

Calcul différentiel

Dans ce chapitre :

- E, F, G désignent des \mathbb{R} -espaces vectoriels normés de dimension finie non nulle ;
- Ω désigne un ouvert non vide de E ;
- f désigne une fonction définie de Ω dans E .

I Différentielle

I. A Dérivée selon un vecteur

Définition 1.1

Soit $f : \Omega \rightarrow F$, $a \in \Omega$ et $v \in E \setminus \{0_E\}$.
On dit que f admet une **dérivée en a selon le vecteur v** lorsque la fonction $t \mapsto f(a + tv)$ est dérivable en 0.
Cette dérivée est notée $D_v f(a)$.

Remarques 1.2 : • Ω étant un ouvert, la fonction $t \mapsto f(a + tv)$ est définie sur un voisinage de 0.

- Lorsque f est a une dérivée en a selon v , cette dérivée $D_v f(a)$ est un vecteur de F .

Exemple 1.3 : $f : (x, y) \mapsto x^2 + y^2$ en $a = (1, 2)$ selon le vecteur $u = (1, -1)$.

Attention : Une fonction peut avoir des dérivées en a selon tout vecteur (non nul) sans être continue en a .

Exemple 1.4 :

$$f : (x, y) \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0); \\ \frac{yx^2}{y^2 + x^4} & \text{sinon.} \end{cases}$$

I. B Dérivées partielles

Définition 1.5

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base de E .
Pour $a \in \Omega$ et $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$, lorsque f admet une dérivée en a selon le vecteur e_i , on appelle cette dérivée la **i -ième dérivée partielle de f dans la base \mathcal{B}** .
Cette dérivée est notée : $\partial_i f(a)$ ou $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a)$.

Remarque 1.6 : Ainsi $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = D_{e_i} f(a)$.

1) Lorsque $E = \mathbb{R}^p$

Lorsque $E = \mathbb{R}^p$, si rien n'est précisé, on considère les dérivées partielles dans la base canonique. C'est à dire : pour $a = (a_1, \dots, a_p) \in \Omega$ et $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$, on considère la i -ième application partielle de f en a $f_i : t \mapsto f(a_1, \dots, a_{i-1}, a_i + t, a_{i+1}, \dots, a_p)$.
La fonction f admet une i -ième dérivée partielle (dans la base canonique) si et seulement si f_i est dérivable en 0 et dans ce cas $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = f'_i(0)$.

2) Lorsqu'une base \mathcal{B} est fixée

On suppose qu'une base $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ de E est fixée et $f : \Omega \rightarrow F$.

On sait que $\Phi : x \mapsto \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$ est un isomorphisme d'espace vectoriel de E dans \mathbb{R}^p (de même dimension finie), donc Φ et Φ^{-1} sont continues sur E et \mathbb{R}^p et $\Phi(\Omega)$ est l'image réciproque de Ω par Φ^{-1} , donc c'est un ouvert de \mathbb{R}^p .

On pose $f_{\mathcal{B}} = f \circ \Phi^{-1} : \Phi(\Omega) \rightarrow F$, c'est à dire :

$$f_{\mathcal{B}} : (x_1, \dots, x_p) \mapsto f \left(\sum_{i=1}^p x_i e_i \right).$$

Proposition 1.7

Soit $f : \Omega \rightarrow F$, $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base de E et $a = \sum_{i=1}^p a_i x_i \in \Omega$.

Pour tout $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$, la fonction f admet une i -ième dérivée partielle en a dans la base \mathcal{B} si et seulement si $f_{\mathcal{B}}$ admet une i -ième dérivée partielle et dans ce cas :

$$\partial_i f(a) = \partial_i f_{\mathcal{B}}(a_1, \dots, a_p).$$

Remarque 1.8 : Lorsqu'une base de E est fixée, on identifie alors $f(x)$ et $f_{\mathcal{B}}(x_1, \dots, x_p)$.

I. C Différentielle

Notation : Pour U un voisinage de 0_E dans E et $g : U \rightarrow F$, on note $g(h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} o(h)$ lorsqu'il existe $\varepsilon : U \rightarrow F$ tel que $g(h) = \|h\| \varepsilon(h)$ et $\varepsilon(h) \xrightarrow{h \rightarrow 0_E} 0_F$.

