CHAPITRE 12 ESPACES VECTORIELS NORMÉS

PARTIE 12.1 : NORMES

DÉFINITION 12.1 :
Soit E *un* $\mathbb{K}$*-espace vectoriel. Une* **norme** *sur* E *est une application* N *définie sur* E *et à valeurs dans* $\mathbb{R}_+$ *vérifiant les trois axiomes suivants :*

(C_1) $\forall x \in E,\ N(x) = 0 \Longrightarrow x = 0_E$ *(axiome de séparation),*

(C_2) $\forall x \in E,\ \forall \lambda \in \mathbb{K},\ N(\lambda x) = |\lambda| \times N(x)$ *(homogénéité),*

(C_3) $\forall (x, y) \in E^2,\ N(x + y) \leqslant N(x) + N(y)$ *(inégalité triangulaire).*

Un **espace vectoriel normé** *est un espace vectoriel* E *muni d'une norme.*

REMARQUE 12.1 : • $N(0_E) = N(0.x) = 0$ *donc il y a équivalence dans l'axiome de séparation.*

• *L'inégalité triangulaire permet aussi de minorer :* $\forall (x, y) \in E^2,\ |N(x)-N(y)| \leqslant N(x-y) \leqslant N(x)+N(y)$.

• *En général :* $\forall n \geqslant 1,\ \forall (\lambda_1, \cdots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n,\ \forall (x_1, \cdots, x_n) \in E^n,\ N\Big(\sum\limits_{k=1}^{n} \lambda_k x_k\Big) \leqslant \sum\limits_{k=1}^{n} |\lambda_k| N(x_k)$.

• *Tout sous-espace* F *d'un espace vectoriel normé* E *en est aussi un pour la* **norme induite** $N_F : F \to \mathbb{R}_+$ *qui est définie comme toute* **application induite** *par* $N_F(x) = N(x)$ *seulement si* $x \in F$.

DÉFINITION 12.2 :
Normes usuelles sur $\mathbb{K}^n$ *: soit* $x = (x_1, \cdots, x_n) \in \mathbb{K}^n$ *; on définit trois normes sur* $\mathbb{K}^n$ *en posant :*

• $||x||_1 = \sum\limits_{k=1}^{n} |x_k|$ • $||x||_2 = \sqrt{\sum\limits_{k=1}^{n} |x_k|^2}$ *(la norme euclidienne canonique)* • $||x||_\infty = \underset{1 \leqslant k \leqslant n}{\text{Max}} |x_k|$.

REMARQUE 12.2 : Soit un espace euclidien E *(ou même plus généralement d'un espace préhilbertien réel) avec un produit scalaire* $(\,.\,|\,.\,)$, *l'application* $||\,.\,|| : E \to \mathbb{R}_+$ *définie par* $\forall x \in E,\ ||x|| = \sqrt{(x|x)}$ *est une norme qu'on appelle la* **norme euclidienne associée à ce produit scalaire**.

EXEMPLE 12.1 : Si E est un $\mathbb{K}$-espace vectoriel de dimension finie, $\mathcal{B} = (e_1, \cdots, e_n)$ une base de E, on peut définir (associées à $\mathcal{B}$) trois normes en posant, pour tout vecteur $x = x_1 e_1 + \cdots + x_n e_n \in E$:

$$N_1(x) = ||(x_1, \cdots, x_n)||_1 = \sum_{k=1}^{n} |x_k|,\ N_2(x) = ||(x_1, \ldots, x_n)||_2 = \sqrt{\sum_{k=1}^{n} |x_k|^2} \text{ et } N_\infty(x) = \underset{1 \leqslant k \leqslant n}{\text{Max}} |x_k|.$$

DÉFINITION 12.3 :
Normes usuelles sur les espaces de fonctions *: soit* I *un "vrai" intervalle et* $f : I \to \mathbb{K}$ *:*

• $||f||_1 = \int_I |f(t)| dt$ *(***norme de la convergence en moyenne***) sur* $L^1(I, \mathbb{K}) \cap C^0(I, \mathbb{K})$.

• $||f||_2 = \sqrt{\int_I |f(t)|^2 dt}$ *(***norme de la conv. en moyenne quadratique***) sur* $L^2(I, \mathbb{K}) \cap C^0(I, \mathbb{K})$.

