

Reps: [Gou2] Goussier, Analyse [Que] Queffelec, Topologie

[Hau] Hausdorff, Les ensembles [Rom] Rouvière, Petit guide du calcul différentiel

[Rud1] Rudin, analyse réelle et complexe [1267] Calcul géométrique, vol 1 [FGNA23] Cours d'analyse

[Duk] Théorème 23 (Brouwer)

Théorème 60 (Jury de l'ensemble)

Théorème 63 (L'implémentation de S^0 dans \mathbb{R}).

Cadre: On fixe (E, d) un espace métrique, et $A \subseteq E$ une partie, munie par défaut de la distance induite.

I. Espaces connexes.

1) Définitions.

Def. Prop 1. Les assertions suivantes sont équivalentes:

- il n'existe pas de partition de E en deux ouverts disjoints non vides
- il n'existe pas de partition de E en deux fermés disjoints non vides
- les seules parties ouvertes et fermées de E sont \emptyset et E .

S: E vérifie une de ces assertions, il est dit connexe

Rq2: La notion de connexité est une notion topologique.

Ex3: \mathbb{R} est connexe, $\{0, 1\}$ muni de la topologie discrète n'est pas connexe: $\{0\}$ est ouvert fermé.

Prop 4: A est connexe pour la topologie induite équivaut à

- (i) S: $A \subseteq O_1 \cup O_2$ des ouverts tels que $A \cap O_1 \cap O_2 = \emptyset$ alors $(A \cap O_1 = \emptyset \text{ et } A \subseteq O_2)$ ou $(A \cap O_2 = \emptyset \text{ et } A \subseteq O_1)$

Ex5: $\mathbb{Q} \subseteq \mathbb{R}$ n'est pas connexe car pour $a \notin \mathbb{Q}$, $\mathbb{Q} \subseteq]-\infty, a[\cup]a, +\infty[$

Prop 6: Toute partie connexe C de E qui rencontre l'intérieur et l'extérieur de A rencontre aussi son adhérence.

2) Propriétés.

Théorème 7: Soit $f: (E, d) \rightarrow (E', d')$ une application continue, si E est connexe, alors $f(E)$ l'est également.

Cor 8 (Caractérisation des connexes) Un espace (E, d) est connexe si et seulement si toute application continue $E \rightarrow \{0, 1\}$ muni de la distance discrète est constante.

Rq9: On peut remplacer $\{0, 1\}$ par tout espace discret ayant plus de deux points, comme \mathbb{Z} par exemple.

Prop 10: Soit $A \subseteq E$ une partie connexe et $B \subseteq E$ vérifiant $A \subseteq B \subseteq \bar{A}$ alors B est connexe, en particulier \bar{A} est connexe.

Contour.

Prop 11: Soit $(C_i)_{i \in I}$ une famille de connexes d'un espace métrique (E, d) . Si $\bigcap_{i \in I} C_i \neq \emptyset$ alors $\bigcup_{i \in I} C_i$ est connexe (Fig 1)

Rq: 12 Bien sur une condition devrait être appliquée, l'union de connexes n'est en général pas connexe: $[0, 1] \cup [2, 3]$.

Rq 13: En particulier si $\bigcap C_i \neq \emptyset$, alors $\bigcup C_i$ est connexe.

Prop 14: Une famille dénombrable de connexes ayant deux à deux des intersections non vides admet une unique connexe Fig 2.

Théorème 15: Soient E_1, \dots, E_n des espaces métriques, $\prod E_i$ est connexe si et seulement si les E_i le sont tous.

Ex 16: Une intersection de connexes n'est pas toujours connexe $\mathbb{R} \cap S^1 = \{1, -1\}$ dans \mathbb{C} .

3) Composantes connexes.

Def 17: On définit la relation \sim sur E par $x \sim y \Leftrightarrow \exists C \subseteq E$ connexe tel que $x \in C$ et $y \in C$.

il s'agit d'une relation d'équivalence sur E , dont les classes sont appelées les composantes connexes de E .