Définition 1.9

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ et $a \in \Omega$.

On dit que f est **différentiable** en a lorsqu'il existe $\varphi \in \mathcal{L}(E, F)$ telle que :

$$f(a + h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} f(a) + \varphi(h) + o(h).$$

Remarque 1.10 : La fonction f est différentiable en a lorsqu'elle a un développement limité à l'ordre 1 en a .

On peut écrire ce développement limité sous la forme :

$$f(a+h) = f(a) + \varphi(h) + \|h\| \varepsilon(h), \quad \text{avec } \varepsilon(h) \xrightarrow{h \rightarrow 0_E} 0_F.$$

Proposition 1.11

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ et $a \in \Omega$.

Si f est différentiable en a , alors f est continue en a .

Définition/Théorème 1.12

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ différentiable en $a \in \Omega$.

Alors il existe une unique application linéaire $\varphi \in \mathcal{L}(E, F)$ telle que :

$f(a+h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} f(a) + \varphi(h) + o(h)$; on l'appelle **différentielle de f en a** et on la note $df(a)$.

Vocabulaire : La différentielle de f en a est également appelée application linéaire tangente à f en a .

Notation : La valeur en $h \in E$ de la différentielle de f en a est notée $df(a) \cdot h$ plutôt que $df(a)(h)$ pour alléger l'écriture.

Le développement limité à l'ordre 1 s'écrit alors :

$$f(a+h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} f(a) + df(a) \cdot h + o(h).$$

Proposition 1.13 (cas des fonctions d'une variable réelle)

Soit Ω est un intervalle ouvert de \mathbb{R} et $f : \Omega \rightarrow F$.

L'application f est différentiable en $a \in \Omega$ si et seulement si f est dérivable en a et dans ce cas : $df(a) : h \mapsto hf'(a)$ et $f'(a) = df(a) \cdot 1$.

Définition 1.14

Une application $f : \Omega \rightarrow F$ est **différentiable sur Ω** lorsqu'elle est différentiable en tout $a \in \Omega$.

Dans ce cas, l'**application différentielle** est :

$$df : \Omega \rightarrow \mathcal{L}(E, F) \\ x \mapsto df(x).$$

Proposition 1.15

• Si $f : \Omega \rightarrow F$ est constante sur Ω , alors f est différentiable sur Ω et : $\forall a \in \Omega, df(a) = 0_{\mathcal{L}(E, F)}$.

• Si $f \in \mathcal{L}(E, F)$, alors f est différentiable sur Ω et : $\forall a \in \Omega, df(a) = f$.

Exemple 1.16 : Soit E un espace euclidien. Montrer que $f : x \mapsto \|x\|^2$ est différentiable sur E .

I. D Lien avec les dérivées selon un vecteur ou partielles

Proposition 1.17

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ différentiable en $a \in \Omega$.

Alors f est dérivable en a selon tout vecteur non nul de E et :

$$\forall v \in E \setminus \{0\}, \quad D_v f(a) = df(a) \cdot v.$$

Remarque 1.18 : Si f est différentiable en a , sa différentielle est : $v \mapsto D_v f(a)$.

Méthode 1.19

On suppose que f est dérivable en a selon tout vecteur non nul, alors f est différentiable en a si et seulement si :

- $v \mapsto D_v f(a)$ est linéaire;
- $f(a+h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} f(a) + D_h f(a) + o(h)$.

Exemple 1.20 : L'application

$$g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0); \\ \frac{x^3+y^3}{x^2+y^2} & \text{sinon.} \end{cases}$$

est-elle différentiable en $(0, 0)$?

Attention : L'existence des dérivées partielles n'implique pas la différentiabilité !

Contre exemple 1.21 : Retour à l'exemple 1.4.

Corollaire 1.22

Soit $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base de E et $f : \Omega \rightarrow F$.

