

Leçon 204 : Connexité. Exemples et applications

Devs :

1. $SO_3(\mathbb{R})$ est simple.
2. Image de l'exponentielle.

Références :

1. Gourdon, Analyse.
2. Queffelec, Topologie.
3. Rudin, Analyse réelle et complexe.
4. Caldero-Germoni, H2G2.
5. Stein & Shakarchi, Fourier Analysis.
6. L3 P6 : <https://www.ljll.math.upmc.fr/abadiej/documents/3M260-2017/3M260-TD5.pdf>, ou bien références personnelles (pas de livre).

1 Définitions et premières propriétés

On se donne (X, τ) et (Y, τ') deux espaces topologiques.

1.1 Espace topologique connexe

Définition 1. On a équivalence entre

- i. Si $X = O_1 \sqcup O_2$, avec O_1 et O_2 ouverts, alors $O_1 = \emptyset$ ou $O_2 = \emptyset$.
- ii. Si $X = F_1 \sqcup F_2$, avec F_1 et F_2 fermés, alors $F_1 = \emptyset$ ou $F_2 = \emptyset$.
- iii. Si $A \subset X$ est ouvert et fermé, alors $A = \emptyset$ ou $A = X$.
- iv. Toute application continue $\varphi: X \rightarrow \mathbb{Z}$ est constante.

Si X vérifie les propriétés ci-dessus, on dit que X est un espace connexe.

Exemple 2.

- L'ensemble \mathbb{Q} des rationnels n'est pas un connexe de \mathbb{R} .

Proposition 3. Soit A une partie de X munie de la topologie induite. Alors A est connexe si et seulement si pour tout ouvert O_1 et O_2 de X tels que $A \subset O_1 \cup O_2$ et $A \cap O_1 \cap O_2 = \emptyset$, on a $A \cap O_1 = \emptyset$ ou $A \cap O_2 = \emptyset$.

Exemple 4. Soit A une partie de X . Toute partie connexe C de X qui rencontre l'intérieur de A et l'extérieur de A (défini par $\text{ext}(A) := \text{int}(X \setminus A)$) rencontre aussi la frontière de A .

Théorème 5. Soit $f: (X, \tau) \rightarrow (Y, \tau')$ une application continue. Si X est connexe, alors $f(X)$ est connexe.

Théorème 6. Soit $f: (X, \tau) \rightarrow (Y, \tau')$ une application localement constante, c'est-à-dire que tout point $a \in X$ possède un voisinage sur lequel f vaut $f(a)$. Si X est connexe, alors f est constante.

Proposition 7. Soit A une partie connexe de X . Si $B \subset X$ vérifie $A \subset B \subset \bar{A}$, alors B est connexe. En particulier, \bar{A} est connexe.

Remarque 8. L'intérieur de A n'est cependant pas nécessairement connexe. Par exemple, on peut considérer $A = Q_1 \cup Q_2 \cup \{(0, 0)\}$, où Q_1 et Q_2 sont les quarts de plans stricts nord est et sud ouest.

Proposition 9.

- Si $(A_i)_{i \in I}$ est une famille de connexes de X et si $\bigcap_{i \in I} A_i = \emptyset$, alors $\bigcup_{i \in I} A_i$ est connexe.
- Si A_1, \dots, A_n sont des connexes de X et vérifient $A_i \subset A_{i+1}$ pour tout $i \leq n-1$, alors $\bigcup_{i \in I} A_i$ est connexe.

Remarque 10. En général, une union de connexes n'est pas connexe (prendre deux intervalles disjoints). Une intersection de connexes n'est pas non plus connexe (par exemple \mathbb{S}^1 et $\{\text{Re}(z) = 0\}$ sont connexes et d'intersection $\{-1, 1\}$ qui est non connexe).

Proposition 11. Soient $(X_1, \tau_1), \dots, (X_n, \tau_n)$ des espaces topologiques connexes. Alors l'espace $(X_1 \times \dots \times X_n, \tau)$ où τ désigne la topologie produit, est encore connexe.

Théorème 12. Les parties connexes de \mathbb{R} sont les intervalles.

Corollaire 13. (Théorème des valeurs intermédiaires)

Soit I un intervalle de \mathbb{R} et $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ une application continue. Alors $f(I)$ est un intervalle.

Corollaire 14. (Théorème de Darboux)

Soit $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une application dérivable sur \mathbb{R} , et I un intervalle de \mathbb{R} . Alors $f'(I)$ est un intervalle de \mathbb{R} .

