

Table des matières

1	Topologie de \mathbb{R}^n	1
1.1	Espace \mathbb{R}^n	1
1.2	Norme	1
1.3	Espace vectoriel normé	2
1.4	Normes usuelles sur \mathbb{K}^p	2
1.5	Produit scalaire sur un espace vectoriel	2
1.6	Normes équivalentes	3
1.7	Boule ouverte et boule fermée	4
1.8	Voisinage d'un point	4
1.9	Ensemble ouvert et ensemble fermé	4
1.10	Ensemble compact	4
1.11	Intérieur	5

Chapitre 1

Topologie de \mathbb{R}^n

1.1 Espace \mathbb{R}^n

Définition 1.1.1. L'espace \mathbb{R}^n est l'ensemble des n -tuples ordonnées (x_1, x_2, \dots, x_n) de réels.

On munit \mathbb{R}^n des deux opérations suivantes :

$$\forall x, y \in \mathbb{R}^n; x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n),$$

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, \forall \lambda \in \mathbb{k} \ (\mathbb{k} = \mathbb{R} \text{ ou } \mathbb{k} = \mathbb{C}); \lambda x = (\lambda x_1, \lambda x_2, \dots, \lambda x_n).$$

Avec ces deux opérations, on vérifie que \mathbb{R}^n est un espace vectoriel sur \mathbb{k} de dimension n .

1.2 Norme

Définition 1.2.1. Soit $E \subset \mathbb{R}^n$ un espace vectoriel sur \mathbb{k} ($\mathbb{k} = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{k} = \mathbb{C}$). On appelle norme sur E , toute application :

$$\begin{aligned} N : E &\rightarrow \mathbb{R} \\ x &\mapsto N(x) = \|x\| \end{aligned} \tag{1.1}$$

vérifiant pour tout vecteurs $x, y \in \mathbb{R}^n$ et pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$ les propriétés suivantes ::

- a) $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0_E$.
- b) $\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$.
- c) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (inégalité triangulaire).

1.3 Espace vectoriel normé

Définition 1.3.1. Si l'espace E muni d'une norme, on dira que E est un espace vectoriel normé, et est noté par $(E, \|\cdot\|)$.

1.4 Normes usuelles sur \mathbb{K}^p

Exemple 1.4.1. Dans les trois exemple qui suivent, soit $E = \mathbb{K}^p$ et soit $x = (x_1, \dots, x_p) \in E$.

1. L'application $x \mapsto N_\infty = \|x\|_\infty = \sup_{1 \leq i \leq p} \{|x_i|\}$, est une norme.

2. L'application $x \mapsto N_1 = \|x\|_1 = \sum_{i=1}^p |x_i|$, est une norme.

3. L'application $x \mapsto N_2 = \|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^p x_i^2}$, est une norme, appelée norme euclidienne.

1.5 Produit scalaire sur un espace vectoriel

Définition 1.5.1. L'application $\langle \cdot, \cdot \rangle : E \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$ définie par :

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^p x_i y_i, \text{ pour tout } x, y \in E. \quad (1.2)$$

définie un produit scalaire.

Remarque 1.1. Nous avons donc les propriétés suivantes :

1. $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$.
2. $\langle \lambda x, y \rangle = \lambda \langle x, y \rangle$.
3. $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$.
4. $\langle x + y, z \rangle = \langle x, z \rangle + \langle y, z \rangle$ (bilinéaire).
5. Si $\langle x, y \rangle = 0 \Rightarrow \|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$ (Egalité de Pythagore).
6. $|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$. (Inégalité de Cauchy-Schwarz).

1.6 Normes équivalentes

Définition 1.6.1. Deux normes N_1 et N_2 définies sur même espace vectoriel normé E , sont dites équivalentes, si et seulement s'il existe deux réels strictement positifs α et β tels que :

$$\forall x \in E : \alpha N_1(x) \leq N_2(x) \leq \beta N_1(x). \quad (1.3)$$

On a alors le théorème suivant :

Théorème 1.6.1. Pour tout $p \in \mathbb{N}^*$, les normes N_∞, N_1 et N_2 sur $E = \mathbb{k}^p$, sont équivalentes deux à deux, et pour tout $x \in E$ on a :

$$N_\infty(x) \leq N_1(x) \leq \sqrt{p} N_2(x) \leq p N_\infty(x). \quad (1.4)$$

Démonstration. La relation $N_\infty(x) \leq N_1(x)$ est évidente, car $N_1(x)$ est égal à la somme de $N_\infty(x)$.

Par ailleurs, en utilisant l'inégalité de Cauchy-Schwarz on obtient :

$$N_1^2(x) \leq \left(\sum_{i=1}^p 1 \times |x_i| \right)^2 \leq \sum_{i=1}^p 1^2 \times \sum_{i=1}^p |x_i|^2 = p N_2^2(x). \quad (1.5)$$

Par conséquent $N_1(x) \leq \sqrt{p} N_2(x)$.

Enfin, $N_\infty(x)$ est le plus grand des réels positifs $|x_i|$, $i = 1, \dots, p$. Donc, la somme $\sum_{i=1}^p |x_i|^2$ est constituée de p termes tous inférieurs ou égaux à $N_\infty^2(x)$.

On en déduit que :

$$N_2(x) = \sqrt{\sum_{i=1}^p |x_i|^2} \leq \sqrt{\sum_{i=1}^p N_\infty^2(x)} = \sqrt{p N_\infty^2(x)} = \sqrt{p} N_\infty(x). \quad (1.6)$$

C'est-à-dire : $N_\infty(x) \leq N_1(x) \leq \sqrt{p} N_2(x) \leq p N_\infty(x)$. \square

1.7 Boule ouverte et boule fermée

Définition 1.7.1. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un espace vectoriel normé, et soient $a \in E$ et r un réel strictement positif. On appelle boule ouverte (respectivement boule fermée) d'un espace vectoriel normé, l'ensemble noté $B(a, r)$ (respectivement $\bar{B}(a, r)$) définie par :

$$B(a, r) = \{x \in E / \|x - a\| < r.\} \quad (1.7)$$

(respectivement

$$\bar{B}(a, r) = \{x \in E / \|x - a\| \leq r\}, \quad (1.8)$$

où a est le centre de la boule et r son rayon.

1.8 Voisinage d'un point

Définition 1.8.1. On dit qu'une partie V de E (E espace vectoriel normé) est un voisinage d'un point $a \in E$, si V contient une boule ouverte contenant a .

1.9 Ensemble ouvert et ensemble fermé

Définition 1.9.1. * Une partie U de E est ouverte lorsqu'elle est voisinage de chacun de ses points.

* Une partie F de E est fermée lorsque son complémentaire dans E est un ensemble ouvert.

* Une partie non vide F de E est fermée si et seulement si elle possède la propriété suivante : Toute suite de point de F qui converge dans E admet sa limite dans F .

1.10 Ensemble compact

Définition 1.10.1. Une partie non vide K de E est compacte si et seulement si l'une des conditions suivantes est vérifiée :

1) K est fermé et borné.

2) Toute suite de point de K contient une sous suite qui converge et dont la même limite dans K .

1.11 Intérieur

Définition 1.11.1. Soient E un espace vectoriel normé, A un sous-ensemble non vide de E et a un élément de E . On dit que a est un point intérieur à A si A est un voisinage de a . Autrement dit, si :

$$\exists r \in \mathbb{R}_+^* ; B(a, r) \subset A. \quad (1.9)$$

L'ensemble des points intérieurs à A est noté $\text{Int}(A)$ ou $\overset{\circ}{A}$ et est appelé intérieur de A .