Si f est différentiable en $a \in \Omega$, alors

$$\forall i \in \llbracket 1; p \rrbracket, \partial_i f(a) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = df(a) \cdot e_i.$$

Corollaire 1.23

Soit $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base de E et $f : \Omega \rightarrow F$.

Si f est différentiable en $a \in \Omega$, alors pour $h = \sum_{i=1}^p h_i e_i \in E$

$$df(a) \cdot h = \sum_{i=1}^p h_i \partial_i f(a) = \sum_{i=1}^p h_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(a).$$

Méthode 1.24

Pour montrer que f est différentiable en a , on peut :

1. montrer que toutes les dérivées partielles de f existent ;
2. introduire $\varphi : h \mapsto \sum_{i=1}^p h_i \partial_i f(a)$;
3. montrer que $f(a+h) - f(a) - \varphi(h) \underset{h \rightarrow 0_E}{=} o(h)$.

Exemple 1.25 : L'application

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0); \\ \frac{x^3}{x^2+y^4} & \text{sinon.} \end{cases}$$

est-elle différentiable en $(0, 0)$?

I. E Matrice jacobienne**Proposition 1.26**

Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^p et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$.

La fonction f est différentiable en $a \in \Omega$ si et seulement si toutes les fonctions coordonnées le sont.

Notation : Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^p et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ est différentiable en $a \in \Omega$. On note f_1, \dots, f_n les fonctions coordonnées de f . On appelle matrice jacobienne de f en a la matrice :

$$\left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(a) \right)_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_p}(a) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1}(a) & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial x_p}(a) \end{pmatrix}$$

Le programme ne propose pas de notation pour la matrice jacobienne, nous utiliserons en L101 la notation $J_f(a)$.

Proposition 1.27

Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^p et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ différentiable en a , alors la matrice de $df(a)$ dans les bases canoniques est la matrice jacobienne de f en a .

Exemple 1.28 :

$$\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (r, \theta) \mapsto (r \cos(\theta), r \sin(\theta)).$$

I. F Gradient

Dans cette section E est un espace euclidien et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$.

Rappel : Pour toute forme linéaire $\varphi \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R})$, il existe un unique vecteur $y \in E$ tel que :

$$\forall x \in E, \varphi(x) = \langle x, y \rangle.$$

Définition 1.29

Soit $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable en $a \in \Omega$.

Le **gradient de f en a** , noté $\nabla f(a)$, est l'unique vecteur de E tel que :

$$\forall h \in E, df(a) \cdot h = \langle \nabla f(a), h \rangle.$$

Proposition 1.30

Soit $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base orthonormée de E .

Si $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable en $a \in \Omega$, alors :

$$\nabla f(a) = \sum_{i=1}^p \partial_i f(a) e_i.$$

Corollaire 1.31

Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^p muni de son produit scalaire canonique et $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable en $a \in \Omega$, alors :

$$\nabla f(a) = \begin{pmatrix} \partial_1 f(a) \\ \vdots \\ \partial_p f(a) \end{pmatrix} = (J_f(a))^T$$

où J_f est la jacobienne de f en a .

Proposition 1.32

Soit $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable en $a \in \Omega$ telle que $\nabla f(a) \neq 0$. La restriction à la sphère unité de $h \mapsto D_h f(a)$ admet un maximum qui est atteint en l'unique vecteur unitaire positivement colinéaire à $\nabla f(a)$.

Interprétation géométrique : si $\nabla f(a) \neq 0$, alors $\nabla f(a)$ est positivement colinéaire au vecteur unitaire selon lequel la dérivée de f en a est maximale. Le gradient ainsi la direction de variation maximale.

Interprétation topographique : Supposons que le relief d'une montagne est représenté par le graphe d'une fonction f de deux variables différentiable en tout point. En tout point, le gradient de f indique la direction dans laquelle la pente sera la plus forte.

