$

$$(\partial_2 f)(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(0, 0+0) - f(0,0)}{t} = 0$$

Si f différentiable en $(0,0)$, on doit avoir

$$Df(0,0) = (0,0)$$

Vérifions les dérivées directionnelles :

$$v = (v_1, v_2) \text{ direct}$$

$$D_v f(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(tv_1, tv_2) - f(0,0)}{t}$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \cdot \frac{(tv_1)^3 \cdot (tv_2)}{(tv_1)^4 + (tv_2)^2} = \frac{v_1^3 v_2}{v_1^4 + v_2^2} = 0. \quad (v_1, v_2) \neq (0,0)$$

Donc les dérivées directionnelles existant.

$Df(0,0)$ existe si

$$\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{|f(h,k) - f(0,0) - Df(0,0)(\frac{h}{k})|}{\|(h,k)\|} = 0 ?$$

et vérifier $\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{|h^3|}{\|(h,k)\|} = 0$

On prend $k = h^2$; $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{|h^3(h^2)|}{\|(h^4 + h^2)\| \|(1, h^2)\|} = \frac{|h|}{\|(1, h^2)\|} \in [0, 1]$

essayer mettre $\|(h, k)\|$ puis $\|(h, k)\|^2$ etc. $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{2\|(1, h)\|} = \frac{1}{2\|(1, 0)\|} \neq 0 \Rightarrow f$ n'est pas différentiable en $(0,0)$

(7)

$$RQ : \|(h, h^2)\| = \|(h, 1, h)\| = |h| \|(1, h)\|$$

TH Si $(\partial_i f)$ st cont $\Rightarrow f$ est différentiable.

⑤ Une f de classe $C^1 \Leftrightarrow (\partial_i f)$ cont.

⑥ $x, y \in \mathbb{R}^n$,

$[x, y] = \text{segment entre } x \text{ et } y$
 $= \{x + t(y-x) \mid t \in [0, 1]\} \subset \mathbb{R}^n$.

TH Egalité des accroissements finis :

$$f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R},$$

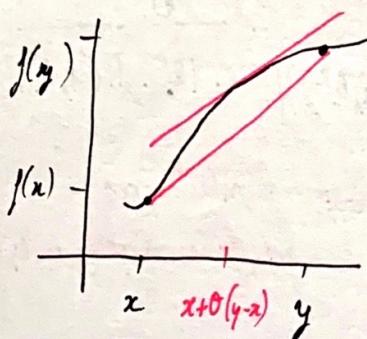
$$x, y \in U \text{ tq } [x, y] \subset U$$

f différentiable sur U



Alors il existe $\theta \in]0, 1[$:

$$f(y) - f(x) = \underbrace{Df(x + \theta(y-x))}_{(1 \times n)} \cdot \underbrace{(y-x)}_{\text{vect}^n \in \mathbb{R}^n}$$



$$\underline{n=1} : f(y) - f(x) = Df(x + \theta(y-x)) \cdot (y-x)$$

⚠ en plusieurs dim
on ne peut pas diviser
par un vectⁿ.

Généralisation à f vectorielle ?

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad f(x) = (\cos(x), \sin(x))$$

$$Df(x) = \begin{pmatrix} -\sin(x) \\ \cos(x) \end{pmatrix}$$

$$f(y) - f(x) = Df(x + \theta(y-x)) \cdot (y-x).$$

Prenons $y = 2\pi$, $x = 0$.

Existe-t-il $\theta \in]0, 1[$ tq

$$f(2\pi) - f(0) = Df(0 + \theta(2\pi)) \cdot (2\pi - 0) ?$$

$$\begin{pmatrix} \cos 2\pi \\ \sin 2\pi \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \cos 0 \\ \sin 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin(0 + \theta \cdot 2\pi) \\ \cos(0 + \theta \cdot 2\pi) \end{pmatrix} \cdot (2\pi - 0)$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin(2\pi\theta) \\ \cos(2\pi\theta) \end{pmatrix} \cdot 2\pi \quad \theta \in]0, 1[.$$

↳ on parvient si θ était \neq impossible.

Théorème de l'inégalité des accroissements finis.

$f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$ différentiable

$x, y \in U$ tq $[x, y] \subset U$

$$\text{Alors } \|f(y) - f(x)\| \leq \left(\sup_{\theta \in]0, 1[} \|Df(x + \theta(y-x))\| \right) \|y-x\|$$

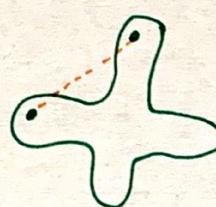
③ $U \subset \mathbb{R}^n$ (ouvert) est convexe

si $\forall x, y \in U$, on a $[x, y] \subset U$.

④



convexe



non-convexe.

(il y a des segments ne sont pas inclus dans l'ens.)

Théorème $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^p$ différentiable.

U convexe.

Alors f est cté sur $\forall x \in U$: $Df(x) = 0$.

matrice

contre-@

Ex: $f: \mathbb{R}^* \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x) = \arctan(x) + \arctan(\frac{1}{x})$.

$f'(x) = 0$ partout

sur intervalle ?
ens convexe ?

$\overline{[} \quad] \quad \overline{]}$ \mathbb{R}
chq int. de \mathbb{R} est convexe.