• $||f||_\infty = \underset{x \in I}{\text{Sup}} |f(x)|$ *(***norme de la convergence uniforme***) sur* $\mathcal{B}(I, \mathbb{K})$ *(fonctions bornées).*

REMARQUE 12.3 : Exemples de normes sur des espaces de suites :

- *sur* $\ell^\infty(\mathbb{K})$, *ensemble des suites bornées :* $||(u_n)||_\infty = \operatorname{Sup}_{n\in\mathbb{N}} |u_n|$.
- *sur* $\ell^1(\mathbb{K}) = \left\{(u_n) \in \mathbb{K}^{\mathbb{N}} \mid \sum_{n=0}^{+\infty} |u_n| < +\infty\right\}$ *(suites sommables) :* $||(u_n)||_1 = \sum_{n=0}^{+\infty} |u_n|$.
- *sur* $\ell^2(\mathbb{K}) = \left\{(u_n) \in \mathbb{K}^{\mathbb{N}} \mid \sum_{n=0}^{+\infty} |u_n|^2 < +\infty\right\}$ *(suites de carré sommable) :* $||(u_n)||_2 = \sqrt{\sum_{n=0}^{+\infty} |u_n|^2}$.

DÉFINITION 12.4 :
Soit $(E, ||\,.\,||)$ *un espace vectoriel normé,* $a \in E$ *et* $r \in \mathbb{R}_+$ *; on définit :*

- *la* **boule ouverte de centre** a **et de rayon** $r > 0$ *par* $B(a,r) = \{x \in E \mid ||x-a|| < r\}$,
- *la* **boule fermée de centre** a **et de rayon** $r \geqslant 0$ *par* $B_f(a,r) = \{x \in E \mid ||x-a|| \leqslant r\}$,
- *la* **sphère de centre** a **et de rayon** $r \geqslant 0$ *par* $S(a,r) = \{x \in E \mid ||x-a|| = r\}$.

$B(0_E, 1)$ *et* $B_f(0_E, 1)$ *sont appelées les* **boules unités** *ouverte et fermée,* $S(0_E, 1)$ *la* **sphère unité**.

On dit qu'un vecteur $a \in E$ *est un* **vecteur unitaire** *(ou normé) si* $||a|| = 1$.

REMARQUE 12.4 : • *Dans* $\mathbb{R}$, *les boules sont les intervalles bornés ouverts ou fermés.*
• *Dans* $\mathbb{R}^2$ *ou* $\mathbb{R}^3$, *il faut visualiser les boules unités pour les normes usuelles introduites précédemment.*
• *Si* $x \in E$ *n'est pas le vecteur nul, alors* $\frac{1}{||x||}.x$ *(noté* $\frac{x}{||x||}$*) est toujours unitaire.*

DÉFINITION 12.5 :
Soit $(E, ||\,.\,||)$ *un espace normé,* A *une partie de* E *et* $(u_n)_{n\in\mathbb{N}} \in E^{\mathbb{N}}$ *une suite d'éléments de* A *:*

- A *est* **bornée** *si* $\exists M \in \mathbb{R}_+,\ A \subset B_f(0_E, M)$ *ou encore* $\exists M \in \mathbb{R}_+,\ \forall a \in A,\ ||a|| \leqslant M$.
- $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ *est* **bornée** *si* $\exists M \in \mathbb{R}_+,\ \{u_n \mid n \in \mathbb{N}\} \subset B_f(0_E, M)$ *ou* $\exists M \in \mathbb{R}_+,\ \forall n \in \mathbb{N},\ ||u_n|| \leqslant M$.

DÉFINITION 12.6 :
Soit E *un espace vectoriel et* C *une partie de* E, *on dit que* C *est un* **convexe** *(ou que c'est une partie convexe de* E*) si :* $\forall (x,y) \in C^2,\ \forall t \in [0;1],\ tx + (1-t)y \in C$ *(autrement dit* $[x;y] \subset C$*).*

REMARQUE FONDAMENTALE 12.5 : Dans $\mathbb{R}$, *les convexes sont exactement les intervalles.*

PROPOSITION 12.1 :
Dans un espace quelconque, l'intersection de deux convexes est encore un convexe. Plus généralement, toute intersection d'un nombre fini de convexes en est encore un.
Dans un espace vectoriel normé, toute boule est convexe.

DÉFINITION 12.7 :
Soit $(E, ||\,.\,||)$ *un espace vectoriel normé,* X *un ensemble quelconque et* $f : X \to E$ *; on dit que* f **est bornée sur** X *si* $f(X)$ *est une partie bornée de* E *c'est-à-dire si* $\exists M \in \mathbb{R}_+,\ \forall x \in X,\ ||f(x)|| \leqslant M$.
On note $\mathcal{B}(X, E)$ *l'ensemble des applications bornées sur* X *et à valeurs dans* E.

