

I) Topologie d'un e.v.n. de dim finie:

A) Généralités sur la dimension. K corps, E K -ev, $E \neq \{0\}$

Def1: E de dim finie

THM2: Si E de dim finie, il admet au moins une base, toutes les bases de E ont le même nombre (fini) d'éléments.

Def3: $\dim_K(E) = \# \text{base}$

THM4: 2 K -ev de dim finie sont isomorphes \Leftrightarrow ils ont même dim

Prop5: E de dim finie $n \geq 1$. Une famille linéaire est l.s.n. si elle a n éléments \Rightarrow c'est une base

THM6: E de dim n , $F \subset E$ non nul. F de dim finie $\leq \dim_K(E)$; et $E = F \Rightarrow \dim_K(F) = n$

THM7: base incomplète.

B) Equivalence des normes et appli lin. continues: $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} , E, F K -ev de dim finie

THM9: Toutes les normes sont éq.

Rem9: Thm8 utile pour prouver la continuité d'applications (linéaires) car on peut choisir une norme simplifiant les calculs.

Ex10: Les normes subordonnées de matrice/appli lin sont parfois + pratiques à manipuler + redonner des

Cor11: $\forall T: E \rightarrow F$ lin, où F ev n, T continue.

lemme12: Lemme de Riesz

THM13: Thm de Riesz [à mettre en évidence] finie. E de dim finie \Leftrightarrow il possède une base orthonormée compacte $\Leftrightarrow B(0,1)$ compacte

Cor14: Les compacts de E sont les fermés bornés

Ex15: $C_b(\mathbb{R})$ compact de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

Cor16: Tout ev de dim finie est complet

\mathbb{R} ev de dim finie est fermé dans E

Cor17: Si E de dim ∞ , ex. \exists $f: \mathbb{R} \rightarrow E$ continue pour $\|\cdot\|_2$ mais pas la $\|\cdot\|_1$.

lemme18: Toute suite à valeurs dans un compact (de bornée en dim finie) admettant une unique valeur d'adh, converge vers cette valeur

lemme19: $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \|A\|_2 = \rho(A)$ où ρ est le rayon spectral de A

(ARNA)
P. 378
384

(ECC)
P. 154

(Rem)
P. 201

Cor
CAL

(I)
P. 15
21

(H)
P. 11

(Roth)
P. 11

(CAL) Appli 20 [application du Thm8 et cor14]: exp: $S_n(\mathbb{R}) \rightarrow S_n^+(\mathbb{R})$ isomorphisme.

De v 1

(I) Appli 21: F ss ev fermé de E , où F de dim finie (E pas forcément) $\exists x_0 \in F, d(a, F) = \|a - x_0\|$.

II) Applications de la dimension finie dans différents domaines d'analyse:

A) Polynômes de Lagrange: K corps quelconque

THM22: $P \in \mathbb{N}^*$, $\{a_1, \dots, a_p\} \subset K$ ($a_i \neq a_j$) et $b_1, \dots, b_p \in K, \exists ! P \in K_p \cup \{0\}$ tq $\forall i \in \{1, \dots, p\}, P(a_i) = b_i$.

Plus précisément $\varphi: K_p[X] \rightarrow K^p$ isomorphisme.
 $P \mapsto (P(a_1), \dots, P(a_p))$

Rem23: On peut obtenir la forme explicite de ce polynôme:

$$P = \sum_{i=0}^p b_i L_i, \text{ où } L_i = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^p \frac{x - x_j}{x_i - x_j}$$

Appli 24: Pour $A \in S_n(\mathbb{R}), \exists Q \in \mathbb{R}[X]$ tq $A = Q(\exp A)$ (où $\exp A = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!}$ série CV dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$)

Cor: Toute fonction de $\mathbb{R}_q \rightarrow \mathbb{R}_q$ est un polynôme (et polynômiale) (\mathbb{R}_q corps fini)

B) Projection dans un espace euclidien ou dans un Hilbert: $(H, \|\cdot\|)$

THM de project sur ev fermé dans Hilbert (+ KR)

Cor: \exists project sur ss ev fermé; P_F linéaire...