Preuve: \Rightarrow si f cté, on prend $Df(x) = 0$ partout et on vérifie:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Df(x) \cdot h\|}{\|h\|} = 0 ?$$

$$\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|c - c - 0\|}{\|h\|} = 0 \quad \text{oui}$$

\Leftarrow Réciproq't, on suppose $Df(x) = 0$ partout.

À mq $\exists c \in \mathbb{R}^p$, $\forall x \in U$, $f(x) = c$.
(ici on ne ut pas que c dipd de x).

On choisit $a \in U$ arbitraire et on pose
 $f(a) = c \in \mathbb{R}^p$.

Prenons $x \in U$ arbitraire $\Rightarrow [a, x] \subset U$.

$$\|f(x) - f(a)\| \leq m \left(\sup_{\theta \in]0, 1[} \|Df(a + \theta(x-a))\| \right) \|x-a\| \\ \leq 0 \cdot \|x-a\| = 0$$

$$\Rightarrow \|f(x) - f(a)\| = 0 \Leftrightarrow f(x) = f(a) = c$$

□

$$\boxed{\text{Mg} \quad \lim_{x \rightarrow a} \| f(x) - f(a) \| = 0} \quad \boxed{Df(a)(x-a)}$$

$$\begin{aligned}
 & \text{or } \|f(x) - f(a)\| \leq \|f(x) - f(a) - Df(a). (x-a)\| \\
 & \leq \|f(x) - f(a) + Df(a). (x-a)\| + \|Df(a). (x-a)\| \\
 & \leq \frac{\|f(x) - f(a) - Df(a). (x-a)\|}{\|x-a\|} \cdot \|x-a\| + q \|Df(a)\|_{\infty}
 \end{aligned}$$

6.1

பாலைகள் குறிப்பிடும் வட்டத் தெருக்கள்

10

40

Dérivées d'ordre supérieur

Intro:

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$f(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, x_2, x_3) \\ f_2(x_1, x_2, x_3) \end{pmatrix}$$

$(Df)(x_1, x_2, x_3)$ mat 3 col, 2 lign

$$(Df)(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1(x_1, x_2, x_3) & \partial_2 f_1(\dots) & \partial_3 f_1(\dots) \\ \partial_1 f_2(\dots) & \partial_2 f_2(\dots) & \partial_3 f_2(\dots) \end{pmatrix}$$

On peut voir $Df: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^6$

$$(Df)(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} (\partial_1 f_1)(x_1, x_2, x_3) \\ \partial_2 f_1 \\ \partial_3 f_1 \\ \partial_1 f_2 \\ \partial_2 f_2 \\ \partial_3 f_2 \end{pmatrix}$$

(Df) a 6 composantes (11)(12)(22)(31)(21)(32)

$$(Df)(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} Df_{11}(x_1, x_2, x_3) \\ Df_{12} \\ Df_{22} \\ Df_{31} \\ Df_{21} \\ Df_{32} \end{pmatrix}$$

On calcule sa différentielle

$$D(Df)(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} \partial_1 Df_{11}(x_1, x_2, x_3) & \partial_2 Df_{11}(\dots) & \partial_3 Df_{11}(\dots) \\ \partial_1 Df_{12} & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \partial_1 Df_{32}(x_1, x_2, x_3) & \partial_2 Df_{32}(\dots) & \partial_3 Df_{32}(\dots) \end{pmatrix}$$

$$Df_{ij} = \underset{i \rightarrow 3}{\downarrow} \underset{j \rightarrow 2}{\rightarrow} \partial_i f_j$$

$$\partial_i Df_{jk} = \partial_i (\partial_j f_k)$$

$D(Df)(x_1, x_2, x_3)$ matrice de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^6 .

- $D(Df)(x) \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_{111} & A_{211} & A_{311} \\ A_{112} & A_{212} & A_{312} \\ A_{122} & A_{222} & A_{322} \\ A_{131} & A_{231} & A_{331} \\ A_{121} & A_{221} & A_{321} \\ A_{132} & A_{232} & A_{332} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_{111} \cdot h_1 + A_{211} \cdot h_2 + A_{311} \cdot h_3 \\ A_{112} \cdot h_1 + A_{212} \cdot h_2 + A_{312} \cdot h_3 \\ \vdots \\ A_{132} \cdot h_1 + A_{232} \cdot h_2 + A_{332} \cdot h_3 \end{pmatrix}$

La composante (ij) du vecteur $D(Df)(x) \cdot h$,

est donnée par $\sum_{k=1}^3 h_k A_{kij} = h_1 + A_{1ij} + h_2 \cdot A_{2ij} + h_3 \cdot A_{3ij}$.

- $\left[D(Df)(x) \right] (h)_{ij} = \sum_{k=1}^3 h_k A_{kij} = \sum_{k=1}^3 h_k \partial_k Df_{ij}(x)$
 $= \sum_{k=1}^3 h_k \partial_k (\partial_i f_j)(x)$

mat 3 col x 2 lignes

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$Df(x)$: mat $\boxed{\quad}$ 2 lign \times 3 col

$$Df: \mathbb{R}^3 \rightarrow \text{mat } (2 \times 3) \cong \mathbb{R}^6$$

En général : $f: E \rightarrow F$, $a \in E$,

$Df(a)$ appli lin $E \rightarrow F$

$$Df: E \rightarrow \text{AL}(E \text{ dans } F) = F'$$

$$D(Df)(a): \text{AL}(E \rightarrow F)$$

$$[D(Df)(a)](h) \in F' = \text{AL}(E \rightarrow F)$$

$$\left[D(Df)(x) \right]_{ij}(h) = \sum_{k=1}^3 h_k (\partial_k \partial_i f_j)(x).$$

$$\text{AL de } \mathbb{R}^3 \text{ dans } \mathbb{R}^2 = \text{mat } 2 \times 3$$

On peut appliquer $[D(Df)(x)](h)$ à un vecteur $v \in \mathbb{R}^3$.

