

## TD n°6. Différentiabilité

**Exercice 1.** a) Chacune des formules suivantes définit une fonction  $f$  sur  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ , que l'on prolonge en posant  $f(0,0) = 0$ . Pour chacune des fonctions obtenues, répondre aux questions suivantes : Est-elle continue en  $(0,0)$  ? L'application admet-elle des dérivées partielles en  $(0,0)$  ? Des dérivées directionnelles ? Est-elle différentiable en  $(0,0)$  ? Est-elle de classe  $C^1$  au voisinage de  $(0,0)$  ?

$$(i) \frac{xy}{x^2 + y^2} \quad (ii) \frac{xy^2}{x^2 + y^2} \quad (iii) \frac{x^3y}{x^4 + y^2} \quad (iv) \frac{xy^3}{x^4 + y^2}.$$

*Aides : on pourra utiliser que  $x^4 + y^2 \geq 2x^2|y|$  et, pour (iii), on pourra étudier la dérivée de  $f \circ \lambda$ , où  $\lambda(t) = (t, t^2 \sin(1/t))$  si  $t \neq 0$  et  $\lambda(0) = (0,0)$ .*

b) On note  $r$  et  $\theta$  les coordonnées polaires sur le plan (ce sont des fonctions de  $x$  et  $y$ ). Soit  $f$  définie par

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{r}{\theta} & \text{si } \theta \in ]0, \pi[ \\ \frac{-r}{\theta + \pi} & \text{si } \theta \in ]-\pi, 0[ \\ 0 & \text{si } \theta = 0 \text{ ou } \pi. \end{cases}$$

Montrer que  $f$  admet des dérivées directionnelles en  $(0,0)$  selon tout vecteur. Montrer cependant que  $f$  n'est pas continue en  $(0,0)$ .

c) Soit  $f : E \rightarrow F$  une application entre deux espaces vectoriels normés,  $E$  de dimension finie, et  $x_0$  un point de  $E$ . Quels liens logiques y a-t-il entre les propriétés suivantes ?

- (i)  $f$  est différentiable en  $x_0$ ,
- (ii)  $f$  admet en  $x_0$  des dérivées directionnelles suivant tout vecteur (non nul),
- (iii)  $f$  admet des dérivées partielles en  $x_0$ ,
- (iv)  $f$  est continue en  $x_0$ ,
- (v)  $f$  est de classe  $C^1$  sur un voisinage de  $x_0$ .

**Exercice 2.** Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  définie par  $f(x, y) = (e^x \cos y, e^x \sin y)$ .

- a) Prouver que  $f$  est de classe  $C^1$  sur  $\mathbb{R}^2$  et que  $Df(x, y)$  est bijective en tout point  $(x, y)$  de  $\mathbb{R}^2$ .
- b) L'application  $f$  est-elle injective ?

**Exercice 3.**

- a) Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction dérivable. Ecrire la formule de Taylor à l'ordre 1 en un point  $x_0$ . En déduire l'expression de la différentielle  $Df(x_0)$  à l'aide de  $f'(x_0)$ .
- b) Rappeler la formule donnant la différentielle de  $(g \circ f)$  à l'aide des différentielles de  $f$  et  $g$ . Ecrire la formule pour  $f, g$  deux fonctions dérivables de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$ , et retrouver ainsi la formule donnant la dérivée de  $g \circ f$  à l'aide de celles de  $f$  et de  $g$ .

**Exercice 4.** Soit  $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$  différentiable telle que  $f(0) = 0$ . Si  $Df_0$  ne possède aucune valeur propre égal à 1, alors il existe un voisinage  $U$  de 0 dans  $\mathbb{R}^m$  tel que  $f(x) \neq x$  pour chaque  $x \in U \setminus \{0\}$ .

**Exercice 5.** Soit  $f : U \rightarrow \mathbb{R}^m$  différentiable sur un ouvert  $U \subset \mathbb{R}^n$  et  $\phi : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $C^1$  telle que  $\phi(f(x)) = 0$  pour chaque  $x \in U$ . Montrer que si  $a \in U$  est tel que  $\text{grad. } \phi(b) \neq 0$ , où  $b = f(a)$ , alors  $\det Df(a) = 0$ .

