

TD 1: Dauphine

03/10/2011

lundi

102 Bis

$$UE_{math} = \underbrace{UE_{15}}_{\text{prénotée}} + \underbrace{UE_{13}}_{\text{BEY.}}$$

$$UE = \begin{cases} (UE_{15}) \times \frac{1}{2} \\ (UE_{13}) \times 1 \end{cases}$$

$$(UE_{13}) = \left\{ \begin{array}{l} 1^{\text{er}} \text{ Devoir contrôle} \\ 2^{\text{e}} \text{ C.C.} \end{array} \right\} +$$

moyenne de C.C.
coefficient $\left(\frac{1}{2}\right)$

note examen final.
coefficient $\left(\frac{1}{2}\right)$

Trans : absence, non 0 examen C.C.
absence de l'élève.

Def:

Soit f une fct définie, continue et dérivable sur un voisinage de $a \in \mathbb{R}$.

On appelle différentielle de f en pt a

$$df_a: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$h \longmapsto df_a h = f'(a) h.$$

Rq:

Question: à
Relation entre
la différentielle
et la dérivée
absolue?

Développement limite d'ordre 1:

Théor:

(voir Ex 7.5)

On considère une fonction définie, continue sur un voisinage de $a \in \mathbb{R}$.

Remarque:

dans le cas où a est un point de dérivation, on a:
la fonction admet une différentielle en a , l'égalité
pour la dérivée absolue.

La fonction f est dérivable $\iff$ il existe une fonction ε définie sur un voisinage V de 0 et continue en 0 (cà-d $\varepsilon(0) = 0$).

et pour $x \in \mathbb{R}$.

$$x - a \in V \implies f(x) = f(a) + (x - a) f'(a).$$

$$+ (x - a) \varepsilon(x - a).$$

Rq: On sait ε est continue en 0. $\varepsilon(0) = 0$

$$\lim_{x \rightarrow a} \varepsilon(x - a) = \lim_{x \rightarrow 0} \varepsilon(x) = 0.$$

Différentielle et Approximation affine.

①

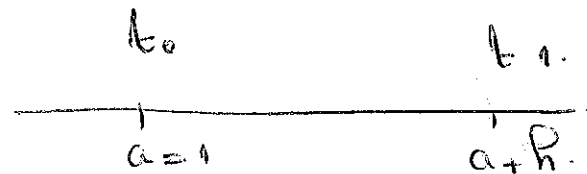
1) Variation absolue et différentielle

Déf:

Soit f une fonction définie sur un voisinage d'un réel a .
On appelle accroissement ou variation absolue de la fonction f la valeur suivante.

$$\Delta f_a(h) = f(a+h) - f(a).$$

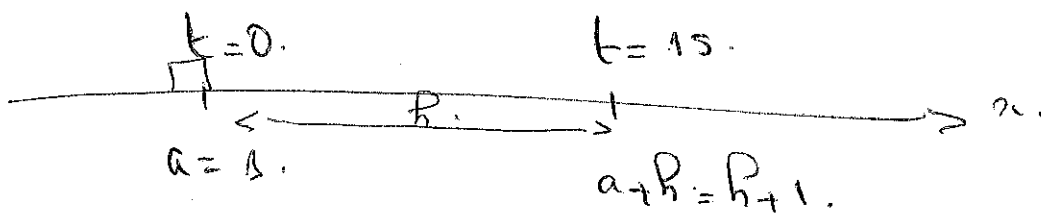
Exemple: $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto x^2$



$$a \in \mathbb{R}: \quad \Delta f_a(h) = (a+h)^2 - a^2 \\ = 2a + h^2$$

$$a=1 \quad \Delta f_1(h) = 2 + h^2.$$

Come application dans la vie courante.
Et si on a une voiture



$$\Delta V_1(h) = V(1+h) - f(1).$$

Variation de la vitesse moyenne d'une voiture

Approximation affine :

2

Soit f une fonction définie sur un voisinage de a tq.

$f'(a)$ existe

On appelle approximation affine :

$$\hat{P}_a(x) = f(a) + (x-a) f'(a).$$

$$= f(a) + x f'(a) - a f'(a)$$

$$= \underbrace{f'(a)}_{\alpha} x + \underbrace{f(a) - a f'(a)}_{\beta}.$$

$$\hat{P}_a(x) = \alpha x + \beta.$$

Rq : On sait que P_a tangente à la courbe f ,

$$y = f(a) + f'(a)(x-a).$$

Exemple :

$$f(x) = \exp x.$$

$$a = 0.$$

$$\begin{aligned} \exp_{P_0}(x) &= e^0 + (x-0) e^0 \\ &= 1 + x. \end{aligned}$$

Calculs quodés:

Soit f une fonction affine, c.à.d.

$$f(n) = \alpha n + \beta.$$

$$\begin{aligned}\Delta f_a(n) &= f(a+h) - f(a) \\ &= \alpha(n+h) + \beta - (\alpha n + \beta) \\ &= \alpha h.\end{aligned}$$

$$df_a(n) = f'(a)h = \alpha h.$$

On voit $\boxed{df_a(n) = \Delta f_a(n)}$ vrai si f est affine

Si f est peut qu'importe... ??

Théorème:

Soit f une fonction définie au voisinage de $a \in \mathbb{R}$.
définie en a

$$\text{pour } h \ll 1. \quad \Delta f_a(h) \simeq df_a(h).$$

$$\text{c.à.d.} \quad f(a+h) - f(a) \simeq f'(a)h.$$

et on définit l'erreur absolue:

$$\Delta f_a(h) - df_a(h).$$

$$\Delta P_a(h) = P(a+h) - P(a)$$

$$= (a+h)^3 - 3(a+h)^2 + 6(a+h) - a^3 + 3a^2 - 6a$$

$$= \cancel{a^3} + 3a^2h + 3ah^2 + h^3 - \cancel{3a^2} - 6ah - 3h^2 + \cancel{6a} + 6h - \cancel{a^3} + \cancel{3a^2} - \cancel{6a}$$

$$= \cancel{a^3} + \boxed{3a^2h + 3ah^2 + h^3 - 6ah - 3h^2 + 6h}$$

$$\Delta P_{-1}(h) = \cancel{3h} - \cancel{3h^2} + h^3 + \cancel{6h} - \cancel{3h^2} + 6h$$

$$= \cancel{12h} - 6h^2 + h^3$$

$$= h(h^2 - 6h + 12)$$

$$\Delta P_{-1}(h) = 3h - 3h^2 + h^3 + 6h - 3h^2 + 6h$$

$$= 15h - 6h^2 + h^3$$

$$\Delta P_1(h) = \cancel{3h} + \cancel{3h^2} + h^3 - \cancel{6h} - \cancel{3h^2} + 6h$$

$$= h^3 + 3h$$

(Eq. 10.1.1)
Best grad.

$$\text{Error} = \Delta P_a(h) - dP_a(h)$$

$$= \cancel{3a^2h} + \cancel{3ah^2} + h^3 - \cancel{6ah} - \cancel{3h^2} + 6h$$

$$- \cancel{3a^2h} + \cancel{6ah} - 6h$$

$$= 3ah^2 + h^3 - 3h^2$$

Ex 1,221,231,24

(3)

$$f(n) = x^3 - 3x^2 + 6x.$$

$$a \in \mathbb{R}.$$

1). $f \in \mathcal{P}$ et $T_{1,0}$ d'ici que $f(n)$ est un polynôme de $\mathbb{R}$.
par conséquent $f(n)$ est de C^1 .

