

2.15: APPLICATIONS DIFFÉRENTIABLES DÉFINIES SUR UN OUVERT DE \mathbb{R}^n . EXEMPLES ET APPLICATIONS.

Dans toute la leçon n et p sont deux entiers > 0 , U sera un ouvert de \mathbb{R}^n et f une application de $U \rightarrow \mathbb{R}^p$.

I. APPLICATIONS DIFFÉRENTIABLES.

I.1. Définition d'une application différentiable.

DÉFINITION - PROPOSITION 1:

Soit $a \in U$. On dit que f est différentiable en a , si il existe une application linéaire $L \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p)$ telle que :

$$\forall h \in \mathbb{R}^n, f(a+h) - f(a) = L(h) + o(\|h\|),$$

quand h tend vers 0.

Si L existe, elle est unique et s'appelle la différentielle de f en a . On la note $Df(a)$.

On dit que f est différentiable sur U , si elle est différentiable en tout point de U .

On dit que f est de classe C^1 sur U , si f est différentiable sur U et si l'application

$Df: U \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p)$ est continue.

Remarque 1: Cas $n=1$. Si U est un ouvert de \mathbb{R} et $a \in U$, f est différentiable en a si elle est dérivable en a .

PROPOSITION 2:

Une fonction différentiable en un point est continue en ce point.

PROPOSITION 3:

On note f_i , la i -ème composante de f . f est différentiable en a si f_i est différentiable en a , $\forall i=1, \dots, p$.

PROPOSITION 4:

Soient U un ouvert de \mathbb{R}^n et V un ouvert de \mathbb{R}^p . Soient deux applications : $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ et $g: V \rightarrow \mathbb{R}^p$.

On suppose $f(U) \subset V$ et soit $a \in U$.

Si f est différentiable en a et g est diff en $f(a)$, alors $g \circ f$ est diff en a et $D(g \circ f)(a) = Dg(f(a)) \circ Df(a)$.

Application: dérivé des fonctions du type $F(x) = \int_{a(x)}^{b(x)} f(t) dt$.

PROPOSITION 5: (Cas particuliers).

• si f est linéaire, alors f est de classe C^1 et

$$\forall a \in U, Df(a) = f.$$

• si f est bilinéaire de $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^p$, f est différentiable

$$\text{et } \forall (a_1, a_2) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m, \forall (h_1, h_2) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m,$$

$$Df(a_1, a_2)(h_1, h_2) = f(a_1, h_2) + f(h_1, a_2).$$

Exemple (d'applications linéaires): l'application (60)

$$f: M(n, \mathbb{R})^2 \rightarrow M(n, \mathbb{R}) \quad (X, Y) \mapsto XY$$

$$Df(X_1, X_2)(H_1, H_2) = X_1 H_2 + H_1 X_2$$

PROPOSITION 6:

Si $f, g: U \rightarrow F$ sont différentiables en $a \in U$ et si

$\lambda \in \mathbb{R}$, $f + g$ et λf sont différentiables en a et :

$$D(\lambda f + g)(a) = \lambda Df(a) + Dg(a) \text{ et } D(\lambda f)(a) = \lambda Df(a).$$

Exemples d'applications de classe C^1 :

$$(i) f: A \in GL(n, \mathbb{R}) \rightarrow M(n, \mathbb{R}) \quad A \mapsto A^{-1}$$

$$Df(A).H = -A^{-1}HA^{-1}, \quad \forall A \in GL(n, \mathbb{R}), \quad \forall H \in M(n, \mathbb{R})$$

$$(ii) \text{Det}: M(n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}. \quad \forall A \in GL(n, \mathbb{R}), \quad \forall H \in M(n, \mathbb{R}):$$

$$D(\text{det})(A).H = \text{tr}(^t \text{Com}(A).H)$$

I.2. Dérivée suivant un vecteur. Dérivées partielles.

DEFINITION 2:

Soit $a \in U$ et $v \in \mathbb{R}^n$. On dit que f a une dérivée en a selon le vecteur v , si l'application $t \in \mathbb{R} \mapsto f(a+tv)$ définit sur un voisinage de 0 et dérivable en 0.

PROPOSITION 7:

Si f est différentiable en a , elle admet des dérivées en a selon tout vecteur $v \in \mathbb{R}^n$ et du plus:

$$Df(a).v = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a+tv) - f(a)}{t}, \quad \begin{cases} \forall i, x_i \neq 0 \\ \forall i, x_i = 0 \end{cases}$$

La réciproque est fautive: $f(x,y) = \begin{cases} y/x & \text{si } x \neq 0 \\ y & \text{si } x = 0 \end{cases}$

n est même pas continue en $(0,0)$.

DEFINITION 3:

Soit (e_1, \dots, e_n) la base canonique de \mathbb{R}^n . On appelle i -ième dérivée partielle de f en a , la dérivée de f en a selon le vecteur e_i ; on la note $D_i f(a)$ ou $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a)$.