Rem: On peut toujours projeter sur un ev de dim finie car P_F est compact et on a l'expression de projecté

THM: expression de P_F en fct d'une b.o.n de F

Ex: Trouver exo où on détermine $\inf_b \int_a^b f(t)(at+b) dt$ | $a, b \in \mathbb{R}^2$ où $f \in \mathcal{C}^1([a, b])$ (sinon mettre des ex simples)

Rem: Dans le cas d'un Hilbert séparable, on peut construire une base orthonormée et avoir une expression similaire à...

a chercher dans

II) B) Appli en calcul diff :

- lien $df_a \rightarrow \frac{\partial f}{\partial x}$ / déf $J_{f,0}$ / Rem plus pratique pour TIL + géom de regarder $J_{f,0}$
- Schwarz Hessienne
- extrema liés d n 2
- ss-var - esp tang - extrema liés

Rem: $f: E \rightarrow F, E, F$ lvn. Pour E, F de dim quelconque, l'existence et la valeur de df_a dépend de $\|u\|_E, \|v\|_F = \infty$ dim finie non; de +, la continuité de df_a est automatique car linéaire $\rightarrow E = \mathbb{R}^n$

Def 34: $\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = f'_{e_i}(a) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a+te_i) - f(a)}{t}$

Prop 35: f diff en $a \in U, \forall i, \frac{\partial f}{\partial x_i}(a)$ existe et $df_a = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(a) e_i^*$
 (e): base duale de la base canonique de \mathbb{R}^n

THM 36: Si dérivées partielles existent et sont continues, f diff on a et

Contre ex 30: Schwarz + corollaire en n tps.

Contre ex 38: exo 2 GOU

Def 39: Matrice Jacobienne + Jacobien

Rem 40: Pour vérifier les hyp du TIL ou fct implicites, il est + facile de travailler sur $J_{f,0}(\mathbb{R})$ plutôt que sur df_a certaines fois.

Def 41: Pour $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, matrice Hessienne

THM 42: extrema liés en remplaçant \mathcal{Q} par A

Ex 43: En dim 2 il suffit de regarder la tr(A) et det A

Def 44: sous-variété (t espace tangent)

Lemme 45: déf eq ss-variété avec les $(dg_{a_i})_i$

Lemme 46: 1^{er} lemme dev

DéV 2

THM 47: Extrema liés

Rem 48: ex [ROU] avec cercle (ou ellipse de Le Merdy)

Applic: diago des endo auto-adjoints (t) (+ ± Antimétrico-geom [ROU])

[GOU]

P. 324

328

[GOU]

[GOU]

P. 336

[LAF]

[ROU]

[MEZ]

[ROU]

[BEC]

D) Equations diff. lin. $K = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{C}, I \subset \mathbb{R}$ interval

(E) $Y' = A(t)Y + B(t)$ avec $A: I \rightarrow M_n(K), B: I \rightarrow K^n$ continues

THM 50: C-L lin

(H): $Y' = A(t)Y$

THM 52: Si ω ev de $E^1(I, K^n)$ de dim n et $\phi: \dots$ isom.

Def 53: Wronskien + système fond. de sol

Ex 54: THM 54 (v_1, \dots, v_n) syst. fond de (H) $\Leftrightarrow \forall \lambda(x) \neq 0$

Ex 55: $y'' = \omega y \Rightarrow$ syst fond $(\cos(\omega x), \sin(\omega x))$

Applic: Méthode de variat de la cste

\rightarrow Cas particulier des coeff const: (H): $Y' = AY$ où $A \in M_n(K)$

THM 57: sol: $t \mapsto e^{tA} v_0, v_0 \in K^n, e^{tA} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(tA)^k}{k!}$

Rem 58: Pour calculer e^{tA} on peut utiliser la \mathbb{R} décomposition de Dunford

• Réduire A peut également permettre de calculer e^{tA} directement de simplifier l'équation (H).

Ex 59: $\begin{cases} x' = x + y \\ y' = -y - z \\ z' = 2y + z \end{cases}$ diagonaliser la matrice associée permet de trouver comme solution gén. $\left\{ \begin{aligned} & t \mapsto \alpha e^{t \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}} + \beta e^{t \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}} \\ & + \gamma e^{t \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}} \end{aligned} \right., \alpha, \beta, \gamma$

Prop 60: (E) $y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = 0$
 les solutions de (E) sont les $t \mapsto \sum_{i=1}^k e^{r_i t} P_i(t)$ où $P_i = X^{m_i} + \dots + a_{i-1} X^{m_i-1}$ est le polyn. KR de (E), de racines $(r_i)_{i=1}^k$, de multiplicité $(m_i)_{i=1}^k$, et les P_i sont des polyn. de $d^i < m_i$.

Ex 61: (H): $y'' + ay' + by = 0, P = X^2 + aX + b \in \mathbb{C}[X]$.

- Si P a 2 racines distinctes r_1, r_2 , les sol sont $t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}$
- Si P a 1 racine double r , $t \mapsto (\lambda + p) e^{rt}$.

Ref: [ARN1] Alg - Arnaudovics

- [LI] - Cours d'An. Bct IB)
- [BEC] - Beck C-A $\mathbb{R}(A+I)B$
- [HIR] - Hirsch IB
- [GOU] - Gourdon An. $\mathbb{R}C + D$

DéV: [CAL-N]
 2) [LAF] + [ROU]
 + [AVEZ] + [BEC]