2). $f' : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$.
 $n \longmapsto f'(n).$

$$dP_a : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$P \longmapsto dP_a(P) = f'(a) \cdot P.$$

3). $P \in \mathbb{R}$.

$$dP_a(P) = f'(a) P.$$

$$\text{Or } f'(n) = 3n^2 - 6n + 6.$$

Si on prend $a = 1$. $f'(1) = 3 - 6 + 6 = 3.$

$$dP_1(P) = f'(1) P = 3P.$$

* $a = -1$. $f'(-1) = 3 + 6 + 6 = 15.$

$$dP_{-1}(P) = f'(-1) P = 15P.$$

$$dP_a(P) = 3a^2 P - 6aP + 6P.$$

CH 8: Calculs approchés des variations.

1) Un des problèmes fondamentaux en Économie est la mesure des effets de la variation d'une variable économique sur une autre.

1) Fonction moyenne:

Déf.

Soit f une fonction économique positive (production, coût, demande) dépendant de la variable $x \in]0, +\infty[$.
(quantité, prix). La fonction moyenne, notée f_M , est définie par.

$$\forall x \in]0, +\infty[, \quad f_M(x) = \frac{f(x)}{x}.$$

2) Fonction marginale et variation absolue.

Déf.

Soit f une fonction économique définie, positive et dérivable sur $]0, +\infty[$. La fonction marginale notée f_m est définie sur $]0, +\infty[$ par

$$\forall x \in]0, +\infty[, \quad f_m(x) = f'(x)$$

Variation absolue :

Proposition : Soit une fonction économique (production, coût) définie sur $]0, +\infty[$ à valeurs positives, dérivable et dépendant de la variable x (quantité, prix). Si la variable x varie de a à $a + \Delta x$, alors la variation absolue de f est égale au produit de la fonction marginale (égale au pt. considéré a) par l'accroissement de la variable.

$$\Delta f_a(\Delta x) = f(a + \Delta x) - f(a) \approx f_m(a) \Delta x.$$

4) Variation relative et élasticité

Déf. Soit une fonction économique définie sur $]0, +\infty[$, strictement positive et dérivable dépendant de la variable x . On appelle élasticité de f la fonction définie par :

$$\forall x \in]0, +\infty[$$

$$e_f(x) = f'(x) \frac{x}{f(x)} = x \times \left(\ln(f(x)) \right)'$$

	Valeur exacte	Valeur approchée
Variation absolue	$\Delta f(\Delta n) = f(a + \Delta n) - f(a)$	$f'(a) \Delta n$
Variation relative	$\frac{f(a + \Delta n) - f(a)}{\Delta n}$	$ep(a) \approx \frac{\Delta n}{a}$

	Taux moyen	Taux instantané
Taux d'accroissement absolu	$\frac{f(a + \Delta n) - f(a)}{\Delta n}$	$f'(a)$
Taux d'accroissement relatif	$\frac{f(a + \Delta n) - f(a)}{\Delta n} \approx \frac{1}{f(a)}$	$\frac{f'(a)}{f(a)} = \ln'(f(a))$
Taux de variation relative	$\frac{\frac{f(a + \Delta n) - f(a)}{f(a)}}{\frac{\Delta n}{a}}$	$ep(a) = f'(a) \approx \frac{a}{f(a)}$

Continue de la composition $\subset$ garde.

Soit $f = h \circ g$.

$$\begin{array}{ccc} f: \mathcal{D}_f \subset \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{g} & \mathbb{R} \xrightarrow{h} \mathbb{R} \\ (x, y) & \longmapsto & g(x, y) = x \longmapsto h(x) \\ & & h(g(x, y)). \end{array}$$

$\left\{ \begin{array}{l} h \text{ ve fonction continue sur } g(\mathcal{E}) \subset \mathbb{R} \\ g \text{ " " " " } \mathcal{E}. \end{array} \right.$

Alors $f = h \circ g$ est continue sur $\mathcal{E}$.

Lemme d'extension

Soit $g: \mathbb{R} \setminus J \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$.
 $\quad \quad \quad x \longmapsto g(x).$

La fonction $g_1(x, y) = g(x) \quad \forall x \in \mathbb{R} \setminus J, y \in \mathbb{R}$.
 continue sur $J \times \mathbb{R}$.

La fonction $g_2(x, y) = g(y) \quad \forall x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \setminus J$.
 continue sur $\mathbb{R} \times J$.

Continuité sur un sous-ensemble de $\mathbb{D}f$.

soit f une fonction définie sur $\mathbb{D}f \subset \mathbb{R}^2$.

f est continue sur $\mathbb{D}f$, si f est continue en tout pt de $\mathbb{D}f$.

Génération algébriques

soient $f: \mathbb{D} \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$ continue sur $\mathbb{D}$.

$g: \mathbb{D} \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$ continue sur $\mathbb{D}$.

Alors $f+g, f-g, \lambda f, fg \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$

sont continues sur $\mathbb{R}$.

de plus si $g \neq 0$ sur $\mathbb{D}$, $\frac{f}{g}$ est continue sur $\mathbb{D}$.

Corollaire * toute fonction polynôme à deux de $\mathbb{R}^2$ est continue sur $\mathbb{R}^2$.

* toute fonction rationnelle ($\frac{P}{Q}$ ou $\frac{Q}{P}$ de polynôme) est continue sur $\mathbb{D}$.

$$f: I \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}.$$

La fonction f est dite continue en a si

$$\left\{ \forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0 \text{ tq } \forall x \in I, |x - a| < \eta \right.$$

$$\left. \text{ alors } |f(x) - f(a)| < \varepsilon \right\}$$

TD 5

Extrêma.

(1)

Si on dit extrême, ça veut dire soit un min, soit un max.

Déf: Extrême glob.

Soit $f: \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$.
 $x \mapsto f(x)$.

Soit $E \subset \mathcal{D}_f$, et $a \in E$, $\forall x \in E$.

$$\text{Si } f(x) - f(a) \leq 0 \iff f(x) \leq \underbrace{f(a)}_{\text{max.}}$$

On dit que f admet un max glob $\forall x \in E$.

$$\text{Si } f(x) - f(a) \geq 0 \iff f(x) \geq \underbrace{f(a)}_{\text{min.}}$$

On dit que f admet un min glob $\forall x \in E$.

Déf: Extrême local.