II Opérations sur les applications différentiables

II. A Combinaison linéaire

Proposition 2.1 (Linéarité)

Soit f et g deux applications de Ω dans F , $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

- Si f et g sont différentiables en $a \in \Omega$, alors $\lambda f + \mu g$ est différentiable en a et :

$$d(\lambda f + \mu g)(a) = \lambda df(a) + \mu dg(a).$$

- Si f et g sont différentiables sur Ω , alors $\lambda f + \mu g$ est différentiable sur Ω et :

$$d(\lambda f + \mu g) = \lambda df + \mu dg.$$

II. B Différentielle et applications multilinéaires

Proposition 2.2

Soit F_1, \dots, F_q, G des \mathbb{R} -espaces vectoriels de dimension finie, pour tout $i \in \llbracket 1; q \rrbracket$, $f_i : \Omega \rightarrow F_i$ et $M : F_1 \times \dots \times F_q \rightarrow G$ une application multilinéaire.

- Si f_1, \dots, f_q sont différentiables en $a \in \Omega$, alors $g = M(f_1, \dots, f_q)$ est différentiable en a et :

$$\forall h \in E, \quad dg(a) \cdot h = \sum_{k=1}^q M\left(f_1(a), \dots, f_{k-1}(a), df_k(a) \cdot h, f_{k+1}(a), \dots, f_q(a)\right).$$

- Si f_1, \dots, f_q sont différentiables en sur Ω , alors $g = M(f_1, \dots, f_q)$ est différentiable sur Ω .

Corollaire 2.3

Soit $B : F_1 \times F_2 \rightarrow G$ bilinéaire et $f_1 : \Omega \rightarrow F_1, f_2 : \Omega \rightarrow F_2$.

Si f_1 et f_2 sont différentiables en $a \in \Omega$, alors $g = B(f_1, f_2)$ est différentiable en a et :

$$\forall h \in E, \quad dg(a) \cdot h = B(df_1(a) \cdot h, f_2(a)) + B(f_1(a), df_2(a) \cdot h).$$

Exemple 2.4 : Soit $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ différentiables en a , alors $f \times g$ est différentiable en a , calculer les dérivées partielles de $f \times g$.

II. C Règle de la chaîne

Théorème 2.5

Soit Ω' un ouvert de F , $f : \Omega \rightarrow F$ et $g : \Omega' \rightarrow G$ telles que $f(\Omega) \subset \Omega'$.

- Si f est différentiable en $a \in \Omega$ et g est différentiable en $b = f(a)$, alors $g \circ f$ est différentiable en a et :

$$\begin{aligned} d(g \circ f)(a) &= dg(b) \circ df(a) \\ &= dg(f(a)) \circ df(a). \end{aligned}$$

- Si f est différentiable sur Ω et g est différentiable sur Ω' , alors $g \circ f$ est différentiable sur Ω .

Exemple 2.6 : retour sur la proposition 1.26 : caractérisation de la différentiabilité de f par ses fonctions coordonnées.

Corollaire 2.7 (Matrice jacobienne d'une composée)

On suppose $E = \mathbb{R}^p$, $F = \mathbb{R}^n$ et $G = \mathbb{R}^m$, f différentiable en $a \in \Omega$ et g différentiable en $b = f(a)$, alors :

$$J_{g \circ f}(a) = J_g(f(a)) \times J_f(a).$$

Proposition 2.8 (Règle de la chaîne)

Soit \mathcal{B} et \mathcal{B}' des bases de E et F respectivement. On suppose f différentiable en $a \in \Omega$ et g différentiable en $b = f(a)$. En notant f_1, \dots, f_n les fonctions composantes de f dans la base \mathcal{B}' de F . Alors :

$$\begin{aligned} \forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket, \quad \frac{\partial (g \circ f)}{\partial x_j}(a) &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(a) \frac{\partial g}{\partial y_i}(b) \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(a) \frac{\partial g}{\partial y_i}(f(a)). \end{aligned}$$

Remarques 2.9 : • $\frac{\partial g}{\partial y_i}(b) \in \dots$ et $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(a) \in \dots$.