PROPOSITION 12.2 :
Soit $(E, ||\,.\,||)$ **un espace vectoriel normé et** X **un ensemble quelconque, alors** $\mathcal{B}(X, E)$ **est un espace vectoriel normé pour la norme infinie définie par :** $\forall f \in \mathcal{B}(X,E),\ ||f||_\infty = \operatorname{Sup}_{x\in X} ||f(x)||$.

REMARQUE 12.6 : $\mathcal{B}(X, \mathbb{K})$ *est une* $\mathbb{K}$*-algèbre et, si* f *et* g *sont bornées sur* X *:* $||f \times g||_\infty \leqslant ||f||_\infty\, ||g||_\infty$.

PARTIE 12.2 : SUITES DANS UN EVN

REMARQUE 12.7 : Il faut aussi se souvenir de l'étude des :

- suites récurrentes d'ordre 1 définies par $u_0 \in \mathbb{R}$ et $\forall n \in \mathbb{N},\ u_{n+1} = f(u_n)$.

- suites récurrentes linéaires d'ordre 2 définies par $\forall n \in \mathbb{N},\ u_{n+2} + au_{n+1} + bu_n = 0$ avec $(a, b) \in \mathbb{C}^2$.

DÉFINITION 12.8 :
Soit $(E, ||.||)$ un espace vectoriel normé, $(u_n)_{n\in\mathbb{N}} \in E^{\mathbb{N}}$ une suite de vecteurs de E et $\ell \in E$. On dit que **la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ converge vers ℓ** *(ou tend vers ℓ) si $\lim\limits_{n\to\infty} ||u_n - \ell|| = 0$ (en tant que suite à valeurs réelles) ; c'est-à-dire si $\forall \varepsilon > 0,\ \exists n_0 \in \mathbb{N},\ \forall n \geqslant n_0,\ ||u_n - \ell|| \leqslant \varepsilon$.*
Si $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ admet une limite dans E, on dit que **la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ est convergente**.
Dans le cas contraire, on dit que **la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ est divergente**.

PROPOSITION 12.3 :
Soit $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ une suite de $E^{\mathbb{N}}$ convergente, le vecteur ℓ de la définition est alors unique.

DÉFINITION 12.9 :
Si $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ une suite convergente de $E^{\mathbb{N}}$, on note $\lim\limits_{n\to\infty} u_n = \ell \in E$ **la limite de la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$**.

REMARQUE 12.8 : La nature et la limite de la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ dépendent de la norme.

DÉFINITION 12.10 :
Soit $(E, ||.||)$ un espace vectoriel normé et $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ et $(v_n)_{n\in\mathbb{N}}$ dans $E^{\mathbb{N}}$, on dit que $(v_n)_{n\in\mathbb{N}}$ est une **suite extraite** *de $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ s'il existe $\varphi : \mathbb{N} \to \mathbb{N}$ strictement croissante telle que : $\forall n \in \mathbb{N},\ v_n = u_{\varphi(n)}$.*

PROPOSITION 12.4 :
Soit $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ une suite convergente de $E^{\mathbb{N}}$, alors $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ est bornée.
Toute suite extraite d'une suite convergente converge vers la même limite.

REMARQUE 12.9 : En pratique, on montre souvent qu'une suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ est divergente en trouvant deux suites extraites de $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ qui convergent vers des limites différentes.

PROPOSITION 12.5 :
Soit $(E, ||.||)$ un espace vectoriel normé :

- **Si $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ et $(v_n)_{n\in\mathbb{N}}$ sont deux suites de $E^{\mathbb{N}}$ convergentes et $(\alpha, \beta) \in \mathbb{K}^2$, alors la suite $(\alpha u_n + \beta v_n)_{n\in\mathbb{N}}$ converge et $\lim\limits_{n\to+\infty} \big(\alpha u_n + \beta v_n\big) = \alpha\big(\lim\limits_{n\to+\infty} u_n\big) + \beta\big(\lim\limits_{n\to+\infty} v_n\big)$.**
- **Si la suite de vecteurs $(u_n)_{n\in\mathbb{N}} \in E^{\mathbb{N}}$ et la suite de scalaires $(\lambda_n)_{n\in\mathbb{N}} \in \mathbb{K}^n$ convergent, alors $(\lambda_n u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ aussi et $\lim\limits_{n\to\infty} \lambda_n u_n = \big(\lim\limits_{n\to\infty} \lambda_n\big) \times \big(\lim\limits_{n\to\infty} u_n\big)$.**
- **L'ensemble des suites convergentes de $E^{\mathbb{N}}$ est un sous-espace vectoriel de $E^{\mathbb{N}}$ sur lequel l'application $\lim\limits_{n\to+\infty} : (u_n)_{n\in\mathbb{N}} \mapsto \lim\limits_{n\to+\infty} u_n$ est une forme linéaire.**

REMARQUE 12.10 : Ne pas écrire $\lim\limits_{n\to\infty} (u_n + v_n) = \lim\limits_{n\to\infty} u_n + \lim\limits_{n\to\infty} v_n$ sans vérifier les convergences.