$f: \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$.
 $x \mapsto f(x)$

$E \subset \mathcal{D}_f$.

Soit $E \subset \mathcal{D}_f$ et $a \in E$ tq.

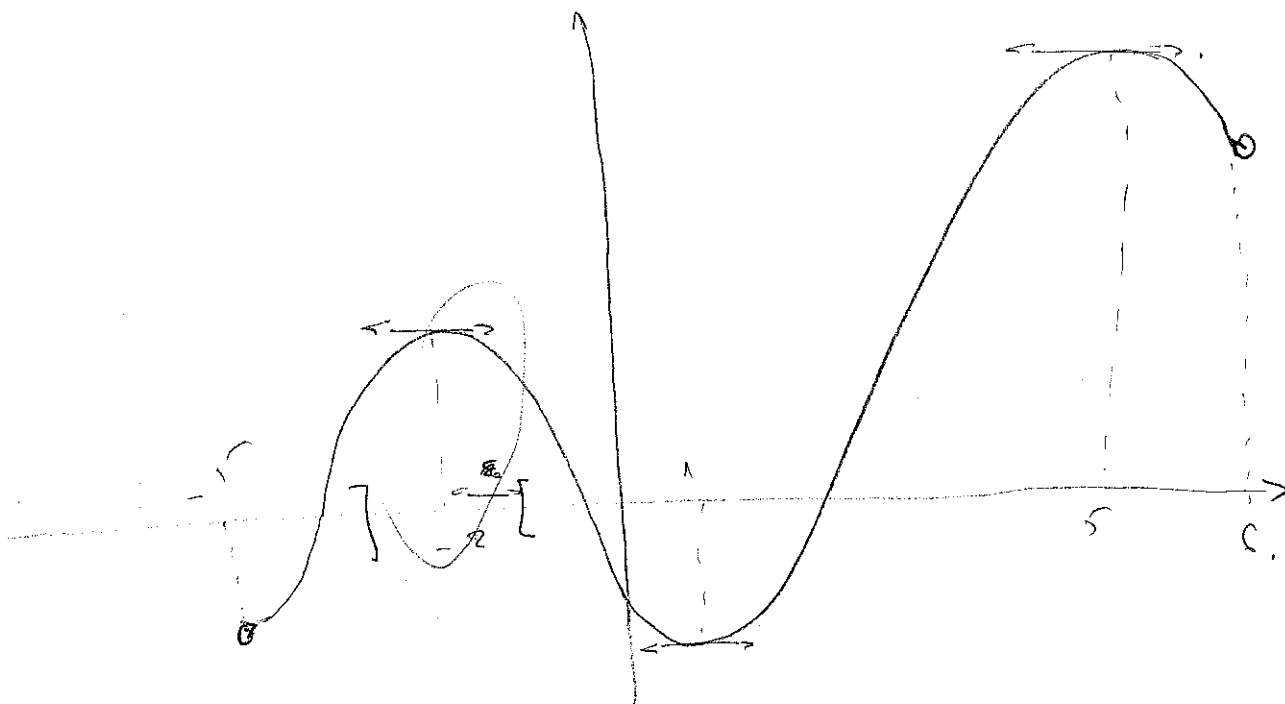
$$a \in]a-r, a+r[\cap E, r > 0$$

$$\text{Si } f(x) - f(a) \leq 0 \iff f(x) \leq \underbrace{f(a)}_{\text{max.}}$$

On dit que f admet un max local $\forall x \in]a-r, a+r[\cap E$.

$$\text{Si } f(x) - f(a) \geq 0 \iff f(x) \geq \underbrace{f(a)}_{\text{min.}}$$

On dit que f admet un min local $\forall x \in]a-r, a+r[\cap E$.



$f: [-1, 6] \rightarrow \mathbb{R}$

an pt. -2 max local

an pt. 1 min local
min global

an pt. 5 min local
max global

$x \in]-2-2, -2+2[$

Rq :

Donc tout le cours j'ai pu l'imprimer car $I \subset \mathcal{D}P$,
le fait que I ouvert est C.N. :

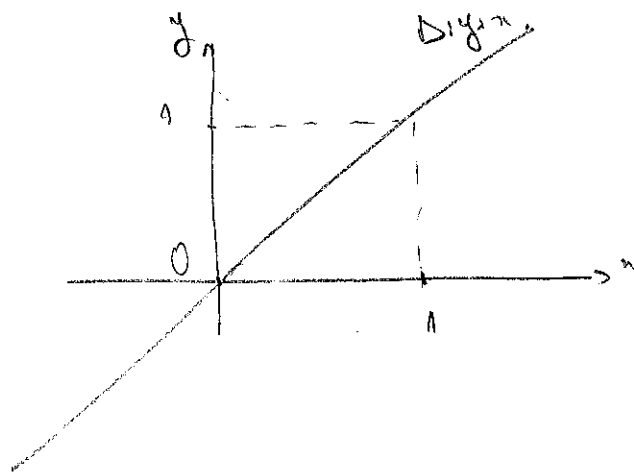
Contre exemple :

On prend $I = [0, 1]$.

$P: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto x$

$\mathcal{D}P = \mathbb{R}$

$I \subset \mathcal{D}P$ (car $[0, 1] \subset \mathbb{R}$).



unlike

P de C^1 sur $[0, 1]$.

$P'(x) = 1$.

du

$$P'(0) = 1$$

On s'en passe Graphique :

Graphique : On voit très bien que f admet un min au pt 0.
d'un max. au pt 1.

au pt 0 ni

$$\Rightarrow P'(0) = 0$$

absente.

du coup vous voyez l'importance de la condition que
 I soit un ouvert sur $\mathbb{R}$ pour le théorème du calcul
des Extrem.

Theory:

$$P: \mathbb{D}P \rightarrow \mathbb{R}$$

$$t_q \in \mathbb{C} \mathbb{D}P. \quad t_q \quad p \in \mathbb{C}^1$$

$$d \quad p'(a) = 0.$$

* Si P convexe sur $\bar{I}$.

$$P(+\infty) \text{ et } (-\infty)$$

II. Fonction dérivable sur un intervalle ouvert

(2)

soit $I =]a, b[$; ouvert

Condition nécessaire :

Théor.

Soit $f: \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ tq. $I \subset \mathcal{D}_f$

f dérivable sur I ; tq. $a \in I$

Soit $a \in I$:

si f admet un extremum sur $I \implies f'(a) = 0$

Attention :

la réciproque est fautive !!

c-à-d si $f'(a) = 0 \not\Rightarrow f$ admet un extremum.