Les composantes du résultat :

$$\left[D(Df)(x) h \right]^{(v)} = \begin{pmatrix} DDf(x) h_{11} & DDf(x) h_{21} & DDf(x) h_{31} \\ DDf(x) h_{12} & DDf(x) h_{22} & DDf(x) h_{32} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

$$D(Df)(x) \cdot h(v) = \sum_{i=1}^3 v_i (DDf(x) h)_{ij} = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 v_i h_k \partial_k \partial_i f_j(x)$$

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$Df: \mathbb{R}^3 \rightarrow \underbrace{\text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2)}_{\text{espace}} = \text{mat}(2 \times 3) \cong \mathbb{R}^6$$

$$D(Df): \mathbb{R}^3 \rightarrow \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2)) = \text{mat}(6 \times 3)$$

$$D^2f: \mathbb{R}^3 \xrightarrow{\text{dériv}} \text{espace annexe}$$

$$a \in \mathbb{R}^3: \text{point}, D^2f(a) \in \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2))$$

$$h \in \mathbb{R}^3 \text{ vecteur}$$

$$D^2f(a)h \in \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2)$$

$$\text{Car } Df(a): \mathbb{R}^3 \rightarrow \text{AL}(\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2).$$

$$\text{Donc } Df(a): \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$v \text{ vecteur dans } \mathbb{R}^3.$$

$$(D^2f(a)h)v \in \mathbb{R}^2$$

on constate que c'est linéaire en chaque h et v .

④ $f: U \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$ est 2 fois différentiable si
 $a \in U \Leftrightarrow \forall i = j$,

$f_{ii}: U \rightarrow \mathbb{R}$ est deux fois diff en a .

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - Df(a) \cdot h - \frac{1}{2} (D^2f)(a) \cdot h(h)\|}{\|h\|^2} = 0.$$

$f: U \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$

$(\partial_i \partial_j f)(x) \in \mathbb{R}$, $i, j = 1, 2, \dots, m$

mat Hessianne

$$\begin{pmatrix} (\partial_1 \partial_1 f)(x) & (\partial_1 \partial_2 f)(x) & (\partial_1 \partial_m f)(x) \\ (\partial_2 \partial_1 f)(x) & \dots & \dots \\ (\partial_m \partial_1 f)(x) & \dots & (\partial_m \partial_m f)(x) \end{pmatrix}$$

$Df(x): AL \quad \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$

$D^2f(x): ABL \quad \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$

$D^2f(x)(v, w) \in \mathbb{R}^p$?

$$(v_1 v_2 \dots v_m) \begin{pmatrix} \partial_1 \partial_1 f & \partial_1 \partial_m f \\ \partial_m \partial_1 f & \partial_m \partial_m f \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_m \end{pmatrix}$$

Th de Schwartz:

Mat Hessianne est symétrique.

si deriv point E cont \Rightarrow différentiable

Autres cas deriv point $\not\in E$ pas point différentiable

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Df(x) \cdot h\|}{\|h\|} = 0$$

$$f(x+h) = f(x) + Df(x) \cdot h + Df(x)h + \|h\| \epsilon(h), \lim_{h \rightarrow 0} \epsilon(h) = 0$$

$$\text{en 1 var } f(x+h) = f(x) + f'(x) \cdot h + \frac{1}{2} f''(x) \cdot h^2 + h^2 \epsilon(h)$$

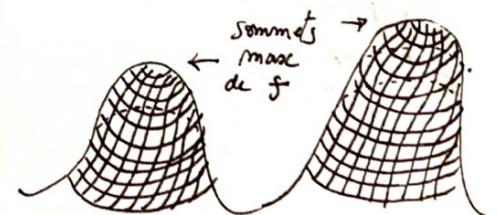
DL d'ordre 2:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x+h) - f(x) - Df(x) \cdot h - \frac{1}{2} D^2f(x)(h, h)\|}{\|h\|^2} = 0$$

$$f(x+h) = f(x) + Df(x)h + \frac{1}{2} D^2f(x)(h, h) + \|h\|^2 \epsilon(h)$$

mat Jacobienne

mat Hessianne



Q S Exrema

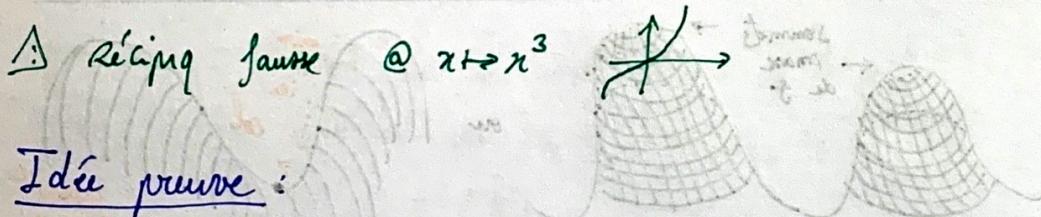
T4 $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $a \in U$, $Df(a) = 0$ (1xm)