PARTIE 12.3 : NORMES ÉQUIVALENTES

DÉFINITION 12.11 :
Soit E *un espace vectoriel,* N_1 *et* N_2 *deux normes sur* E.
On dit que N_1 *et* N_2 *sont* **équivalentes** *s'il existe* $(\alpha,\beta)\in(\mathbb{R}_+^*)^2$ *tel que* $\alpha N_1 \leqslant N_2 \leqslant \beta N_1$.

<u>*REMARQUE 12.11*</u> *: Comme* $\alpha>0$ *et* $\beta>0$, *on a* $\left(\alpha N_1 \leqslant N_2 \leqslant \beta N_1\right) \iff \left(\frac{1}{\beta}N_2 \leqslant N_1 \leqslant \frac{1}{\alpha}N_2\right)$ *; l'équivalence entre les normes est symétrique, réflexive et transitive : c'est une relation d'équivalence !!!!!*

PROPOSITION 12.6 :
Soit N_1 et N_2 deux normes équivalentes sur E, $A\subset E$ et $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}\in E^{\mathbb{N}}$.

- $(A$ **est bornée pour** $N_1) \iff (A$ **est bornée pour** $N_2)$.
- $\big((u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ **est bornée pour** $N_1\big) \iff \big((u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ **est bornée pour** $N_2\big)$.
- $\big((u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ **est convergente pour** $N_1\big) \iff \big((u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ **est convergente pour** $N_2\big)$.

<u>***EXEMPLE FONDAMENTAL 12.2***</u> **:**

- Comparaison des normes sur $\mathbb{K}^n$: on a $||x||_\infty \leqslant ||x||_1 \leqslant n||x||_\infty$, $||x||_\infty \leqslant ||x||_2 \leqslant \sqrt{n}||x||_\infty$ et $||x||_2 \leqslant ||x||_1 \leqslant \sqrt{n}||x||_2$ (inégalités optimales).
- Comparaison des normes sur $C^0([a;b],\mathbb{K})$: on a $||f||_1 \leqslant \sqrt{b-a}\,||f||_2$, $||f||_1 \leqslant (b-a)||f||_\infty$ et $||f||_2 \leqslant \sqrt{b-a}\,||f||_\infty$ mais deux de ces normes ne sont pas équivalentes.
- Il existe des normes non comparables : sur $\mathbb{K}[X]$, les normes N_∞ et $||\,.\,||_1$.

<u>*REMARQUE 12.12*</u> *: Soit* E *un espace vectoriel muni de deux normes* N_1 *et* N_2 *et* $k\in\mathbb{R}_+^*$ *:*

- $\left(N_2 \leqslant kN_1\right) \iff \left(B_1(0_E,1)\subset B_2(0_E,k)\right)$ *(*B_1, B_2 *désignent les boules ouvertes pour* N_1, N_2*).*
- $\left(N_2 \leqslant kN_1\right) \iff \left(B_{1,f}(0_E,1)\subset B_{2,f}(0_E,k)\right)$ *(*$B_{1,f}, B_{2,f}$ *désignent les boules fermées pour* N_1, N_2*).*

THÉORÈME 12.7 :
Si E est un espace vectoriel de dimension finie alors toutes les normes sur E sont équivalentes.
La notion de convergence et les limites des suites ne dépendent pas de la norme employée.

THÉORÈME 12.8 :
Soit E un espace vectoriel normé de dimension finie et $\mathcal{B}=(e_1,\cdots,e_p)$ une base de E, et $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ une suite de $E^{\mathbb{N}}$ telle que, pour tout $n\in\mathbb{N}$, $u_n=\sum_{k=1}^{p}u_k(n)e_k$.
Alors $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ converge si et seulement si les p suites $\big(u_1(n)\big)_{n\in\mathbb{N}},\cdots,\big(u_p(n)\big)_{n\in\mathbb{N}}$ convergent.
Dans le cas où la suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ converge, on a $\lim\limits_{n\to\infty}u_n=\sum_{k=1}^{p}\big(\lim\limits_{n\to\infty}u_k(n)\big)e_k$.