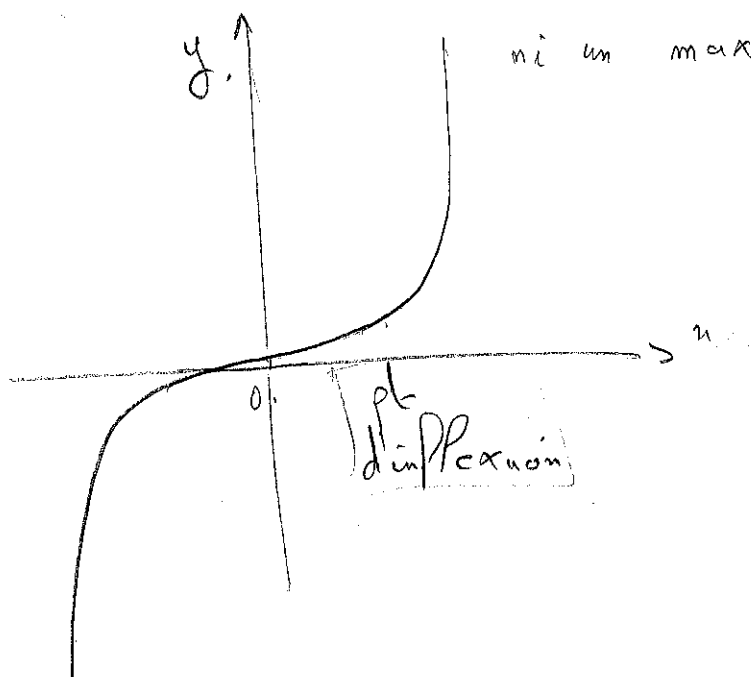
Contre exemple :

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $n \mapsto n^3$

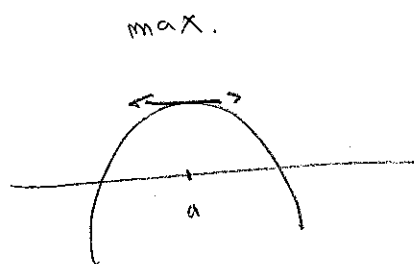
$$f'(n) = 3n^2$$

$f'(0) = 0$ mais le pt. 0 n'est

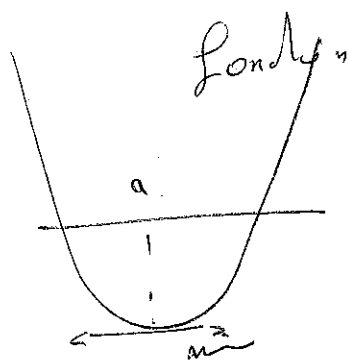
ni un max, ni un min.



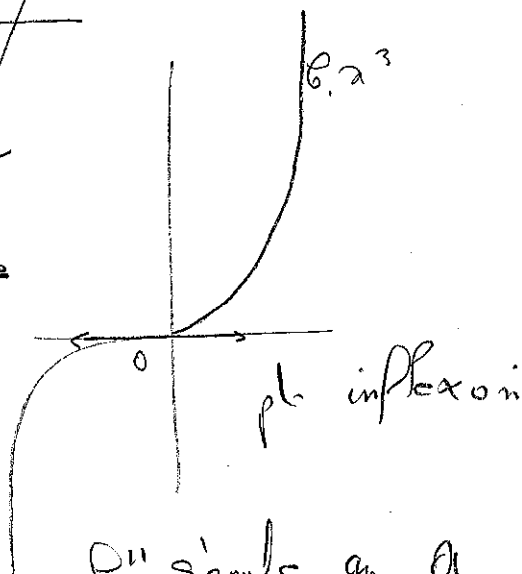
Rq: (Intérprétation Géométrique)
 Si $f'(a) = 0$ la tangente horizontale.



f : fonction
 concave
 au car



fonction
 convexe
 au car



f'' s'annule en a
 et change de signe

	$-\infty$	0	$+\infty$
$f''(x)$	-	0	+

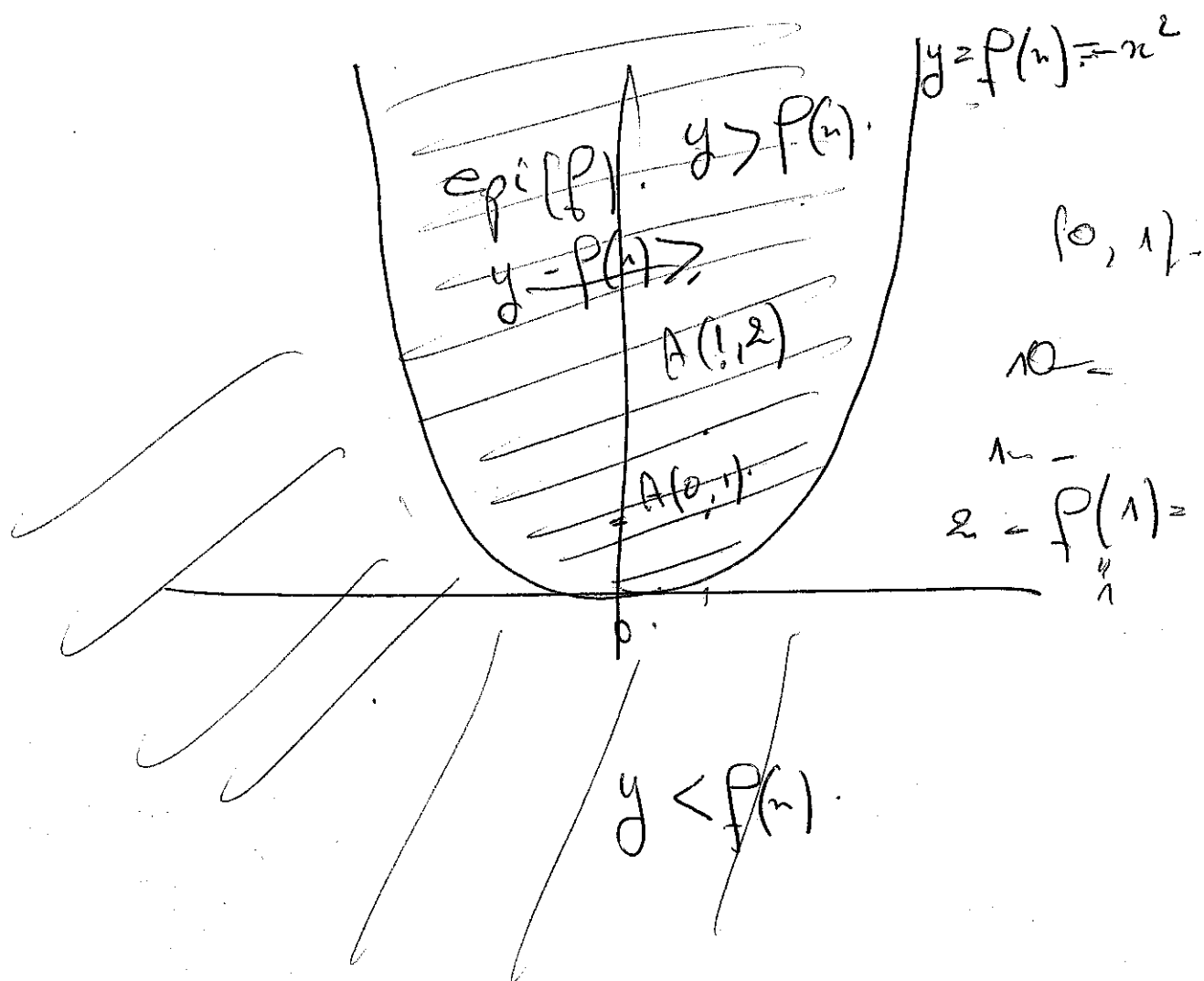
Def:

Si f est dérivable en a. et $f'(a) = 0$ tq $a \in \mathcal{D}f$.
 a s'appelle point critique

Exemple:

$$f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$x \longmapsto x^2.$$



$$A(1, 2) \quad \begin{matrix} x = 1 \\ y = 2 \end{matrix} \quad : \quad f(x) = 1^2 = 1.$$

$$y - f(x) = 2 - 1 \geq 0$$

Proposition : $f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ d'un point convexe
soit $f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$.

f est convexe sur $\mathbb{R} \iff \text{epi}(f)$ est convexe.

$$A = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / x^2 + y^2 - 6x + 4y + 5 \leq 0 \right. \\ \left. \text{et } -2 < x+y \leq 2 \right\}$$

$$C = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 ; 0 \leq |2x-2| < 1 \right\}$$

$$= \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \leq |2x-2| < 1 \right\}$$

$$= \mathbb{R}^2 \cap C_2 = C_2$$

Remarque: (justification que C admet un point non-justifié bien sûr).

$$C = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 / (x+2)^2 + y^2 > 4 \right. \\ \left. \text{et } x-y \leq -1 \right\}$$

Soit $M_t(0, t)$ avec $t \geq$

Soit $M_t(0, t) \in C$ avec $t \geq$

(en effet $(0+2)^2 + t^2 > 4$

et $0 - t \leq -1$

$\forall t \geq 1$)

Proposition (intersection de ~~sets~~ en d'ensemble convexe).

Soit ~~A_1 un convexe~~ $\rightarrow$ on nomme ~~par~~ P $\rightarrow$ A_1 un convexe
Soit $C_1, C_2, C_3, \dots, C_n$ un ensemble convexe
 $C_1 \cap C_2 \cap C_3 \cap \dots \cap C_n$ sera un ensemble convexe

Remarque:

~~pour~~ f

~~Epigraphe~~
Soit f une

$\rightarrow C$ un ensemble convexe $\forall (A, B) \in C$
 $[A, B] \in C$.

$\rightarrow$ une fonction convexe $\Leftrightarrow$
 $\forall n \in \mathcal{D}f; f''(n) \geq 0$.
 $\forall n \in \text{IC } \mathcal{D}f; f''(n) \geq 0$.

Définition Epigraphe d'une fonction

Soit ~~une fonction définie sur~~ $I \subset \mathcal{D}f$.

$$\text{epi}(f) = \{(n, y) \in I \times \mathbb{R}\}$$

$$f: \mathcal{D}f \subset \mathcal{D}f \longrightarrow \mathbb{R},$$
$$n \longmapsto y = f(n).$$

$$\text{epi}(f) = \{(n, y) \in I \times \mathbb{R} : y \geq f(n)\}.$$

$$\text{epi}(f) = \{(n, y) \in I \times \mathbb{R} : y - f(n) \geq 0\}.$$

Un sous ensemble C de $\mathbb{R}^2$ ou $\mathbb{R}^3$ est dit convexe.

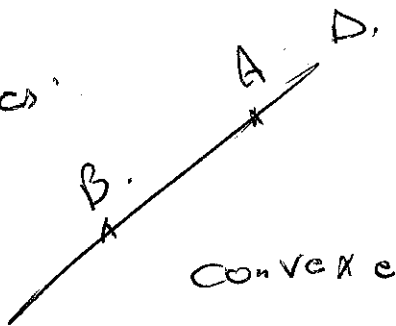
Si:

* $C = \emptyset$ ou

* ou $\forall (A, B)$ de points de C , $[A, B] \subset C$.
 c'est à dire $\forall A \in C, B \in C, \forall t \in [0, 1]$
 $(1-t)A + Bt \in C$.

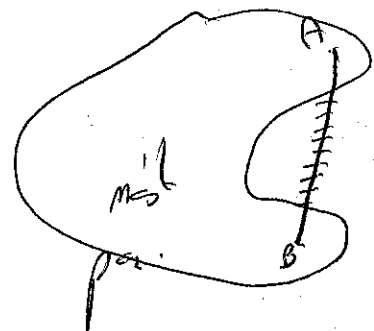
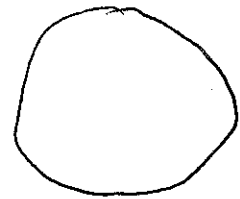
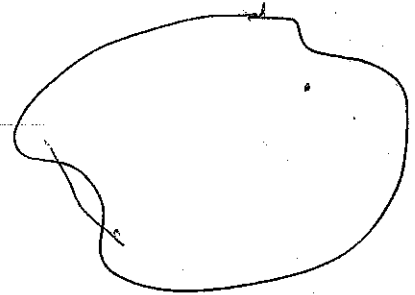
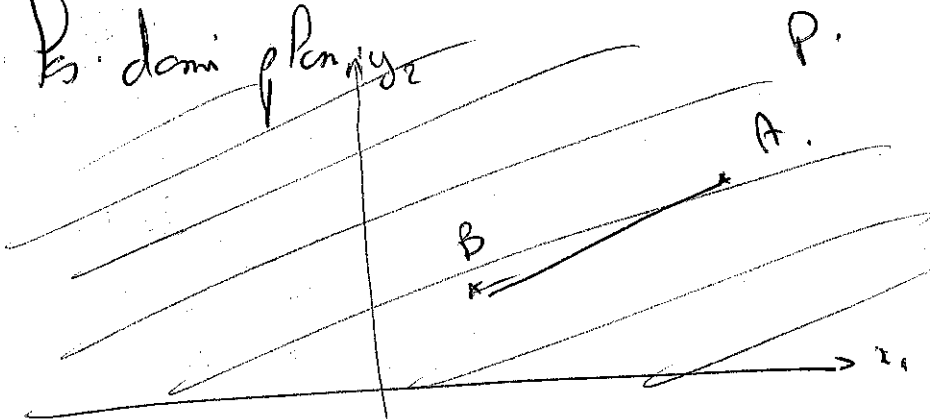
Exemples:

P_s droites:

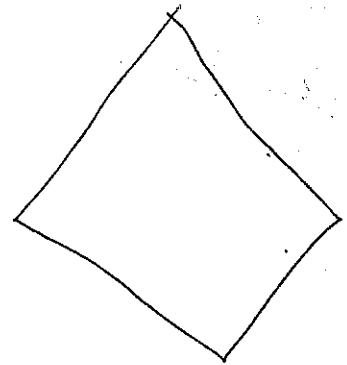
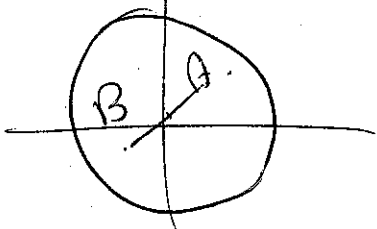


$[A, B] \subset D$.