On calcule $H = \text{mat Hessienne } D^2f(a) = (\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j})(a)$

- D) $f: U \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$
 $a \in U$ est un ^{minimum} maximum local.
 Si il $\exists V$ voisinage de a
 $\forall x \in V: f(x) \leq f(a)$
 Maximum global: $\forall x \in U: f(x) \leq f(a)$

- L) Si a est un max/min local
 Alors $Df(a) = 0$. mat.

$$\Leftrightarrow \forall i: \partial_i f(a) = 0.$$



Idee preuve:

On considère la f :

$$g(t) = f(a + t e_i) \quad ; e_i = (0, 0, \dots, \overset{i}{1}, 0)$$

$$g'(0) = (\partial_i f)(a)$$

On suppose g dérivable et f .

D'où g' dérivé est nulle ... dérivée à droite
à gauche.

on sait max local \rightarrow on sait qq chose signe.

On calcule les valeurs propres de H .

- (i) si tous v_p st > 0 alors a : min local.
- (ii) si tous v_p st < 0 alors a : max local.
- (iii) on ne sait pas sinon.
- (iv) si $\exists \lambda > 0$ et $\lambda' < 0$ alors a : min max local point selle

Astuces de calcul en plusieurs dimensions

P (Critère de Sylvester)

Soit $H \in \mathcal{M}(n, \mathbb{R})$ mat cance symétrique et soit M_1, \dots, M_n les minima principaux dominants de la mat $(H_{ij})_{i,j=1}^n$ def:

$$M_k = \det \left((H_{ij})_{i,j=1}^k \right)$$

- (i) H est def positive si $M_k > 0 \quad \forall k$.
- (ii) H est def négative si $(-1)^k M_k > 0 \quad \forall k$.

① (Règle des signes de Descartes)

↪ nbr zéros & polynomiale nbr zéros > 0
 nbr zéros < 0 .

Pour $P \in \mathbb{R}[x]$, on note $\zeta_+(P)$: zéros > 0
 $\zeta_-(P)$: zéros < 0 .

On note $\zeta_0(P)$ l'ordre de 0 comme racine de P .

On définit aussi $\tau(P)$ c'est nbr de chgs de signes
 parmi coeff mon-nuls consécutifs de P .

Plus précisément pour $P \in \mathbb{R}[x]$,

\exists entiers $0 \leq d_0 < d_1 < \dots < d_n$ & nrolo mon-nuls

$$a_0, \dots, a_m \text{ tq : } P(x) = \sum_{i=0}^m a_i x^{d_i}$$

Le nbr $\tau(P)$ est alors le nbr de -1 de la suite

s_1, \dots, s_n définie par $s_i = \text{signe}(a_{i-1} a_i)$.

(i) $\zeta_+(P) \leq \tau(P)$.

(ii) si on note $P_-(x) = P(-x)$ alors $\zeta_-(P) = \zeta_+(P_-) \leq \tau(P_-)$

(iii) $\tau(P) + \tau(P_-) \leq \deg(P) - \zeta_0(P) = d_m - d_0$.

(iv) si P a ttes ses racines dans \mathbb{R} ,

alors $\zeta_+(P) = \tau(P)$ et

$$\zeta_-(P) = \tau(P_-) = \deg(P) - \zeta_+(P) - \zeta_0(P).$$

Q⁸: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linéaire

$$f(x) = y \quad x, y \in \mathbb{R}^n$$

Calculer x quand on donne y ?

$f \approx$ mat $m \times n$.

On pt sai $\det(f) \neq 0$.

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ applicat

Calculer x qd on donne $y \in \mathbb{R}^m$.

On donne x_0 et $y_0 = f(x_0)$ pt fixé.

si on donne y dans V de y_0 ,
peut-on trouv x (proche de x_0) tq

$$f(x) = y.$$

DL ordre 1: $x = x_0 + h$

$$\begin{aligned} f(x) &= f(x_0 + h) = f(x_0) + Df(x_0) \cdot h + \dots \\ &= y \quad \text{negligable} \\ &= y_0 + Df(x_0) \cdot h + \dots \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y - y_0 \approx \underbrace{Df(x_0)}_{\text{mat}} \cdot h$$

Réponse: on à conclu que $\det(Df(x_0)) \neq 0$.

invert local & f implicites.

(14) Invert locale

$f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, x_0 \in U, y_0 = f(x_0)$

si $\det(Df(x_0)) \neq 0$, alors $\exists V \subset U$

V de x_0 , $W \subset \mathbb{R}^n$ V de y_0 tq

$\exists f': W \rightarrow V$.

i.e. $\forall y \in W, \exists! x \in V$ tq $f(x) = y$.

$y_0 \in W$ y pas trop loin de y_0 .

@ $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) = x^2$. si $x_0 = 1, y_0 = 1 = f(1)$.

Réécrire $y = x^2 \Rightarrow x = \pm \sqrt{y}$.

$W = ?$ $V = ?$

$W =]0, \infty[$ $V =]0, \infty[$

$\sqrt{\cdot}$ pas diff
 $\sqrt{-} \not\in \mathbb{R}$.

si $\det \neq 0 \rightarrow$ vaut la ptme chercue réciproq

Réciproq de la mat.