Prop 18: La composante connexe de $x \in E$ (notée C_x) est l'union des connexes de E contenant x .

Ses composantes connexes de E sont des ouverts deux à deux disjoints.

Ex 19: L'hyperbole d'équation $xy = 1$ dans \mathbb{R}^2 a deux composantes connexes. E est connexe si et seulement si il admet une unique composante connexe.

Prop 20: Toute partition de E en ouverts connexes non vides est la partition de E en ses composantes connexes.

Prop 21: Soit $f: E \rightarrow F$ un homéomorphisme, f induit une bijection entre les composantes connexes de E et de F .

Appl 22: $[0, 2\pi]$ et S^1 ne sont pas homéomorphes.

Théorème 23 (Jordan, admi) Toute courbe continue fermée simple à val dans \mathbb{C} d'image J est telle que J^c a deux composantes connexes, une bornée C_0 et une non bornée C_∞ , avec

$$\partial C_0 = \partial C_\infty = J$$

[Gou2] 40.

[Hau] 296

[Que] 113-114

4) Convexité par arcs.

Def 24: On appelle chemin de E toute application continue $\gamma: [0,1] \rightarrow E$.
 Son image $\gamma([0,1])$ est appelée un arc, $\gamma(0)$ son origine et $\gamma(1)$ son bout, on dit que γ lie $\gamma(0)$ et $\gamma(1)$.

Def 25: L'espace E est dit convexe par arc si pour tout $(a,b) \in E^2$, il existe un chemin liant a et b .

Théor 26: La convexité par arc entraîne la convexité.

Ex 27 La réciproque est fautive: l'adhérence du graphe de $x \mapsto \sin(x)$ def sur \mathbb{R}_+ est convexe non convexe par arc dans \mathbb{R}^2 . (Fig 3)

Prop 28: Si $\Omega \subseteq E$ est un ouvert avec $(E, \|\cdot\|)$ un e.v.m, alors Ω convexe $\Rightarrow \Omega$ convexe par arc.

Rq 29: La convexité par ligne brisée et la convexité sont des renforcements de la convexité par arc dans le cas des E.v.m.

II Convexité d'applications.

1) Analyse réelle.

Prop 30: Les convexes de \mathbb{R} sont exactement les intervalles de \mathbb{R} , qui sont aussi les convexes de \mathbb{R} .

Appl 31 L'image d'un intervalle par une application continue est un intervalle.

Théor 40: (Darboux) Soit $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ dérivable sur \mathbb{R} et $\phi \neq I \subseteq \mathbb{R}$ un intervalle ouvert, alors $f'(I)$ est un intervalle de \mathbb{R} .

Théor 41: Soient E, F des K -e.v.m ($K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C}). $U \subseteq E$ ouvert et $f: U \rightarrow F$ différentiable sur U . Soit $[a,b] \subseteq U$ et $k > 0$, si

$$\forall x \in [a,b], \|df_x\|_{\mathcal{L}(E,F)} \leq k, \text{ alors } \|f(b) - f(a)\|_F \leq k \|b - a\|_E$$

(Acc. finis généralisés).

Cor 42: Si $U \subseteq E$ est un ouvert convexe et si: $df_x = 0$ sur U , alors f est constante sur U .

Théor 43 (Brouwer) En notant B^m la boule unité fermée de \mathbb{R}^m , toute appli continue $f: B^m \rightarrow B^m$ admet un point fixe. OVP

Théor 44: Unité Globale (L). Soit $F: \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ continue et loc lip en sa seconde variable. Pour $I \subseteq \mathbb{R}$ un intervalle, $y_0 \in \mathbb{R}^m$ et f_1, f_2 deux solutions sur I du problème $\begin{cases} f'(t) = F(t, f(t)) \\ f(0) = y_0 \end{cases}$ sont égales sur I .