P_s demi-plans:



P_s disques de $\mathbb{R}^2$ (disque)



$$B = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 < 2y \}$$

$$(3) \quad C = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid (x+1)^2 + y^2 > 4 \}$$

$$\text{d. } \{ x - y \leq -1 \}$$

$$\boxed{y \geq x - 1}$$

$$\boxed{y \leq -\frac{x}{2} - \frac{1}{2}}$$

D:

$$\gamma_t(0, t) \in C \quad \text{soit } t \geq 1$$

$$d(0, \gamma_t) = \sqrt{\quad}$$

6. Suppose que C est bornée, alors $\exists r > 0$

$$C \subset D(0, r).$$

Si on prend on pd. $k = 2r$ ~~avec~~

alors N_{2r} de C .

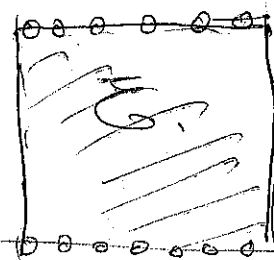
$$\text{car } N_{2r} \in D(0, r)$$

$$2r = d(0, N_{2r}) < r$$

$$2 \leq 1.$$

$$\gamma \in C$$

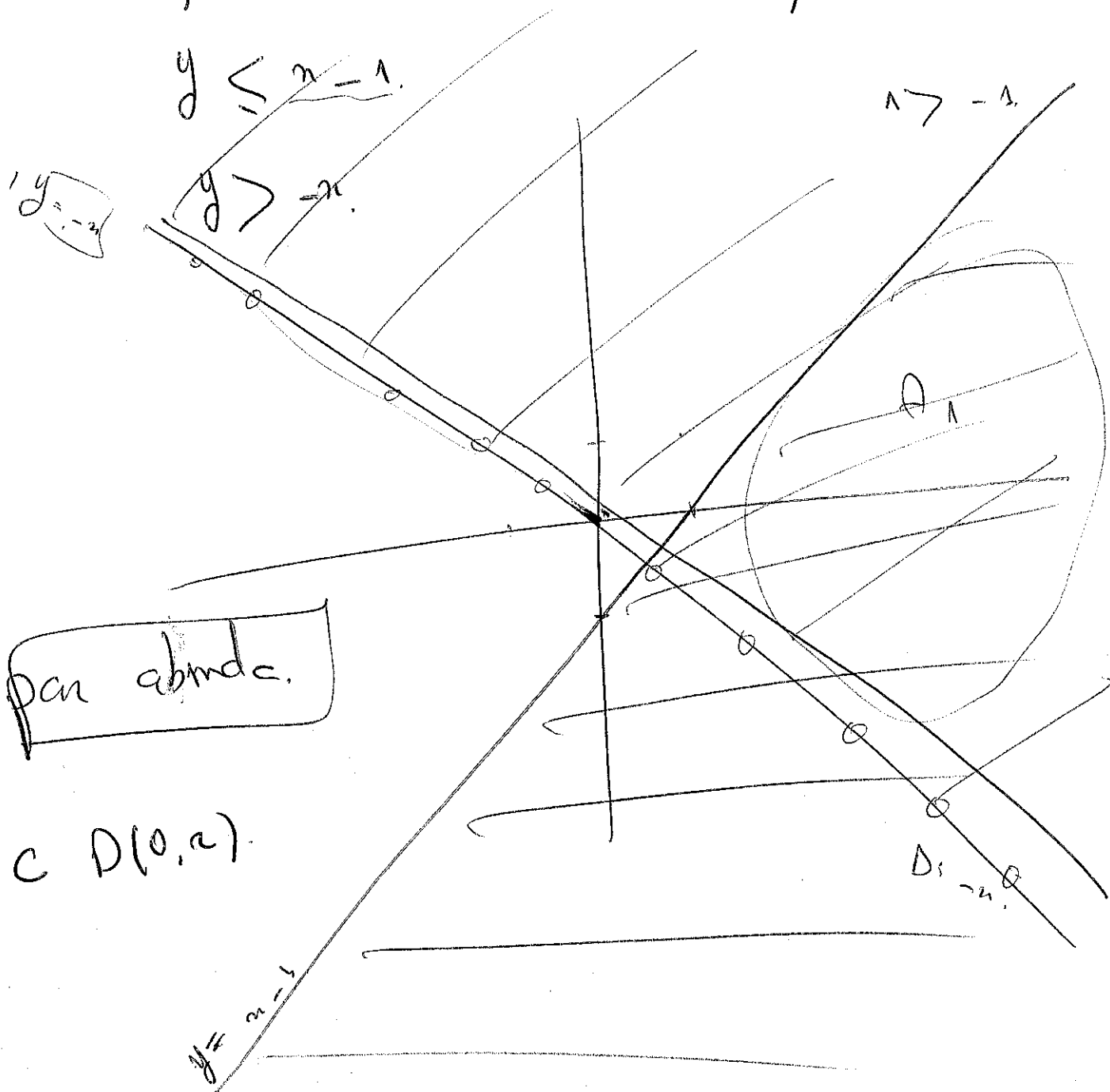
$$C \subset \bigcup_{i=1}^m B(x_i, r)$$



$$-1 \leq x \leq 1$$

donc $\exists m_1, m_2$ si ouvert $|x| \leq m_1 = 1$
 $m_2 = 2$ donc est bornée

$$\mathcal{A} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 < x+y \leq 1\}$$



per abmde.

$$A \subset D(0, \infty)$$

$$\text{Satz } \pi\left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}\right)$$

$$0 < \frac{1}{2} + \frac{1}{4}$$

$$\frac{1}{2} + (y-1)^2$$

$$x = -1$$

$$y = -1$$

$$\frac{1}{2} - 1 \geq 1$$

abmde.

$$d(0, Nt) = \sqrt{(t-0)^2 + (0-0)^2} = \sqrt{t^2} = t.$$

On suppose que C est bornée, alors $\exists r > 0$

$$\text{t.q. } C \subset D(0, r)$$

Si on prend $r = t = 2r$ alors.

$$N_{2r} \subset \mathbb{C}.$$

$$2r = t = d(0, N_{2r}) = \underline{t} = 2r \leq r$$

$2 \leq 1$

② développement limité de f à l'ordre 1 au pt 2

$$f(x) = f(2) + f'(2)(x-2) + (x-2)\varepsilon(x-2)$$

avec $\varepsilon(0) = 0$.

$$\text{Or } f(2) = \frac{1}{\sqrt{4+4+2}} = \frac{1}{\sqrt{10}}$$

$$\text{et } f'(2) = -\frac{3}{\sqrt[3]{10}}$$

donc

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{10}} - \frac{3}{\sqrt[3]{10}}(x-2) + (x-2)\varepsilon(x-2).$$

Position de l'élève:

$$f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$f: \mathbb{D}f \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$f: \mathbb{D}f \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$(x, y) \longmapsto f(x, y).$$

Défini comme d'habitude.