Q^o simple :

Une équation deux variables x, y .

$$ax + by + c = 0$$

exprimer y en fonction de x

exprimer x en fonction de y .

$$x = \frac{-c - by}{a} \quad a \neq 0$$

ou

$$y = \frac{-c - ax}{b} \quad b \neq 0$$

Q^o simple :

deux équations à 4 var x, y, z, t

$$x + y + 2z + 2t = 2$$

$$x + 2y + 2z + 3t = 5$$

exprimer (x, y) en fonction de (z, t) .

exprimer (x, z) en fonction de (y, t) .

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - 2z - 2t \\ 5 - 2z - 3t \end{pmatrix}$$

$$\Delta = 1 \neq 0$$

$$\text{de inversible} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 2 - 2z - 2t \\ 5 - 2z - 3t \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - y - 2t \\ 5 - 2y - 3t \end{pmatrix}$$

\downarrow
mat non
inversible

On regarde $f: \underbrace{\mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^m}_{\mathbb{R}^{m+p}} \rightarrow \mathbb{R}^m$ si f n'entre de $p+m$ variables

$$\mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$$

pm variables

On donne $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^m$ tq $f(x_0, y_0) = 0$. m équations pm var.

Q^o résoudre y en fonction de x de l'équation $f(x, y) = 0$.

Donc des voisances de (x_0, y_0) .

$$\text{DL : } f(x_0 + h, y_0 + k) = f(x_0, y_0) + Df(x_0, y_0) \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix} + \dots$$

$$Df(x_0, y_0) = \left(\underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_p}}_{GR^m}, \underbrace{\frac{\partial f}{\partial y_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial y_m}}_{GR^m} \right)$$

$$Df(x_0, y_0) \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix} = \underbrace{\left[\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \right] h}_{\text{mat mx p}} + \underbrace{\left[\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \right] k}_{\text{mat mx m}} + \dots$$

il faut que y soit mat inversible.

neglig.

Q² simple : une équation dans deux variables x, y .

$$ax + by + c = 0 \quad x = \frac{-c - by}{a} \quad a \neq 0$$

exprimer y en fonction de x ou
exprimer x en fonction de y . $y = \frac{-c - ax}{b} \quad b \neq 0$

Q² simple :

deux équations avec 4 variables x, y, z, t

$$x + y + 2z + 2t = 2$$

$$x + 2y + 2z + 3t = 5$$

exprimer (x, y) en fonction de (z, t) .

exprimer (x, z) en fonction de (y, t) .

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - 2z - 2t \\ 5 - 2z - 3t \end{pmatrix}$$

$$\Delta = 1 \neq 0$$

de inversible

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 2 - 2z - 2t \\ 5 - 2z - 3t \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - y - 2t \\ 5 - 2y - 3t \end{pmatrix}$$

matrice non
inversible

On regarde $f: \underbrace{\mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^m}_{\mathbb{R}^{m+p}} \rightarrow \mathbb{R}^m$ en f n'entre de p+ m variables

on donne $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^m$ tq $f(x_0, y_0) = 0$. n équations p+ m var.

Q² n'entendre y f de x de l'équation $f(x, y) = 0$.

Donc des voisinages de (x_0, y_0) .

$$\text{DL : } f(x_0 + h, y_0 + k) = f(x_0, y_0) + Df(x_0, y_0) \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix} + \dots$$

$$Df(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} & \frac{\partial f}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f}{\partial x_p} & \frac{\partial f}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial f}{\partial y_m} \end{pmatrix}$$

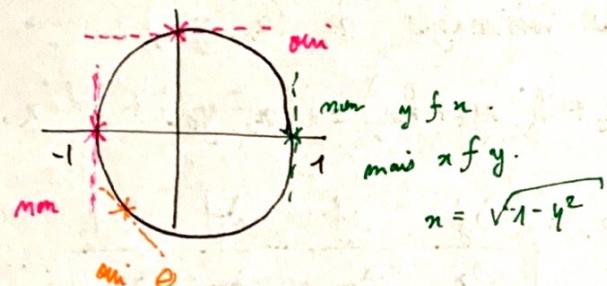
$$Df(x_0, y_0) \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix} = \underbrace{\left[\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \right] h}_{\text{mat. mx p}} + \underbrace{\left[\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \right] k}_{\text{mat. mx m}} + \underbrace{\dots}_{\text{neglig.}}$$

il faut qu'il y ait matrice inversible.

$$@ f(x, y) = x^2 + y^2 - 1.$$

Résoudre y en x en f de x en y de l'éq w^o $f(x, y) = 0$.
(dérivable ?)

$$x = \pm \sqrt{y^2 + 1} \quad \text{ou} \quad y = \pm \sqrt{1 - x^2}$$



Q^o: $f: U \subset \mathbb{R}^{m+p} \rightarrow \mathbb{R}^p$. on cherche à savoir si on peut résoudre $y \in \mathbb{R}^p$ de l'équation $f(x, y) = 0$, $x \in \mathbb{R}^m$, $(x, y) \in \mathbb{R}^{m+p}$, y en f de x . (en général, trop diff)

Plus de détails : on sait déjà $f(a, b) = 0$;

résoudre y en f de x pour y proche de b

$$@ f(x, y, u, v) = (x^3 - 3xy^2 - u, 3x^2y - y^3 - v).$$

$f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2$.