**Exercice 6.** a) Soit  $p : (0, 2\pi) \times \mathbb{R}_{>0} \rightarrow \mathbb{R}^2$  la fonction « coordonnées polaires »

$$(\theta, r) \mapsto (r \cos \theta, r \sin \theta).$$

Montrer que  $p$  définit un difféomorphisme entre  $(0, 2\pi) \times \mathbb{R}_{>0}$  et un ouvert  $U$  de  $\mathbb{R}^2$ .

b) Justifier l'énoncé suivant trouvé dans une livre de physique : « On écrit la fonction  $z = f(x, y)$  en coordonnées polaires et on trouve

$$\frac{\partial z}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \theta + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \theta \quad \text{et} \quad \frac{1}{r} \frac{\partial z}{\partial \theta} = -\frac{\partial f}{\partial x} \sin \theta + \frac{\partial f}{\partial y} \cos \theta. »$$

**Exercice 7.** Soit  $GL_n(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices  $n \times n$  qui sont inversibles et soit  $f : GL_n(\mathbb{R}) \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$  la fonction  $X \mapsto X^{-1}$ . On veut montrer que  $f$  est différentiable et calculer sa dérivée.

- Rappeler que  $GL_n(\mathbb{R})$  est ouvert dans  $\mathbb{R}^{n^2}$ .
- Montrer que si  $X$  est une matrice  $n \times n$  telle que  $\|X\| < 1$ , alors  $I - X$  est inversible et son inverse est  $\sum_0^\infty X^k$ .
- Écrire

$$\begin{aligned}(A + V)^{-1} &= ((I + VA^{-1}) \cdot A)^{-1} \\ &= A^{-1} \cdot (I + VA^{-1})^{-1},\end{aligned}$$

et, à l'aide de la question précédente, trouver une candidate pour  $Df(A)$ .

- Montrer que  $f$  est différentiable.

**Exercice 8.**

- Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  définie par  $f(x, y) = (\sin(x + y), 2xy^3, ye^x)$ .
  - Calculer les dérivées partielles  $\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}$  en un point  $(x_0, y_0)$  et écrire la matrice jacobienne.
  - Rappeler le lien entre dérivées partielles et différentielle et donner la valeur de  $Df(x_0, y_0)(\vec{h})$  pour un vecteur  $\vec{h} = (h_x, h_y)$  quelconque.
  - Ecrire l'approximation de  $f(x_0 + \vec{h})$  fournie par la différentielle et donner la version matricielle.
- Mêmes questions pour la fonction définie par  $g(a, b, c) = (2a + ab^2c^3, ae^b)$ .
- Comment obtient-on la matrice de l'application linéaires  $D(f \circ g)(a, b, c)$  à partir de celles de  $Df$  et  $Dg$ ?

**Exercice 9.** Montrer que la boule ouverte unitaire de  $\mathbb{R}^n$  est difféomorphe à  $\mathbb{R}^n$ .

**Exercice 10.** Montrer que le système suivant admet une unique solution.

$$\begin{cases} x = \frac{1}{2} \cos(x + y) \\ y = \frac{1}{2} \sin(x - y) \end{cases}$$

*Aide : on pourra penser à utiliser l'inégalité des accroissements finis puis le théorème de point fixe de Picard.*

**Exercice 11.** Soit  $X = C^0([0, 1], \mathbb{R})$  l'espace des fonctions continues de  $[0, 1]$  dans  $\mathbb{R}$ , muni de la norme de la convergence uniforme. Montrer que l'application

$$f \mapsto \int_0^1 f^3(t) dt$$

de  $X$  dans  $\mathbb{R}$  est différentiable, et calculer sa différentielle.

**Exercice 12.** a) Soit  $\phi : \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  une application bilinéaire. Montrer que  $\phi$  est différentiable partout et que

$$D\phi(a, b) \cdot (v, w) = \phi(v, b) + \phi(a, w).$$

Rémarquer que la preuve donnée se généralise facilement au cas de fonctions multilinéaires. (On pourra démontrer et utiliser que  $|\phi(u, v)| \leq C \cdot |u| \cdot |v|$ .)