1.2 Connexité par arcs

Définition 15. On appelle chemin de X une application $\gamma: [0, 1] \rightarrow (X, \tau)$ continue et injective. L'image $\langle \gamma \rangle := \gamma([0, 1])$ de $[0, 1]$ par γ s'appelle un arc, $\gamma(0)$ l'origine de l'arc et $\gamma(1)$ son extrémité.

Définition 16. On dit qu'un espace topologique est connexe par arcs si pour tout $(x, y) \in X^2$, il existe un chemin γ d'origine x et d'extrémité y .

Exemple 17.

- L'épigraphe d'une fonction $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ continue, défini comme l'ensemble $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y > f(x)\}$ est connexe par arcs.
- Un convexe (ou, plus faible, une partie étoilée) d'un espace vectoriel normé est connexe par arcs.
- La sphère unité \mathbb{S} est connexe par arcs.

Théorème 18. Un espace topologique connexe par arcs est connexe. La réciproque est vraie si X est un ouvert d'un espace vectoriel normé.

Remarque 19. Soit $E = \left\{ \left(x, \sin\left(\frac{1}{x}\right) \right) : 0 < x \leq 1 \right\}$ et X l'adhérence de E dans \mathbb{R}^2 . Alors X est connexe, mais pas connexe par arcs.

Développement 1 :

Exemple 20. Si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, $\mathbb{C}[A]^\times$ est un ouvert connexe par arcs de $\mathbb{C}[A]$.

Corollaire 21. L'exponentielle de matrices $\exp: \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \rightarrow \text{GL}_n(\mathbb{C})$ est surjective.

1.3 Composantes connexes

Proposition 22. La relation binaire \sim définie sur X par $x \sim y$ si et seulement si il existe $C \subset X$ connexe tel que $x \in C$ et $y \in C$ est une relation d'équivalence.

Définition 23. Les classes d'équivalence de \sim s'appellent les composantes connexes de X . La classe d'équivalence de $x \in X$ se note $C(x)$ et s'appelle la composante connexe de x .

Proposition 24. $C(x)$ est la réunion de tous les connexes contenant x , c'est aussi le plus grand connexe contenant x .

Proposition 25. $C(x)$ est fermé dans X .

Théorème 26. Tout ouvert \mathcal{O} de \mathbb{R} est réunion dénombrable disjointe d'intervalles ouverts.

En effet, si $\mathcal{V} = \{J(x) : x \in \mathcal{O}\}$ est l'ensemble des composantes connexes de \mathcal{O} , alors l'application $\mathcal{V} \rightarrow \mathbb{Q}$ qui associe à chaque $J \in \mathcal{V}$ un rationnel r contenu dans J (obtenu avec l'axiome du choix) est injective. On conclut grâce au théorème 11.

2 Applications de la notion de connexité

2.1 Notion d'indice et formule de Cauchy

Dans cette partie, on se donne Ω un ouvert de \mathbb{C} .

Définition 27. Un chemin $\gamma: [0, 1] \rightarrow \Omega$ est appelé un lacet lorsque $\gamma(0) = \gamma(1)$.

Définition 28. Soit γ un lacet sur Ω . Alors pour tout $z \in \Omega \setminus \langle \gamma \rangle$ on définit

$$\text{Ind}_\gamma(z) := \frac{1}{2i\pi} \int_\gamma \frac{d\zeta}{\zeta - z}.$$

Proposition 29. La fonction Ind_γ est à valeurs entières sur $\Omega \setminus \langle \gamma \rangle$, constante sur chaque composante connexe de $\Omega \setminus \langle \gamma \rangle$ et nulle sur la composante connexe non bornée de $\langle \gamma \rangle$.

Exemple 30. Si $\gamma = C(a, r)^+$ est le cercle orienté positivement de centre a et de rayon r , alors

$$\forall z \in \mathbb{C} \setminus \langle C(a, r)^+ \rangle, \quad \text{Ind}_\gamma(z) = \begin{cases} 1 & \text{si } |z - a| < r \\ 0 & \text{si } |z - a| > r \end{cases}.$$

Théorème 31. (Cauchy sur un ensemble convexe)

On suppose ici que Ω est convexe. Soit γ un lacet sur Ω et soit f une fonction holomorphe sur Ω . Si $z \in \Omega$ et si $z \notin \langle \gamma \rangle$, alors on a

$$f(z) \cdot \text{Ind}_\gamma(z) = \frac{1}{2i\pi} \int_\gamma \frac{f(\zeta)}{\zeta - z} d\zeta.$$

2.2 Analyticité et principe du maximum

On suppose ici que Ω est un domaine de \mathbb{C} , c'est-à-dire un ouvert connexe de \mathbb{C} .