$f(1, 0, 1, 0) = (0, 0)$

Peut-on résoudre : $x^3 - 3xy^2 - u = 0$
 $3x^2y - y^3 - v = 0$.

(x, y) en f de (u, v) ?...

→ on cherche une solution

$$(x, y) = (1+h, k) \quad \text{si } h, k \text{ petit.}$$

On veut aussi (u, v) proche de $(1, 0)$.

$$\begin{aligned} f(1+h, k, u, v) &= ((1+h)^3 - 3(1+h)k^2 - u, 3(1+h)^2k - k^3 - v) \\ &= 1 + 3h + 3h^2 + h^3 - 3h^2 - 3hk^2 - u, 3h + 6hk + 3h^2k - k^3 - v \\ &\approx (1 + 3h - u, 3h - v) = (0, 0) \end{aligned}$$

On peut résoudre : $3h = u - 1$ $h = \frac{1}{3}(u-1)$
 $3k = v$ $k = \frac{1}{3}v$.

Sol approx' : $\boxed{\begin{aligned} x &= 1 + \frac{1}{3}(u-1) \\ y &= \frac{1}{3}v \end{aligned}}$ - DL en $(u-1, v)$
1^o ordre.

$$\begin{aligned} \rightarrow x &= 1 + \frac{1}{3}(u-1) + ?(u-1)^2 + ?v^2 + ?v(u-1) \\ y &= \frac{1}{3}v + ?v^2 + ?(u-1)^2 + ?(u-1)v \end{aligned}$$

On a aussi $f\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\sqrt{3}, 1, 0\right) = (0, 0)$.
Nulle approximation de solu^o.

$$\begin{aligned}x &= -\frac{1}{2} + h \\y &= \frac{1}{2}\sqrt{3} + k\end{aligned}\Rightarrow \text{résoudre } f(x, y, u, v) = (0, 0)$$

si tous h, k petit
(u, v) proche de $(1, 0)$.

$$f(x, y, u, v) = (0, 0)$$

$$f(a, b, 1, 0) = (0, 0)$$

$$f(a+h, b+k, u, v) = (0, 0)$$

DL

$$f(a, b, 1, 0) + Df(a, b, 1, 0) \begin{pmatrix} h \\ k \\ u-1 \\ v \end{pmatrix} + \dots = (0, 0)$$

$\stackrel{?}{=} (0, 0)$

On peut résoudre (h, k) en f de $(u-1, v)$ si ?

équat approximative $Df(a, b, 1, 0) \begin{pmatrix} h \\ k \\ u-1 \\ v \end{pmatrix} = (0, 0)$

$$Df(a, b, 1, 0) = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1(\dots) & \partial_2 f_1 & \partial_3 f_1 & \partial_4 f_1 \\ \partial_1 f_2(\dots) & \partial_2 f_2 & \partial_3 f_2 & \partial_4 f_2 \end{pmatrix}$$

On peut résoudre (approx) si $\det \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \partial_2 f_1 \\ \partial_1 f_2 & \partial_2 f_2 \end{pmatrix} \neq 0$.

$$\begin{aligned}f_1 &= x^3 - 3xy^2 - u \\f_2 &= 3x^2y - y^3 - v.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\partial_1 f_1 &= 3x^2 - 3y^2 \\ \partial_2 f_1 &= -6xy\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\partial_1 f_2 &= 6xy \\ \partial_2 f_2 &= 3x - 3y^2.\end{aligned}$$

$$\begin{array}{c|cc} (a, b, 1, 0) & \xrightarrow{\alpha_1} (1, 0) \\ & \xrightarrow{\alpha_2} \left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\sqrt{3}\right) \end{array}$$

Reformulation de la Question.

Q^o: $f: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

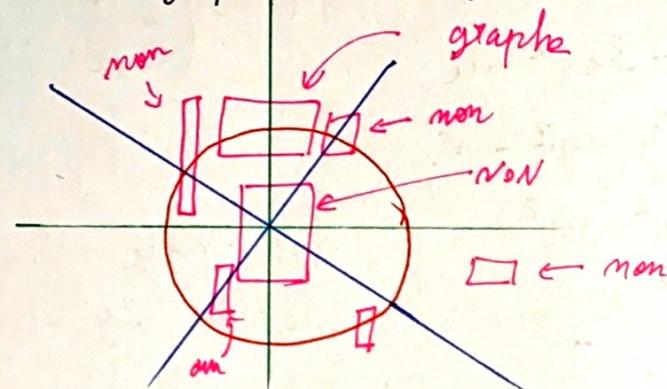
$$M = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid f(x, y) = 0\}$$

@ $f(x, y) = x^4 - x^2 + y^2 - y^4$

Q^g: Est-ce que M est le graphique f ou $y = g(x)$:
il ne faut 1 seule valeur pour une abscisse.
En général: Non (ici aussi Non).

Plus simple: dans une fenêtre? VxW
deux ouvert.

$M \cap (V \times W)$ graphe d'une f $g: V \rightarrow W$.