- Soit  $\delta : \underbrace{\mathbb{R}^n \times \dots \times \mathbb{R}^n}_n \rightarrow \mathbb{R}$  le déterminant. Utiliser la question précédente pour calculer

$$D\delta(A_1, \dots, A_n) \cdot (V_1, \dots, V_n) \quad \text{et} \quad \frac{\partial \delta}{\partial x_{ij}}(A).$$

- Utiliser la question précédente pour montrer que si  $\alpha : \mathbb{R} \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$  est une fonction différentiable telle que  $\det \alpha(t) = 1$ , alors  $\text{Tr} \alpha'(t_0) = 0$ , où  $\alpha(t_0) = I$ .

**Exercice 13.** a) Montrer que l'application  $\alpha : x \mapsto \sqrt{\langle x, x \rangle}$ , de  $\mathbb{R}^N$  dans  $\mathbb{R}$ , est différentiable en tout  $x_0$  non nul, et donner sa différentielle.

- Montrer que  $\alpha$  n'est pas différentiable en 0.

- c) Soit  $\gamma : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^N$  une application de classe  $C^1$ . Donner une formule pour la dérivée de la fonction qui associe à  $t$  la distance de 0 à  $\gamma(t)$ . Interpréter géométriquement l'annulation de cette dérivée.

**Exercice 14.** Un ensemble  $K \subset \mathbb{R}^n$  a mesure nulle si pour chaque  $\epsilon > 0$ , il existe un recouvrement dénombrable de  $K$  par de cubes  $C_i = [a_i, b_i] \times \dots \times [a_i, b_i]$  tels que  $\sum_i (b_i - a_i)^n < \epsilon$ . Soient  $U \subset \mathbb{R}^n$  un ouvert,  $f : U \rightarrow \mathbb{R}^n$  de classe  $C^1$ , et  $K \subset U$  un compact avec mesure nulle. Montrer  $f(K)$  a également mesure nulle. On pourra procéder comme suit.

- a) Montrer pour chaque  $a \in K$ , il existe une boule ouverte  $B_a$  centrée en  $a$ , un  $k_a \geq 0$  tels que  $\|f(x) - f(y)\|_\infty \leq k_a \|x - y\|_\infty$  pour tout  $x, y \in B_a$ . (Ici  $\|x\|_\infty = \max |x_i|$ .)  
 b) Montrer que  $f(K \cap B_a)$  a mesure nulle.  
 c) Montrer que  $f(K)$  peut être couvert par une réunion finie d'ensembles de mesure nulle et conclure.

Utiliser ce résultat pour montrer si  $N > n$ , alors l'image d'une fonction de classe  $C^1$  de  $\mathbb{R}^n$  en  $\mathbb{R}^N$  ne peut pas contenir une boule ouverte.

**Exercice 15.** Soit  $n$  un entier  $\geq 1$ , on note  $\|\cdot\|_2$  la norme euclidienne standard sur l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^n$ . On considère l'espace vectoriel  $E$  des applications de  $[0, 1]$  dans  $\mathbb{R}^n$  qui sont de classe  $C^1$ . On munit  $E$  des deux normes définies de la façon suivante :

$$N_0(\gamma) = \text{Sup}\{\|\gamma(t)\| \mid t \in [0, 1]\}$$

et

$$N_1(\gamma) = N_0(\gamma) + N_0(\gamma').$$

Etant donnée  $\gamma \in E$ , on définit la longueur de  $\gamma$  par la formule

$$\text{Long}(\gamma) = \int_0^1 \|\gamma'(t)\|_2 dt.$$

- a) On munit ici  $E$  de la norme  $N_1$ . Soit  $\gamma_0 \in E$  un vecteur non nul. Montrer que l'application de  $E$  dans  $\mathbb{R}$ ,  $\gamma \mapsto \text{Long}(\gamma)$  est différentiable en  $\gamma_0$  et calculer sa différentielle.  
 b) On munit maintenant  $E$  de la norme  $N_0$ . On veut montrer qu'avec cette norme, l'application  $\gamma \mapsto \text{Long}(\gamma)$  n'est même pas continue. Soit  $\gamma_0 : t \mapsto (t, 0, \dots, 0)$ .  
 i) Soit  $\epsilon > 0$  et  $M$  un entier. Calculer la longueur de la courbe

$$\gamma_{\epsilon, M} : t \mapsto \gamma_0(t) + \epsilon(\cos(Mt), \sin(Mt)).$$

Dessiner cette courbe pour  $\epsilon$  très petit et  $M$  très grand.