Théorème 32. (Théorème des zéros isolés de Riemann)

Soit f holomorphe non nulle sur Ω . Alors l'ensemble $\mathcal{Z}(f)$ des zéros de f est un ensemble discret, ce qui signifie que pour tout $a \in \mathcal{Z}(f)$, il existe $r > 0$ tel que $\mathcal{Z}(f) \cap D(a, r) = \{a\}$.

Corollaire 33. Si $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ est non nulle, alors $\mathcal{Z}(f)$ est au plus dénombrable et pour tout compact K de D , $\mathcal{Z}(f) \cap K$ est fini.

Corollaire 34. (Théorème du prolongement analytique)

Si f et g sont des fonctions holomorphes sur Ω et si $f(z) = g(z)$ pour tout z dans un ensemble qui possède un point d'accumulation dans Ω , alors on a $f(z) = g(z)$ pour tout $z \in \Omega$.

Application 35. La fonction Γ définie par $\Gamma(z) = \int_0^\infty t^{z-1} e^{-t} dt$ est holomorphe sur le demi-plan de Poincaré $\Omega_0 = \{\text{Re} > 0\}$.

Elle se prolonge en une unique fonction holomorphe sans zéros sur $\mathbb{C} \setminus \mathbb{Z}^-$, et $\frac{1}{\Gamma}$ est une fonction entière vérifiant la formule d'Euler

$$\forall z \in \mathbb{C} \quad \frac{1}{\Gamma(z)} = \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{z(z+1) \cdots (z+n)}{n^z \cdot n!}.$$

Théorème 36. (Principe du maximum de Riemann)

Soit f une fonction holomorphe sur Ω et $\bar{D}(a, r) \subset \Omega$ avec $r > 0$. Alors

$$|f(a)| \leq \max_{\theta \in \mathbb{R}} |f(a + re^{i\theta})|,$$

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

Application 37. (Inégalité de Bernstein)

Soit $P(z) = \sum_{k=0}^n a_k z^k$ un polynôme de degré n . Alors

$$\sup_{|z| \leq 1} |P'(z)| \leq n \sup_{|z| \leq 1} |P(z)|.$$

2.3 Connexité des espaces de matrices

On se donne $n \in \mathbb{N}^*$ un entier non nul.

Théorème 38. Les espaces $SL_n(\mathbb{C})$ et $GL_n(\mathbb{C})$ sont connexes par arcs.

Théorème 39.

- L'espace $SL_n(\mathbb{R})$ est connexe par arcs.

- Les composantes connexes de $GL_n(\mathbb{R})$ sont

$$G^+ = \{A \in GL_n(\mathbb{R}) : \det(A) > 0\} \text{ et } G^- = \{A \in GL_n(\mathbb{R}) : \det(A) < 0\}.$$

Théorème 40. L'espace $SO_n(\mathbb{R})$ est connexe par arcs. L'espace $O_n(\mathbb{R})$ a deux composantes connexes par arc homéomorphes.

Développement 2 :

Lemme 41. Soit $G \subset SO_3(\mathbb{R})$ un sous-groupe distingué et connexe par arcs, non réduit à $\{I_3\}$. Alors $G = SO_3(\mathbb{R})$.

Théorème 42. L'ensemble $SO_3(\mathbb{R})$ est un sous-groupe simple de $O_3(\mathbb{R})$.

2.4 Une application géométrique

Définition 43. Soit $\gamma: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ un lacet vérifiant

$$\forall (s_1, s_2) \in [a, b]^2 \quad \gamma(s_1) = \gamma(s_2) \implies s_1 = a \text{ et } s_2 = b$$

On dit alors que $\Gamma := \langle \gamma \rangle$ est une courbe fermée simple, paramétrée par le chemin γ .

Théorème 44. (Jordan, admis)

Le complémentaire d'une courbe fermée simple Γ dans \mathbb{R}^2 est formé d'exactement deux composantes connexes distinctes, l'une bornée et l'autre non. Toutes deux ont pour frontière la courbe Γ .

Application 45. (Inégalité isopérimétrique)

Soit Γ une courbe fermée simple sur \mathbb{R}^2 de longueur ℓ , et \mathcal{A} l'aire de la région enfermée par Γ . Alors on a

$$\mathcal{A} \leq \frac{\ell^2}{4\pi},$$

avec égalité si et seulement si Γ est un cercle.