* continue

* dérivable ; ∇f

* $\nabla^2 f$

* D.L. d'une fonction à
deux variables.

* Convergence d'une fonction à 2 variables

* f Extrema (rel)

(max/min) : optimiser

d'une fonction à deux
variables

son contrôle de l'élève

$$f: \mathbb{D}f \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$n \longmapsto f(n).$$

* Dérivée Dérivée.

* continue

* dérivable ; $f'(n)$.

* Tableau de variation

* D.L. d'une fonction à une
seule variable.

* f converge à une seule
Extrema (tableau
de variation)
(min et max) :

optimisation d'une fonction
à une seule variable.

$$G_f = \{ \begin{matrix} (n, y) \in \mathbb{R}^2 \\ \hline (n, y) \end{matrix} \mid n \in D_f, \text{ and } y = f(n) \}$$

Conte de niveau:

* $\forall P_k \in \mathbb{R}$, on appelle conte de niveau P_k de la fonction f , l'ensemble C_{P_k} des pts $\pi(n, y)$

$$C_{P_k} = \{ (n, y) \in \mathbb{R}^2 \mid (n, y) \in \text{DP} \text{ et } f(n, y) = P_k \}$$

Remarque:

P_k P_k P_k conte de niveau sont st
l'intersection de la droite du graphe de la fonction
à deux variables de P_k plan
d'équation $z = P_k$.

$$f(x_0, y_0) = \lim_{y \rightarrow y_0} \frac{f(x_0, y) - f(x_0, y_0)}{y - y_0}$$

on pose $h = y - y_0$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0, h + y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

Notation

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = f'_x(x_0, y_0) = p.$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = f'_y(x_0, y_0) = q.$$

Définition (gradient de f).

Si les deux dérivées partielles existent au pt $\pi_0(x_0, y_0)$

On appelle gradient de f au pt π_0 . Pe vector de $\mathbb{R}^2$

$$\text{grad } f(\pi_0) = \text{grad } f(x_0, y_0) = \nabla f(\pi_0) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0), \right.$$

$$\left. \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \right).$$

Dans tout P₀ plan de courb.

Hyp: $f: \mathcal{D}_f \longrightarrow \mathbb{R}.$
 $(x, y) \longmapsto f(x, y)$

et U un ouvert.
t.q. $U \subset \mathcal{D}_f.$

① Fonctions partielles (Df).

Soit $A(a, b) \in \mathcal{D}_f$. $(a, b) \in \mathbb{R}^2$

Les fonctions partielles de f sont,

$$f_A^1(x) = f(x, b) \quad \text{cà d } b \text{ variable en } y \text{ st fixe.}$$

$$f_A^2(y) = f(a, y). \quad \text{cà d } a \text{ variable en } x \text{ st fixe}$$

② Dérivées partielles premières en un point:

Si $M_0 = (x_0, y_0) \in U$. sous P₀ Hypothèses (Hyp).

Alors P₀ dérivées partielles premières de f au pt M_0 sont

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x, y_0) - f(x_0, y_0)}{x - x_0}.$$

Si on note $h = x - x_0$; $x \rightarrow x_0$
 $\Leftrightarrow h \rightarrow 0$

$$\text{par } \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h + x_0, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}.$$

① Fonction à deux variables.

On appelle fonction de deux variables, toute application sur une partie DP de $\mathbb{R}^2$.

$$\text{soit } f: DP \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}.$$
$$(x, y) \longmapsto f(x, y).$$

② Graphe d'une fonction de deux variables.

soit f une fonction définie sur $DP \subset \mathbb{R}^2$

On appelle graphe de f .

$$G_f = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / (x, y) \in DP \text{ et } z = f(x, y) \}$$

③ Fonction affine (Définition)

On appelle fonction affine

$$f: DP \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}.$$

$$(x, y) \longmapsto f(x, y) = ax + by + c$$

$$a, b, c \in \mathbb{R}$$

Si $c = 0$ application linéaire.

$$\underbrace{2^n - y} \neq 0$$

D_1

$$\boxed{y = 2^n}$$

$\mathbb{R} \setminus D_1$

avec $D_1: y = 2^n$

$$x y = P.$$

$$y = \frac{P}{x}$$

P.