<u>*REMARQUE 12.13*</u> *:* • $(z_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\mathbb{C}^{\mathbb{N}}$ *converge si et seulement si* $\big(\mathrm{Re}\,(z_n)\big)_{n\in\mathbb{N}}$ *et* $\big(\mathrm{Im}(z_n)\big)_{n\in\mathbb{N}}$ *le font.*

- *Une suite de polynômes de* $\mathbb{K}_n[X]$ *converge si et seulement si les* $n+1$ *suites de coefficients le font.*
- *Une suite de matrices de* $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ *converge si et seulement si les* n^2 *suites de ses coefficients convergent.*

CHAPITRE 12
TOPOLOGIE ET CONTINUITÉ

PARTIE 12.1 : TOPOLOGIE DANS UN EVN

DÉFINITION 12.1 :
Soit E *un espace vectoriel normé,* U *une partie de* E *et* $a \in E$*, on dit que :*
- a *est un* **vecteur intérieur** *à* U *si* $\exists r > 0,\ B(a,r) \subset U$.
- U *est un* **ouvert** *de* E *(ou que* U *une* **partie ouverte** *de* E*) si* $\forall a \in U,\ \exists r > 0,\ B(a,r) \subset U$.

PROPOSITION 12.1 :
Soit E un espace vectoriel normé.
- **Toute boule ouverte est une partie ouverte.**
- **Toute réunion (quelconque) de parties ouvertes de E est une partie ouverte de E.**
- **Toute intersection finie de parties ouvertes de E est une partie ouverte de E.**

DÉFINITION 12.2 :
Soit E *un espace vectoriel normé,* F *une partie de* E *et* $a \in E$*, on dit que :*
- a *est un* **vecteur adhérent** *à* F *si* $\forall r > 0,\ B(a,r) \cap F \neq \emptyset$.
- F *est un* **fermé** *de* E *si son complémentaire (dans* E*) est une partie ouverte de* E.

REMARQUE 12.1 : La notion d'ouvert et de fermé dépend de la norme utilisée dans E.
- $\emptyset$ *et* E *sont à la fois ouverts et fermés dans* E.
- U *est ouverte si et seulement si tous ses points sont intérieurs à elle-même.*
- *Si* a *est intérieur à* A *alors* $a \in A$ *mais il existe des points de* A *qui ne sont pas intérieurs à* A.
- *Si* $a \in A$ *alors* a *est adhérent à* A *mais il existe des points adhérents à* A *qui ne sont pas dans* A.

PROPOSITION 12.2 :
Soit E un espace vectoriel normé.
- **Toute boule fermée et toute sphère est une partie fermée.**
- **Toute réunion finie de parties fermées de E est une partie fermée de E.**
- **Toute intersection (quelconque) de parties fermées de E est une partie fermée de E.**

THÉORÈME 12.3 :
Soit A et F deux parties d'un espace vectoriel normé E et $a \in E$:
- **a est adhérent à A si et seulement s'il existe $(u_n)_{n\in\mathbb{N}} \in A^{\mathbb{N}}$ telle que $a = \lim\limits_{n\to\infty} u_n$.**
- **F est fermée si et seulement si toute suite $(u_n)_{n\in\mathbb{N}} \in F^{\mathbb{N}}$ convergente vérifie $\lim\limits_{n\to\infty} u_n \in F$.**

DÉFINITION 12.3 :
Soit E *un espace vectoriel normé,* A *une partie de* E*, on définit l'***adhérence** *de* A *comme étant la partie de* E *contenant les points adhérents à* A *; on la note* $\overline{A}$.

REMARQUE 12.2 : Soit E *un espace normé,* $A \subset E$*, alors* $\overline{A}$ *est fermé.*

DÉFINITION 12.4 :
Soit E *un espace normé,* $A \subset E$*, on dit que* A *est dense dans* E *si* $\overline{A} = E$.