- Si g est à valeurs réelles, on peut écrire la formule sous la forme :

$$\forall j \in \llbracket 1; p \rrbracket, \quad \frac{\partial (g \circ f)}{\partial x_j}(a) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial g}{\partial y_i}(f(a)) \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(a).$$

Exemples 2.10 : Appliquer la formule dans chaque cas (on suppose les hypothèses vérifiées) :

1. $g(u, v) = f(x(u, v), y(u, v)) :$

$$\frac{\partial g}{\partial u}(u, v) = \underline{\hspace{10em}}$$

2. $g(t) = f(x(t), y(t)) :$

$$g'(t) = \underline{\hspace{10em}}$$

3. $g(x, y) = f(\varphi(x, y)) :$

$$\frac{\partial g}{\partial x}(x, y) = \underline{\hspace{10em}}$$

Exemple 2.11 : Changement de variable polaire : $g(r, \theta) = f(r \cos(\theta), r \sin(\theta))$ avec $f \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^2)$. Alors d'après la règle de la chaîne, $g \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^2)$ et :

$$\frac{\partial g}{\partial r}(r, \theta) = \cos(\theta) \times \frac{\partial f}{\partial x}(r \cos(\theta), r \sin(\theta)) + \sin(\theta) \times \frac{\partial f}{\partial y}(r \cos(\theta), r \sin(\theta))$$

$$\frac{\partial g}{\partial \theta}(r, \theta) = -r \sin(\theta) \times \frac{\partial f}{\partial x}(r \cos(\theta), r \sin(\theta)) + r \cos(\theta) \times \frac{\partial f}{\partial y}(r \cos(\theta), r \sin(\theta))$$

II. D Dérivation le long d'un arc

Proposition 2.12

Soit I un intervalle de \mathbb{R} d'intérieur non vide, $\gamma : I \rightarrow \Omega$ et $f : \Omega \rightarrow F$.
Si γ est dérivable en $t_0 \in I$ et si f est différentiable en $a = \gamma(t_0)$, alors $f \circ \gamma$ est dérivable en t_0 et :

$$\begin{aligned} (f \circ \gamma)'(t_0) &= df(a) \cdot \gamma'(t_0) \\ &= df(\gamma(t_0)) \cdot \gamma'(t_0). \end{aligned}$$

Exemple 2.13 : Cas particulier fondamental : $\gamma(t) = a + tv$ avec $a \in \Omega$ et $v \in E$.
Si f est différentiable en x , alors $g : t \mapsto f(a + tv)$ est dérivable en 0 et :

$$g'(0) = df(a) \cdot v.$$

On retrouve la formule liant la dérivée partielle selon le vecteur v est la différentielle.

Corollaire 2.14

On suppose $E = \mathbb{R}^p$ et I est un intervalle d'intérieur non vide.
Si $\gamma : t \mapsto (x_1(t), \dots, x_p(t))$ est une fonction dérivable sur I et à valeurs dans Ω est f différentiable sur Ω , alors $f \circ \gamma$ est dérivable sur I et :

$$\forall t \in I, \quad \frac{d}{dt} f(x_1(t), \dots, x_p(t)) = \sum_{i=1}^p x'_i(t) \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_1(t), \dots, x_p(t)).$$

III Applications de classe \mathcal{C}^1

III. A Définition et caractérisation

Définition 3.1

Une application $f : \Omega \rightarrow F$ est dite de classe \mathcal{C}^1 sur Ω lorsqu'elle est différentiable sur Ω et que df est continue sur Ω .

Théorème 3.2

Soit $f : \Omega \rightarrow F$.
L'application f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω si et seulement si les dérivées partielles relativement à une base de E existent en tout point de Ω et sont continues sur Ω .

Exemple 3.3 : Montrer que l'application

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

est de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 .

III. B Opérations sur les applications de classe \mathcal{C}^1

Proposition 3.4 (Linéarité)

Soit f et g deux applications de Ω dans F , $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.
Si f et g sont de classe \mathcal{C}^1 sur Ω , alors $\lambda f + \mu g$ est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω .

Corollaire 3.5

L'ensemble $\mathcal{C}^1(\Omega, F)$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(\Omega, F)$.