En général, px fenêtre arbitraire tjs non

(Tu) (dim 2) $f: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^k , $k \geq 1$
 $f(a,b) = 0$, $(a,b) \in U$.

si $(\partial_2 f)(a,b) \neq 0$ alors \exists une fenêtre $V \times W \subset U$
 $(a,b) \in V \times W$ et $g: V \rightarrow W$ de classe C^k

tq $\forall (x,y) \in V \times W: \underline{f(x,y) = 0 \Leftrightarrow y = g(x)}$.

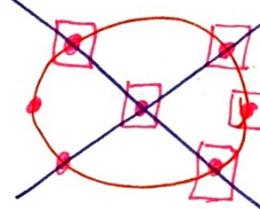
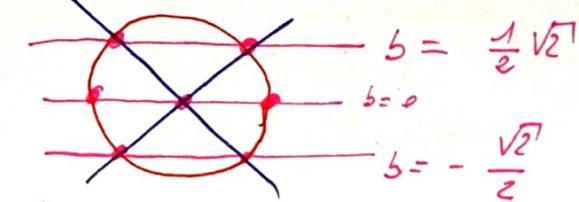
$$f(x,y) = x^4 - x^2 + y^2 - y^4.$$

Est-ce que ça marche pour (a,b) ?

$$(\partial_2 f)(x,y) = 2y - 4y^3.$$

$$(\partial_2 f)(a,b) = 2b - 4b^3 \neq 0?$$

$$2b - 4b^3 = 0 \Leftrightarrow b = 0 \text{ ou } b^2 = \frac{1}{2} \rightarrow b = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$$



(Tu) (Fonctions implicites)

$U \subset \mathbb{R}^{m+p}$, $f: U \rightarrow \mathbb{R}^p$, $(a,b) \in U$, $a \in \mathbb{R}^m$, $b \in \mathbb{R}^p$.

$f(a,b) = 0$, f de classe C^k , $k \geq 1$.

si $\frac{\partial f}{\partial y}(a,b)$ mat $p \times p$ inversible \leftarrow p.e de $Df(a,b)$.

$$\Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} \partial_{m+1} f_1(a,b) & \dots & \partial_{m+p} f_1(a,b) \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_{m+1} f_p(a,b) & \dots & \partial_{m+p} f_p(a,b) \end{pmatrix} \neq 0$$

alors \exists une fenêtre $V \times W$, $V \subset \mathbb{R}^m$, $W \subset \mathbb{R}^p$
 $(a,b) \in V \times W \subset U$ et $g: V \rightarrow W$ de C^k ,
tq $\forall (x,y) \in V \times W: f(x,y) = 0 \Leftrightarrow y = g(x)$.

@ Thermodynamique, P, V, T .

$$f(p, V, T) = 0.$$

gas parfait $f(p, V, T) = pV - RT$.

on peut ? exprimer V en fonction de (p, T) $\rightarrow V = g_1(p, T)$

$$\begin{array}{ccc} T & \xrightarrow{\quad} & (p, V) \rightarrow T = g_2(p, V) \\ P & \xrightarrow{\quad} & (V, T) \rightarrow p = g_3(V, T). \end{array}$$

$$\frac{\partial V}{\partial p} \Big|_{T \text{ fixe}} \cdot \frac{\partial p}{\partial T} \Big|_{V \text{ fixe}} \cdot \frac{\partial T}{\partial V} \Big|_{P \text{ fixe}} = -1.$$

$$(\partial_1 g_1) \cdot (\partial_2 g_2) \cdot (\partial_3 g_3) = -1$$

trouver le DL de g en fonction de f

$$f(x, y) = 0 \Leftrightarrow y = g(x).$$

à voir

$$\Rightarrow h(x) = f(x, g(x)) = 0 \quad \text{partant}$$

$$\Rightarrow h'(x) = 0, \quad h''(x) = 0.$$

M ① ② ③

$$h(x) = f(x, \underbrace{g(x)}_{\text{à voir}})$$

$$h'(x) = (\partial_1 f)(x, g(x)) + (\partial_2 f)(x, g(x)) \cdot g'(x) = 0$$

$$\Rightarrow g'(x) = - \frac{(\partial_1 f)(x, g(x))}{(\partial_2 f)(x, g(x))}$$

$$g(a) = b \Rightarrow g'(a) = \dots$$

$$\begin{aligned} h''(x) &= (\partial_1 \partial_1 f)(x, g(x)) + (\partial_2 \partial_1 f)(x, g(x)) \cdot g'(x) \\ &\quad + (\partial_1 \partial_2 f)(x, g(x)) \cdot g'(x). \end{aligned}$$

$$+ (\partial_2 \partial_2 f)(x, g(x)) \cdot g'(x) \cdot g'(x)$$

$$+ (\partial_2 f)(x, g(x)) \cdot g''(x) = 0.$$

$$\Rightarrow g''(a) = - \frac{[(\partial_1 \partial_1 f)(a, g(a)) + (\partial_2 \partial_1 f)(a, g(a)) \cdot g'(a) \\ + (\partial_1 \partial_2 f)(a, g(a)) \cdot g'(a) + (\partial_2 \partial_2 f)(a, g(a)) \cdot g'(a) \cdot g'(a)]}{(\partial_2 f)(a, g(a))}$$

en plus \forall $y \in \mathbb{R}^P$ $\Leftrightarrow y = g(x) \in \mathbb{R}^P$

$$h(x) = f(x, g(x)) : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^P$$

$$Dh(x) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x)) + \frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \cdot Dg(x)$$

$$Df(x, y) = \left(\begin{array}{cccc} \partial_1 f_1(x, y) & \dots & \partial_m f_1 & \dots & \partial_{m+p} f_1 \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \partial_1 f_p & \dots & \partial_m f_p & \dots & \partial_{m+p} f_p \end{array} \right)$$