PROPOSITION 12.4 :
Soit un espace vectoriel E et N_1, N_2 deux normes équivalentes dans E. Si $A \subset E$ et $a \in E$:
- **a est intérieur à A dans l'espace vectoriel normé $(E, N_1) \Longleftrightarrow a$ est intérieur à A dans (E, N_2).**
- **a est adhérent à A dans l'espace vectoriel normé $(E, N_1) \Longleftrightarrow a$ est adhérent à A dans (E, N_2).**
- **A est ouvert dans l'espace vectoriel normé $(E, N_1) \Longleftrightarrow A$ est ouvert dans (E, N_2).**
- **A est fermé dans l'espace vectoriel normé $(E, N_1) \Longleftrightarrow A$ est fermé dans (E, N_2).**
- **A est dense dans l'espace vectoriel normé $(E, N_1) \Longleftrightarrow A$ est dense dans (E, N_2).**

REMARQUE 12.3 : • Ces notions topologiques dépendent en général des normes employées.
• *En dimension finie, elles sont toutes équivalentes : on parle de la* **topologie des normes**.

PARTIE 12.2 : LIMITE ET CONTINUITÉ PONCTUELLE

DÉFINITION 12.5 :
Soit $(E, ||.||_E)$, $(F, ||.||_F)$ *deux espaces vectoriels normés,* $A \subset E$, $f : A \to F$, a *un point de* E *adhérent à* A, $\ell \in F$, *on dit que* f **tend vers** ℓ **en** a *si* $\forall \varepsilon > 0,\ \exists \alpha > 0,\ \forall x \in A,\ ||x - a||_E \leqslant \alpha \Longrightarrow ||f(x) - \ell||_F \leqslant \varepsilon$.
le vecteur ℓ *est noté* $\lim\limits_a f$ *ou* $\lim\limits_{x \to a} f(x)$ *:* **limite de f en a**.
Soit A *est une partie de* E, $f : A \to F$, $a \in A$, *on dit que* f *est* **continue en a** *si* $\lim\limits_a f = f(a)$.

REMARQUE 12.4 : • Si E *et* F *sont de dimensions finies, cela ne dépend pas des normes.*
• *Si* f *admet une limite en* a *alors elle est unique, ce qui justifie la notation* $\lim\limits_a f$.

THÉORÈME 12.5 :
Soit $f : A \to F$, a adhérent à A et $b \in F$, alors on a l'équivalence qui constitue la caractérisation séquentielle de la limite : $\left(\lim\limits_a f = b\right) \Longleftrightarrow \left(\forall (u_n) \in A^{\mathbb{N}},\ \lim\limits_{n \to +\infty} u_n = a \Longrightarrow \lim\limits_{n \to \infty} f(u_n) = b\right)$.
Soit $f : A \to F$ et $a \in A$, alors on adapte pour obtenir la caractérisation séquentielle de la continuité : $(f$ **continue en** $a) \Longleftrightarrow \left(\forall (u_n) \in A^{\mathbb{N}},\ \lim\limits_{n \to +\infty} u_n = a \Longrightarrow \lim\limits_{n \to \infty} f(u_n) = f(a)\right)$.

PROPOSITION 12.6 :
Soit E et F des espaces vectoriels normés, $A \subset E$, $\mathcal{B} = (v_1, \cdots, v_p)$ une base de F de dimension p, $f : A \to F$ et, pour $k \in [\![1; p]\!]$, les applications $f_k : A \to \mathbb{K}$ telles que : $\forall x \in A,\ f(x) = \sum\limits_{k=1}^{p} f_k(x) v_k$. Si $b \in F$, on pose $b = \sum\limits_{k=1}^{p} b_k v_k$. Alors on a : $\lim\limits_a f = b \Longleftrightarrow \forall k \in [\![1; p]\!],\ \lim\limits_a f_k = b_k$.

PROPOSITION 12.7 :
Soit f et g définies de A dans F et a adhérent à A, $(\alpha, \beta) \in \mathbb{K}^2$:
- **si f et g admettent des limites finies en a alors $\lim\limits_a (\alpha f + \beta g) = \alpha \lim\limits_a f + \beta \lim\limits_a g$;**
- **si f et g sont continues en a alors $\alpha f + \beta g$ est aussi continue en a.**

Soit $f : A \to F$ et $g : B \to G$ telles que $f(A) \subset B$:
- **si $b = \lim\limits_a f$ et $\lim\limits_b g$ existent, alors $g \circ f$ admet une limite en a et $\lim\limits_a g \circ f = \lim\limits_b g$;**
- **si f est continue en a et si g continue en $f(a)$ alors $g \circ f$ est continue en a.**

Soit $\lambda : A \to \mathbb{K}$, $f : A \to F$ et a adhérent à A :
- **si λ et f admettent des limites en a alors λf aussi et $\lim\limits_a (\lambda f) = \lim\limits_a \lambda \times \lim\limits_a f$;**
- **si λ et f sont continues en a alors λf est continue en a.**