2) Analyse complexe.

Def 45: Un domaine de \mathbb{C} est un ouvert convexe de \mathbb{C} non vide, on fixe un tel Ω dans la suite.

On appelle lacet dans Ω un chemin γ par morceaux tel que $\gamma(0) = \gamma(1)$.

Théor 46: Soit γ un lacet et image J . L'application $\text{Ind}_\gamma(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_\gamma \frac{dz}{z-a}$ est bien définie sur J^c à valeur entière et constante sur chaque composante connexe de J^c , et nulle sur \mathbb{C}_∞ .

Appl 47: Soit Ω un ouvert convexe, $p \in \mathbb{C}$, f continue sur Ω , $f \in H(\Omega \setminus \{p\})$. On a, pour tout lacet γ dans Ω , $\oint_\gamma f(z) dz = 0$.

Théor 48: Soit γ un lacet d'un ouvert convexe Ω et soit $f \in H(\Omega)$, si $\gamma \in \mathcal{L}$ n'est pas dans l'image de γ , alors $f(z) \text{ Ind}_\gamma(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_\gamma \frac{f(z)}{z-\gamma} dz$.

Cor 49: Si f et g sont des fonctions holomorphes sur un domaine Ω et si: $f(\gamma) = g(\gamma)$ sur un ensemble admettant un point d'accumulation dans Ω , alors $f = g$ sur Ω .

Cor 50: Les zéros d'une fonction non identiquement nulle sur Ω forment un ensemble dénombrable sans points d'accumulation.

Théor 51 (Principe du maximum) Soit f holomorphe sur un domaine Ω avec $\overline{B(0,r)} \subseteq \Omega$ ($r > 0$) alors

$$\|f(0)\| \leq \max_{b \in \partial B(0,r)} \|f(b)\|$$

et l'égalité a lieu si et seulement si f est constante sur Ω .

Rud 1
247
252

Théor 51 (Liouville) Toute fonction entière bornée est constante

Appl 52: (D'Alembert-Goursat) \mathbb{C} est algébriquement clos.

III. Cas des groupes topologiques et des groupes de matrices.

Def 53 Soit G un groupe et T une topologie sur T , on dit que G forme un groupe topologique si les opérations de produit et de passage à l'inverse sont continues.

Prop 54: Pour $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} , $m \in \mathbb{N}$, le groupe $GL(m, K)$ muni de la topologie induite par la norme de $M_m(K)$ est un groupe topologique. De même que $O(m, K)$, $SL(m, K)$ et $SO(m, K)$.

Prop 55: Par la prop 28 les ouvert-connex de $M_m(K)$ sont connexes par arcs

Prop 56: $GL(m, \mathbb{C})$ est un ouvert dense de $M_m(\mathbb{C})$, $GL(m, \mathbb{C})$ est connexe, donc connexe par arc, $GL(m, \mathbb{R})$ n'est pas connexe.

Prop 57: Soit $H \leq G$ un sous-groupe d'un groupe topologique. Si H et G/H sont connexes, alors G est également.

Théor 58: $GL_n(\mathbb{R})$ admet deux composantes connexes: $GL_n^+(\mathbb{R})$.

Prop 59: L'ensemble des projecteurs de rang p de $M_n(\mathbb{C})$ est connexe

Théor 60: L'exponentielle de matrices esp: $M_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective. DVP

Prop 61: Les groupes $SL_n(\mathbb{R})$ et $SL_n(\mathbb{C})$ sont connexes.

Théor 62: Le groupe $SO_n(\mathbb{R})$ est connexe par arc, le groupe $O_n(\mathbb{R})$ a deux composantes connexes homéomorphes

Théor 63: $SO_3(\mathbb{R})$ est simple

DVP.

Fig1. Prop 14

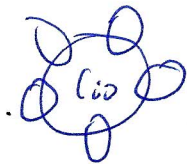


Fig2 Prop 14



Fig3 ex27