$p \times m$

$$\frac{\partial f}{\partial x}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}$$

$$F(x) = (x, g(x)).$$

$$DF(x) = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ & & \\ Dg(x) & & \end{pmatrix}$$

$$h = f \circ F$$

$$Dh(x) = Df(F(x)) \cdot DF(x)$$

$$= \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \dots & \partial_m f_1 \\ & \ddots & \\ \partial_n f_p & \dots & \partial_m f_p \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \partial_{m+1} f_1 & \dots & \partial_{m+p} f_1 \\ & \ddots & \\ \partial_{m+1} f_n & \dots & \partial_{m+p} f_n \end{pmatrix} Dg$$

ccl

$$0 = Dh(x) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x)) + \frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \cdot Dg(x).$$

$$\Rightarrow Dg(x) = - \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x))$$

$\Rightarrow Dg(x)$ est calculable.

@ Mécanique - Équations de Newton classique.

éq Newton \rightarrow éq Euler-Lagrange.

L : Lagrangien.

$$L(x, v) : (\partial_1 \partial_2 L)(x, v) \cdot v + (\partial_2 \partial_2 L)(x, v) \cdot \frac{dv}{dt}$$

$$= (\partial_1 L)(x, v) \cdot \frac{dx}{dt} = v.$$

$$\hat{L}(x, v) = L(\Phi(x), \Phi'(x) \cdot v)$$

@ Mécanique quantique - éq. Schrödinger

$$\Psi(x, y, z) = \hat{\Psi} = \left(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \arccos \left(\frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \right), \arctan \left(\frac{y}{x} \right) \right)$$

(P7): exprimer $(\partial_1 \partial_1 \psi)(x, y, z)$ # coord. sphériques \mathbb{R}^3
 $+ (\partial_2 \partial_2 \psi) + (\partial_3 \partial_3 \psi)$.
 en fonction des dér. partielles de $\hat{\Psi}$.

$s, p, d, f \dots$
 atome hydrogène

@ ex 9.16 Soit $f: \mathbb{R} \times]0, +\infty[\times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$f(x, y, z) = (x + y^2 + z^2 + \ln(y), z - xy + xyz).$$

Soit $\mathbf{g}: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tel que $\mathbf{g}(x, y, z) = (1, 0)$ permet de résoudre y et z en x .

Réponse: Résoudre (y, z) en f de x dans la fenêtre autour $(?)_x(1, 0)$.

Soit $y = 1$, $z = x - 1$

$$f(x, 1, x - 1) = (1, 0)$$

$$\begin{matrix} f(0, 1, 0) = (1, 0) \\ \uparrow a \quad \uparrow b \end{matrix}$$

La TU s'applique si

$$Df = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \boxed{\partial_2 f_1 \quad \partial_3 f_1} \\ \partial_1 f_2 & \boxed{\partial_2 f_2 \quad \partial_3 f_2} \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} (\partial_2 f)(x, y, z) & \partial_3 f_1 \\ (\partial_2 f_2)(x, y, z) & \partial_3 f_2 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 2y + \frac{1}{y} & x \\ -x + xz & 1+xz \end{pmatrix} \neq 0.$$

$$(\partial_2 f \quad \partial_3 f)(0, 1, 0) = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ est inversible.}$$

cel

\exists fenêtre $V \times W$,

$V \subset \mathbb{R}$, $W \subset \mathbb{R}^2$, $(0, 1, 0) \in V \times W$.

et $g: V \rightarrow W$ telle que $(x, y, z) \in V \times W$:

$$f(x, y, z) = (1, 0) \Leftrightarrow (y, z) = g(x). \quad (23)$$

Bonus Calculer $Dg(1, 0)$

$$Dg(x, y) = - \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right)^{-1} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)$$

Def matrice x et y .

$$0 = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \partial_2 f_1 & \partial_3 f_1 \\ \partial_1 f_2 & \partial_2 f_2 & \partial_3 f_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ g_1 \\ g_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_2 f_1 \\ \partial_2 f_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \partial_3 f_1 & \partial_3 f_2 \\ \partial_3 f_2 & \partial_3 f_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ g_1 \\ g_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$$f(x, g_1(x), g_2(x))$$

$$Dg(x) = \begin{pmatrix} g'_1(x) \\ g'_2(x) \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \partial_1 f_1(0, 1, 0) \\ \partial_2 f_2(0, 1, 0) \end{pmatrix}$$

$$\text{Explication } f(x, y, z) = (1, 0)$$

TU: $x \in \mathbb{R}^n$, $y \in \mathbb{R}^p$; $f(x, y) = v \in \mathbb{R}^p$ à résoudre.

Situation: on ut résoudre $f(x, y) = v \in \mathbb{R}^p$, $v \neq 0$.

on pose $\hat{f}(x, y) = f(x, y) - v \Leftrightarrow$ résoudre $\hat{f}(x, y) = 0$.

les dérivées partielles sont égales:

$$D\hat{f} = Df$$