Soit $f : A \to \mathbb{K}$ et a adhérent à A :
- **si f admet une limite $\ell \neq 0_F$ en a, f ne s'annule pas au vois. de a et $\lim\limits_a (1/f) = \left(\lim\limits_a f\right)^{-1}$.**
- **si f est continue en a et si $f(a) \neq 0$ alors $1/f$ est continue en a.**

PARTIE 12.3 : CONTINUITÉ SUR UNE PARTIE

DÉFINITION 12.6 :
Soit E et F deux espaces vectoriels normés, A une partie de E et $f : A \to F$.
On dit que f est **continue sur** A *si f est continue en tout point (ou vecteur) a de A.*
On note $C^0(A, F)$ l'ensemble des fonctions continues sur A et à valeurs dans F.

REMARQUE 12.5 : Le caractère continu ou non des applications dépend des normes employées, mais ne change pas si on prend des normes équivalentes. En dimension finie, cela ne dépend pas des normes.

THÉORÈME 12.8 :
Soit $f : A \to F$, la fonction f est continue sur A si et seulement si pour toute suite $(u_n) \in A^{\mathbb{N}}$ qui converge vers un vecteur $a \in A$, on a $\lim\limits_{n\to\infty} f(u_n) = f(a)$.

REMARQUE 12.6 : Soit E un espace vectoriel normé, $f : E \to E$, et $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ définie par $u_0 \in E$, $\forall n \in \mathbb{N},\ u_{n+1} = f(u_n)$. Si $(u_n)_{n\in\mathbb{N}}$ converge vers ℓ où f est continue alors $f(\ell) = \ell$ (vecteur fixe de f).

PROPOSITION 12.9 :
Si $(f, g) \in C^0(A, F)^2$ et $(\alpha, \beta) \in \mathbb{K}^2$ alors $\alpha f + \beta g \in C^0(A, F)$ (combinaison linéaire).
Ainsi $C^0(A, F)$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{F}(A, F)$.
Si $f \in C^0(A, F)$, si $g \in C^0(B, G)$ et si $f(A) \subset B$ alors $g \circ f \in C^0(A, G)$ (composition).
Si $f \in C^0(A, F)$ et $B \subset A$ alors $f|_B \in C^0(B, F)$ (restriction).
Si $f \in C^0(A, F)$ alors $||f|| \in C^0(A, \mathbb{R})$ (norme).

PROPOSITION 12.10 :
Soit A une partie d'un espace vectoriel normé, F un espace vectoriel normé de dimension finie p et $\mathcal{B} = (e_1, \cdots, e_p)$ une base de F. Si $f : A \to F$, on note $f_1, \cdots, f_p$ les applications de A dans $\mathbb{K}$ définies par $\forall x \in A,\ f(x) = \sum\limits_{k=1}^{p} f_k(x)e_k$. Alors on dispose de l'équivalence suivante :

$$\big(f \text{ est continue sur } A\big) \iff \big(f_1, \cdots, f_p \text{ sont continues sur } A\big).$$

PROPOSITION 12.11 :
Si $\lambda \in C^0(A, \mathbb{K})$ et $f \in C^0(A, F)$ alors $\lambda f \in C^0(A, F)$ (multiplication par un scalaire).
Si $\lambda \in C^0(A, \mathbb{K})$ et $\mu \in C^0(A, \mathbb{K})$ alors $\lambda\mu \in C^0(A, \mathbb{K})$ (produit de fonctions scalaires).
Par conséquent : $C^0(A, \mathbb{K})$ est une sous-algèbre de $\mathcal{F}(A, \mathbb{K})$.
Si $f \in C^0(A, \mathbb{K})$ vérifie $\forall x \in A,\ f(x) \neq 0$ alors $\frac{1}{f} \in C^0(A, \mathbb{K})$ (inverse d'une fonction scalaire).

THÉORÈME 12.12 :
Soit E un espace vectoriel normé, $f : E \to \mathbb{R}$ une application continue sur E et $a \in \mathbb{R}$:
- **$f^{-1}(]a; +\infty[)$ et $f^{-1}(]-\infty; a[)$ sont des ouverts de E.**
- **$f^{-1}(\{a\})$, $f^{-1}([a; +\infty[)$ et $f^{-1}(]-\infty; a])$ sont des fermés de E.**

THÉORÈME ÉNORME 12.13 :
Si E est un espace vectoriel de dimension finie, $A \subset E$ et $f : A \to \mathbb{R}$ continue sur A et $K \subset A$ une partie compacte de E ($K \neq \emptyset$) : $\underset{K}{\mathrm{Min}}\, f$ et $\underset{K}{\mathrm{Max}}\, f$ existent ("f est bornée et atteint ses bornes").