Proposition 3.6

Soit F_1, \dots, F_q, G des \mathbb{R} -espaces vectoriels de dimension finie, pour tout $i \in \llbracket 1; q \rrbracket$, $f_i : \Omega \rightarrow F_i$ et $M : F_1 \times \dots \times F_q \rightarrow G$ une application multilinéaire. Si f_1, \dots, f_q sont de classe \mathcal{C}^1 en sur Ω , alors $g = M(f_1, \dots, f_q)$ est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω .

Corollaire 3.7

Soit \mathcal{B} une base de E . Toute application de E dans \mathbb{R} polynomiale en les coordonnées dans \mathcal{B} est de classe \mathcal{C}^1 sur E .

Exemples 3.8 : • L'application $f : (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mapsto x^2y + xyz$ est polynomiale donc de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^3 , calculer ses dérivées partielles.

- L'application $\det : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ est polynomiale donc de classe \mathcal{C}^1 sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Proposition 3.9 (Composition)

Soit Ω' un ouvert de F , $f : \Omega \rightarrow F$ et $g : \Omega' \rightarrow G$ telles que $f(\Omega) \subset \Omega'$. Si f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω et g est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω' , alors $g \circ f$ est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω .

Exemple 3.10 : Soit f une fonction de classe \mathcal{C}^1 de $\Omega \rightarrow \mathbb{R}^*$, montrer que $\frac{1}{f}$ est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω et calculer sa différentielle.

Corollaire 3.11

Soit \mathcal{B} une base de E . Toute fonction rationnelle en les coordonnées dans \mathcal{B} définie sur Ω est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω .
Toute fonction rationnelle définie sur Ω est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω .

Exemple 3.12 : Montrer que $\text{GL}_n(\mathbb{R})$ est un ouvert de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, puis que $M \mapsto M^{-1}$ est de classe \mathcal{C}^1 sur $\text{GL}_n(\mathbb{R})$.

Exemple 3.13 : L'application

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0); \\ \frac{x^4 + y^4}{x^2 + y^2} & \text{sinon.} \end{cases}$$

est-elle différentiable en sur \mathbb{R}^2 ?

III. C Intégration le long d'un chemin

Théorème 3.14

Soit f une application de classe \mathcal{C}^1 de Ω dans F et γ une application de classe \mathcal{C}^1 de $[0; 1]$ dans Ω telle que $\gamma(0) = a$ et $\gamma(1) = b$. Alors :

$$f(b) - f(a) = \int_0^1 df(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt.$$

Exemple 3.15 : On suppose que le segment $[a; b]$ est inclus dans Ω , on pose $v = b - a$ et $\gamma : t \mapsto a + tv \in \mathcal{C}^1([0; 1], \Omega)$.
Si f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω , alors :

$$f(b) - f(a) = \int_0^1 df(a + tv) \cdot v dt.$$

Théorème 3.16

On suppose Ω connexe par arcs et $f : \Omega \rightarrow F$.
L'application f est constante si et seulement si f est différentiable sur Ω et $df = 0$.

IV Fonctions de classe \mathcal{C}^k

IV. A Dérivées partielles d'ordre k

Dans cette partie $E = \mathbb{R}^p$ et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ est la base canonique de \mathbb{R}^p .

Définition 4.1

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ et $i, j \in \llbracket 1; p \rrbracket$. Lorsque f admet une $i^{\text{ième}}$ dérivée partielle $\partial_i f$ sur Ω et que cette fonction dérivée partielle admet une dérivée partielle $\partial_j(\partial_i f)$ sur Ω , on dit que **f admet une dérivée partielle d'ordre 2 par rapport aux variables x_i et x_j** .
Pour tout $k \in \mathbb{N}^*$ et $i_1, \dots, i_k \in \llbracket 1; p \rrbracket$, lorsque $\partial_{i_k}(\dots(\partial_{i_2}(\partial_{i_1} f)))$ existe, on dit que **f a une dérivée partielle d'ordre k par rapport aux variables x_{i_1}, \dots, x_{i_k}** .

Notation : La dérivée partielle d'ordre k par rapport aux variables x_{i_1}, \dots, x_{i_k} est notée $\frac{\partial^k f}{\partial x_{i_k} \dots \partial x_{i_1}}$ ou $\partial_{i_k} \dots \partial_{i_1} f$ ou $\partial_{i_k, \dots, i_1} f$.

