

I Intégrales à paramètres

1. Théorème de continuité (avec domination sur tout segment) et théorème de convergence dominée à paramètre continu
2. Théorèmes de dérivation : classe \mathcal{C}^1 puis \mathcal{C}^k (avec domination sur tout segment)

II Espaces préhilbertiens réels

1. Espaces préhilbertiens réels

- a) produit scalaires, identités remarquables ($\|u \pm v\|^2$) et identités de polarisation, inégalités de Cauchy-Schwarz et inégalité triangulaire, cas d'égalités. Exemples à connaître : produits scalaires canoniques sur \mathbb{R}^n , $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ et $(f, g) \mapsto \int_a^b f(t)g(t) dt$ sur $\mathcal{C}^0([a, b], \mathbb{R})$.
- b) Orthogonalité : vecteurs orthogonaux, unitaires, famille orthogonale, orthonormale, liberté d'une famille orthogonale de vecteurs non nuls, théorème de Pythagore, sous-espaces orthogonaux, somme directe orthogonale de sev, orthogonal d'une partie quelconque, propriétés (X^\perp est un sev, $X^\perp = \text{Vect}\{X\}^\perp$, $X \subset Y \Rightarrow Y^\perp \subset X^\perp$, $X \cap X^\perp \subset \{0\}$ et $X \subset (X^\perp)^\perp$)

2. Espaces euclidiens

- a) Bases orthonormée, procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt, base adaptée à une somme directe orthogonale, expression du produit scalaire et de la norme dans une base orthonormée.
- b) Formes linéaires et hyperplans : représentation d'une forme linéaire ($a \in E \mapsto (a|\cdot)$) est un isomorphisme de E sur $\mathcal{L}(E, \mathbb{R})$, vecteur normal à un hyperplan, équation cartésienne dans une base orthonormale d'un hyperplan.
- c) Projecteurs orthogonaux : supplémentaire orthogonal d'un sev de dimension finie dans un espace préhilbertien, dimension du supplémentaire orthogonal dans un espace euclidien, expression de la projection orthogonale sur F de dimension finie à l'aide d'une base orthonormée de F , distance à un sev de dimension finie (atteinte en un point unique), cas des droites et des hyperplans (dont on connaît un vecteur normal).

À suivre : les séries entières