Remarque: si f est différentiable en a , les n dérivées partielles de f en a existent et on a:

$$\forall h \in \mathbb{R}^n, Df(a).h = \sum_{i=1}^n D_i f(a).h_i, \quad \text{où } h = \sum_{i=1}^n h_i e_i$$

DEFINITION 4:

Si f est différentiable en a et si $J = (J_1, \dots, J_n)(a)$, on appelle matrice jacobienne de f en a (notée $Jf(a)$) la matrice de $Df(a)$ relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^p .

PROPOSITION 8:

Si f est différentiable sur U , une c.n.s. pour que f soit de classe C^1 est que les n -dérivées partielles soient continues sur U .

Cas $p=1$.

PROPOSITION 9:

Soit $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, différentiable en $a \in U$. Il existe un unique vecteur $Df(a) \in \mathbb{R}^n$ tel que:

$$\forall h \in \mathbb{R}^n, Df(a).h = (Df(a)|h).$$

On l'appelle le gradient de f en a , et on a:

$$Df(a) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(a), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(a) \right)$$

I.3. Comparaison différentiabilité - holomorphie.

Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 et $f: U \rightarrow \mathbb{R}^1$; $f = (f_1, f_2)$.

On identifie \mathbb{R}^2 à \mathbb{C} .

PROPOSITION 10:

f est holomorphe en a si et seulement si f est différentiable en a et les conditions de Cauchy sont vérifiées:

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) = \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(a) \quad \text{et} \quad \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(a) = -\frac{\partial f_2}{\partial x_1}(a)$$

II. THÉORÈME DES ACCROISSEMENTS FINIS; APPLICATIONS.

II.1. Le théorème des accroissements finis.

THM. 1:

Si f est différentiable sur U et si le segment $[a,b] \subset U$, et dans: $\|f(b) - f(a)\| \leq \sup_{0 \leq t \leq 1} \|Df((1-t)a + tb)\| \cdot \|b-a\|$

THM. 2:

Si U est un ouvert convexe, si f est différentiable sur U , et si $\forall x \in U$, $Df(x) = 0$, alors f est constante sur U .

II.2. Applications du théorème des accroissements finis.
a/ Relation différentiabilité partielle - différentiabilité.

THM 3:

Pour que f soit de classe \mathcal{C}^1 , il faut et il suffit que f ait ses n dérivées partielles continues sur U .

Exemple: l'application $f(x,y) = \ln(x^2+y^2)$ est de classe \mathcal{C}^1 sur $\mathbb{R}^2 - \{0,0\}$.

b/ Convergence d'une suite de fonctions différentiables.

THM 4:

Soit U un ouvert connexe de \mathbb{R}^n , et soit une suite d'opérateurs différentiables $f_n: U \rightarrow \mathbb{R}^p$ telle que:

- (i) $\exists a \in U$ tq $f_n(a)$ ait une limite.
 - (ii) $\forall x \in U$, il existe une boule centrée en x dans laquelle $(f_n)_n$ converge uniformément vers g .
- Alors, $\forall x \in U$, la suite $(f_n)_n$ a une limite (qui en note $f(x)$); tout point de U possède un voisinage dans lequel la convergence de la suite $(f_n)_n$ est uniforme; enfin f est différentiable sur U et $Df(x) = g(x)$, $\forall x \in U$.

Application: $\exp: M(n, \mathbb{R}) \rightarrow M(n, \mathbb{R})$ est de classe \mathcal{C}^1 .

c/ Le théorème d'inversion locale.

THM 5:

Supposons f de classe \mathcal{C}^1 et soit $a \in U$ q on ait $Df(a)$ inversible (i.e. $\det Jf(a) \neq 0$). Alors il existe un voisinage ouvert V de a dans U et un voisinage ouvert W de $f(a)$ dans \mathbb{R}^n tel que f réalise un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de V dans W .

Application 1: Soit $k \in \mathbb{N}^*$. Soit $A \in M(n, \mathbb{R})$. Si A est suffisamment proche

de l'identité, il existe $B \in M(n, \mathbb{R})$ tel que $A = B^k$.

Application 2: Le groupe $GL(n, \mathbb{R})$ n'a pas de sous-groupes arbitrairement petits (différents de l'Id).

COR 1 (Théorème d'inversion globale).

Soit $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ de classe \mathcal{C}^1 . Alors, f est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de U sur l'ouvert $f(U)$ si, et seulement si, f est injective sur U et $Df(x)$ un inversible, $\forall x \in U$.

d/ Formule du changement de variables.

THM 6:

Soient U et V des ouverts de \mathbb{R}^n et $\gamma: U \rightarrow V$ un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme et $f \in \mathcal{L}^1(V)$. Alors $|\det D\gamma| \circ \gamma \in \mathcal{L}^1(U)$ et:

$$\int_V f(y) dy = \int_U f(\gamma(x)) |\det D\gamma(x)| dx.$$

Application:

calcul de la loi d'une variable aléatoire (fonction d'attente v.a.

Ref. [Cartan] (travaille le cas plus gén. des Banach) (très inspiré)

pour point de vue + géométrique

[Beck - Tallich - Peyré]: obj. d'agrégation

non avorté: [Rumov 3]
 [Gourdon]
 [Rouvière]