Définition 4.2

Soit $k \in \mathbb{N}^*$, une application $f : \Omega \rightarrow F$ est dite de **classe \mathcal{C}^k** sur Ω lorsque toutes ses dérivées partielles d'ordre k existent et sont continues sur Ω .
Une application f est dite de classe \mathcal{C}^∞ sur Ω lorsqu'elle est de classe \mathcal{C}^k sur Ω pour tout $k \in \mathbb{N}^*$.

Notation : L'ensemble des fonctions de classe \mathcal{C}^k de Ω dans F est noté $\mathcal{C}^k(\Omega, F)$.

Exemples 4.3 : • Les applications constantes sont de classe \mathcal{C}^∞ .
• Les applications linéaires sont de classe \mathcal{C}^∞ .

IV. B Théorème de Schwarz

Théorème 4.4 (Schwarz)

Soit $f : \Omega \rightarrow F$ une fonction de classe \mathcal{C}^2 sur Ω . Alors :

$$\forall (i, j) \in \llbracket 1; p \rrbracket^2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}.$$

IV. C Opérations sur les applications de classe \mathcal{C}^k

Soit $k \in \mathbb{N}^* \cup \{+\infty\}$.

Proposition 4.5 (Linéarité)

Soit f et g deux applications de Ω dans F , $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

Si f et g sont de classe \mathcal{C}^k sur Ω , alors $\lambda f + \mu g$ est de classe \mathcal{C}^k sur Ω .

Corollaire 4.6

L'ensemble $\mathcal{C}^k(\Omega, F)$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(\Omega, F)$.

Proposition 4.7

Soit F_1, \dots, F_q, G des \mathbb{R} -espaces vectoriels de dimension finie, pour tout $i \in \llbracket 1; q \rrbracket$, $f_i : \Omega \rightarrow F_i$ et $M : F_1 \times \dots \times F_q \rightarrow G$ une application multilinéaire.

Si f_1, \dots, f_q sont de classe \mathcal{C}^k en sur Ω , alors $g = M(f_1, \dots, f_q)$ est de classe \mathcal{C}^k sur Ω .

Corollaire 4.8

Les applications polynomiales sur Ω sont de classe \mathcal{C}^∞ sur Ω .

Proposition 4.9 (Composition)

Soit Ω' un ouvert de \mathbb{R}^n , $f : \Omega \rightarrow F$ et $g : \Omega' \rightarrow G$ telles que $f(\Omega) \subset \Omega'$.

Si f est de classe \mathcal{C}^k sur Ω et g est de classe \mathcal{C}^k sur Ω' , alors $g \circ f$ est de classe \mathcal{C}^k sur Ω .

IV. D Exemples d'équations aux dérivées partielles

1) Premier cas de base

Exemple 4.10 : Déterminer les fonctions de classe \mathcal{C}^1 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} telles que :

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 0.$$

2) deuxième cas de base

Exemple 4.11 : Déterminer les fonctions de classe \mathcal{C}^1 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} telles que :

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 2yf.$$

3) Avec changement de variables

Exemple 4.12 : Soit $a \in \mathbb{R}$; déterminer les fonctions de classe \mathcal{C}^1 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} telles que :

$$\frac{\partial f}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} = a$$

à l'aide du changement de variable $u = x + y, v = x - y$.

4) Une équation d'ordre 2 avec conditions au bord

Exemple 4.13 : Déterminer les applications de classe \mathcal{C}^2 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} telles que :

$$\begin{cases} \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, y) = 2y + e^x; \\ \forall x \in \mathbb{R}, f(x, 0) = x^2; \\ \forall y \in \mathbb{R}, f(0, y) = 3y. \end{cases}$$

5) Passage en coordonnées polaires

Exemple 4.14 :

$$y \frac{\partial f}{\partial x} - x \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \quad \text{sur } \mathbb{R}^2.$$

On posera $g(r, \theta) = f(r \cos \theta, r \sin \theta)$.