REMARQUE 12.7 : Si K est une partie compacte de E (espace vectoriel de dimension finie) et $f : K \to \mathbb{R}_+^*$ est continue sur K alors il existe $\alpha > 0$ tel que $\forall x \in K,\ f(x) \geqslant \alpha$.

DÉFINITION 12.7 :
Soit $f : A \to F$*, où* A *est une partie d'un espace vectoriel normé* E*,* F *un espace normé et* $k \in \mathbb{R}_+$*.*
On dit que f *est* **k-lipschitzienne** *si* $\forall (x,y) \in A^2,\ ||f(x) - f(y)||_F \leqslant k||x-y||_E$.
On dit que f *est* **lipschitzienne** *s'il existe* $k \geqslant 0$ *tel que* f *soit* k*-lipschitzienne.*

PROPOSITION 12.14 :
Si f, g sont lipschitziennes sur A : $\forall(\alpha,\beta) \in \mathbb{K}^2,\ (\alpha f + \beta g)$ est lipschitzienne sur A.
Si f est lipschitzienne sur A, g lipschitzienne sur B, $f(A) \subset B$: $g \circ f$ est lipschitzienne sur A.

THÉORÈME 12.15 :
Si f est lipschitzienne sur A alors f est continue sur A.

THÉORÈME ÉNORME 12.16 :
Soit $\left(E, ||\,.\,||_E\right)$ un espace normé de dimension finie, $\left(F, ||\,.\,||_F\right)$ un espace normé de dimension quelconque. Toute application linéaire de E vers F est lipschitzienne donc continue.

REMARQUE 12.8 : Avec les hypothèses du théorème ci-dessus, si $f \in \mathcal{L}(E,F)$*, on a même mieux :* $|||f||| = \underset{||x||_E=1}{\mathrm{Max}} ||f(x)||_F$*. C'est-à-dire qu'il existe* $x \neq 0_E$ *dans* E *tel que* $||f(x)||_F = |||f||| \times ||x||_E$*.*

PROPOSITION 12.17 :
Soit E, F et G trois espaces vectoriels normés de dimensions finies et $B : E \times F \to G$ bilinéaire :
- **Il existe $k \in \mathbb{R}_+$ tel que $\forall (x,y) \in E \times F,\ ||B(x,y)||_G \leqslant k \times ||x||_E \times ||y||_F$.**
- **B est continue sur $E \times F$.**

REMARQUE 12.9 : • *L'application* $\varphi : \mathcal{M}_n(\mathbb{K})^2 \to \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ *définie par* $\varphi(A,B) = AB$ *est continue.*
- *L'application* $\theta : \mathcal{L}(E)^2 \to \mathcal{L}(E)$ *définie par* $\theta(u,v) = u \circ v$ *est continue si* E *de dimension finie.*
- *L'application* $\psi : K \times E \to E$ *telle que* $\psi(\lambda, x) = \lambda x$ *est continue si* E *est de dimension finie.*
- *Tout produit scalaire sur un espace euclidien est continu.*

DÉFINITION 12.8 :
Soit $p \geqslant 1$*,* F*,* $E_1, \cdots, E_p$ *des espaces vectoriels normés. Alors* $f : E_1 \times \cdots \times E_p \to F$ *est dite* **p-linéaire** *si pour tout* $k \in [\![1;p]\!]$ *et tout* $(p-1)$*-uplet* $(x_1, \cdots, x_{k-1}, x_{k+1}, \ldots, x_p) \in E_1 \times \cdots \times E_{k-1} \times E_{k+1} \times \cdots \times E_p$*, l'application* $\varphi_k : E_k \to F$ *définie par* $f_k(x) = f(x_1, \cdots, x_{k-1}, x, x_{k+1}, \cdots, x_p)$ *est linéaire.*

THÉORÈME 12.18 :
Toute application multilinéaire en dimension finie est continue.

DÉFINITION 12.9 :
Soit $p \geqslant 1$*, on dit que* $f : \mathbb{K}^p \to \mathbb{K}$ *est une application polynomiale si elle est combinaison linéaire d'applications du type* $(x_1, \cdots, x_p) \mapsto x_1^{k_1} \cdots x_p^{k_p}$*.*

REMARQUE 12.10 : $\det : \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) \to \mathbb{K}$ *est polynomiale en ses coefficients, multilinéaire donc continue.*