- ii) Conclure en choisissant des valeurs de  $\epsilon$  et de  $M$ .

**Exercice 16.** *Difficile, mais très joli!* On souhaite démontrer le théorème de Liapounov.

Soit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , une application de classe  $C^1$ . On suppose que  $f(0) = 0$  et on note  $A = Df(0)$ . Le but de l'exercice est de comparer le comportement des solutions du système différentiel non linéaire :

$$\begin{cases} y' = f(y) \\ y(0) = x. \end{cases}$$

à celui du système linéarisé au voisinage du point d'équilibre 0 :

$$\begin{cases} z' = Az \\ z(0) = x. \end{cases}$$

On suppose que toutes les valeurs propres de  $A$  sont à partie réelle strictement négative. On note  $(\cdot, \cdot)$  le produit scalaire usuel sur  $\mathbb{R}^n$  et  $\|\cdot\|$ , la norme euclidienne correspondante.

- a) Soient  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ , les valeurs propres distinctes de  $A$ . On suppose que  $A$  est diagonalisable. Montrer que pour tout  $t \in \mathbb{R}$  et pour tout  $x \in \mathbb{R}^n$  :

$$\|e^{tA}x\| \lesssim \left( \sum_{j=1}^k e^{t\text{Re}(\lambda_j)} \right) \|x\|.$$

Dans le cas général ( $A$  n'est plus supposée diagonalisable), on peut montrer (en utilisant la décomposition de  $\mathbb{C}^n$  en sous-espaces caractéristiques de  $A$ ) qu'il existe un polynôme  $P$  tel que, pour tout  $t \in \mathbb{R}$  et pour tout  $x \in \mathbb{R}^n$ ,

$$\|e^{tA}x\| \leq P(|t|) \left( \sum_{j=1}^k e^{t\text{Re}(\lambda_j)} \right) \|x\|$$

- b) En déduire le comportement de  $z(t)$  lorsque  $t \rightarrow +\infty$ . On dit que l'origine est un point d'équilibre attractif.
- c) Montrer que l'inégale donnée ci-dessous définit une forme bilinéaire symétrique sur  $\mathbb{R}^n$ , et que la forme quadratique associée  $q(x) = b(x, x)$  (appelée fonction de Liapounov) est définie positive.

$$b(x, y) = \int_0^{+\infty} (e^{tA}x \cdot e^{tA}y) dt.$$

- d) Vérifier l'égalité :

$$\text{grad } q(x) \cdot Ax = 2b(x, Ax) = -\|x\|^2$$

Dans la suite, on admet l'existence d'une solution  $y(t)$  du problème initial, définie pour tout  $t \geq 0$ .  
On note  $r(y) = f(y) - Ay$ .

- e) Vérifier l'égalité

$$q'(y) = -\|y\|^2 + 2b(y, r(y))$$

et montrer qu'il existe  $\alpha > 0$  et  $\beta > 0$  tels que l'inégalité  $q(y) \leq \alpha$  entraîne

$$-\|y\|^2 + 2b(y, r(y)) \leq -\beta q(y).$$

*Aide : on pourra remarquer que la forme quadratique  $q$  définit une norme. On écrira la différentiabilité de  $f$  en 0.*

- f) En déduire que l'inégalité  $q(x) < \alpha$  entraîne  $q(y(t)) \leq \alpha$  pour tout  $t \geq 0$ , puis en déduire (par un argument de type Gronwall) l'inégalité suivante :

$$q(y(t)) \leq e^{-\beta t} q(x).$$

*Moralité de l'histoire : On obtient au final que la solution du système non linéaire tend exponentiellement vite vers 0. Ainsi, sous l'hypothèse de valeurs propres à partie réelle strictement négative pour  $A = Df(0)$ , la propriété "l'origine est un point d'équilibre attractif" se transmet du système linéaire  $z' = Az$  au système non linéaire  $y' = f(y)$ .*