$$\begin{cases} x > 0 \\ y > 0 \end{cases}$$

$$P < 0.$$

$$\therefore P < 0.$$

$$\therefore P < 0$$

$$xy = P$$

$$C_P = \Phi.$$

$$C_P = \Phi$$

$$x^2 y^2 \neq 8.$$

$$\therefore P > 0$$

$$x y = P \Rightarrow$$

$$|xy| \neq 2\sqrt{2}.$$

$$C_P = \int (x, y) \in DP = B^2$$

$$xy = P$$

$$P = \frac{y}{x}.$$

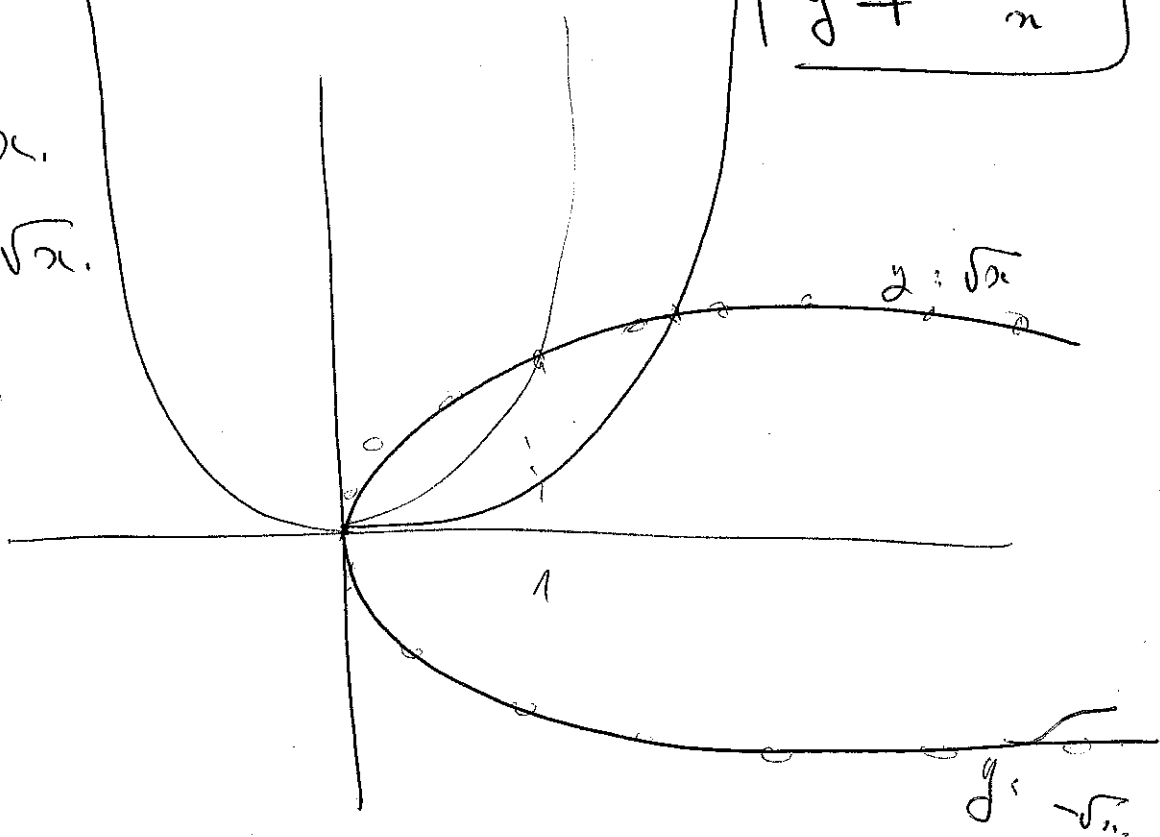
$$xy \neq 2\sqrt{2}.$$

$$y \neq \frac{2\sqrt{2}}{x}$$

$$y^2 \neq x.$$

$$y = \pm \sqrt{x}.$$

$$y = x^2$$



n.G

$$\begin{cases} y = x^2 \\ y = \sqrt{x} \end{cases}$$

$$x^2 = \sqrt{x}.$$

$$x^4 = x = 0$$

$$x^3(x-1) = 0$$

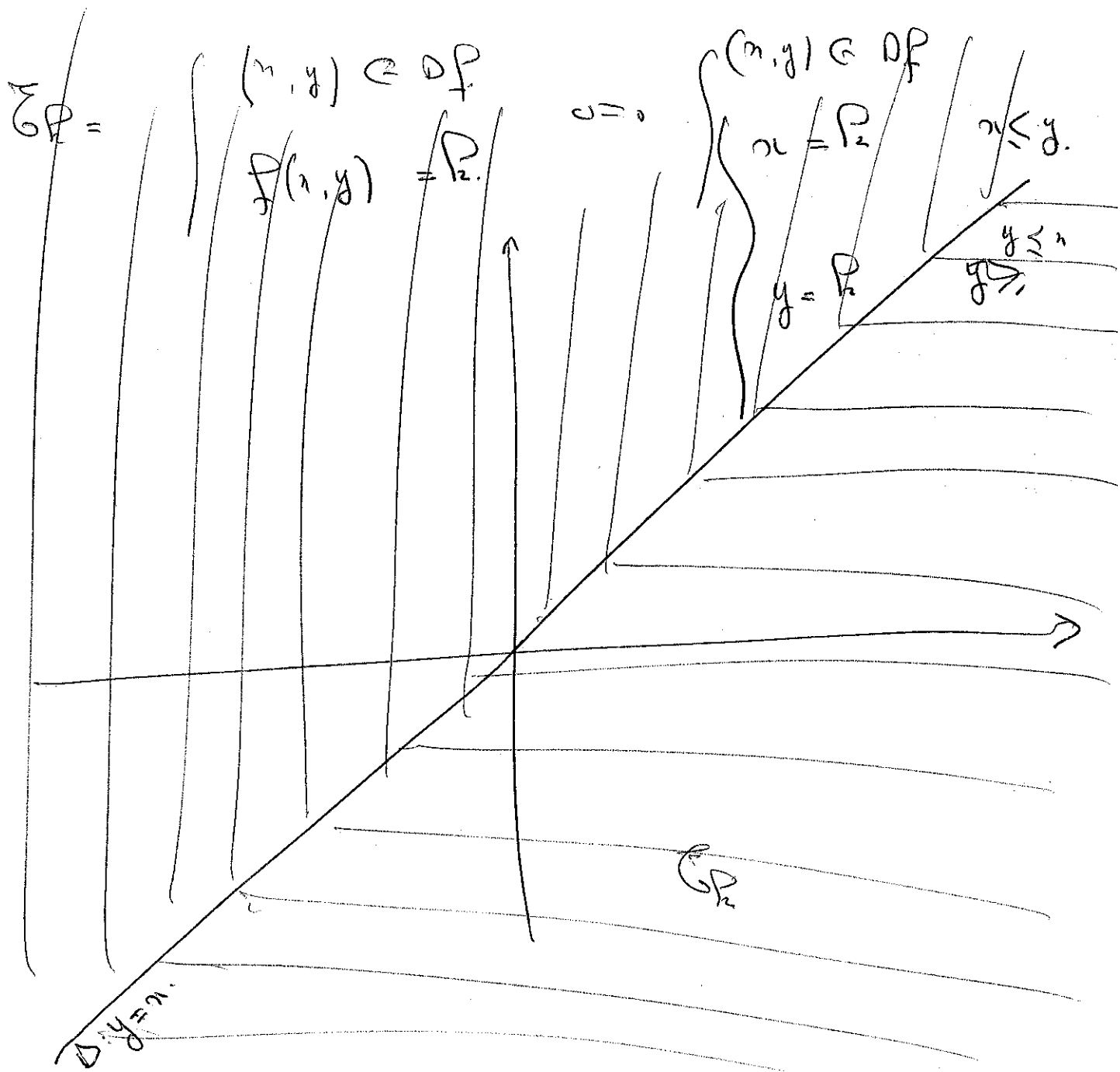
$$x = 0 \quad \text{or} \quad x = 1$$

$$f(x, y) = \min(x, y); \quad x, y \in \mathbb{R}.$$

Sketch

$$f(x, y) = \begin{cases} x & \text{if } x \leq y \\ y & \text{if } x > y \end{cases}$$

$$Df(x, y) = \mathbb{R}^2$$



$$\begin{array}{c}
 \text{Figure 1} \\
 \hline
 \text{Figure 2} \\
 \hline
 \text{Figure 3}
 \end{array}$$

$$\int \dots$$

$$G_2 \left\{ \begin{array}{l} |x^2 + y^2 - 1| = 1 \\ x^2 + y^2 - 1 < 1 \\ x^2 + y^2 - 1 > 1 \end{array} \right.$$

$$\begin{array}{l}
 \text{...} \\
 \text{...}
 \end{array}$$

Chapitre 17

D.L. à l'ordre 1 et différentielle des IB^2 .

* Dans toute la suite, on se place sous l'hypothèse

$$(Hyp) \quad \left\{ \begin{array}{l} f: Df \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}. \\ (n, y) \longmapsto f(n, y). \end{array} \right.$$

U un ouvert tel que $U \subset Df$.

Variation absolue, et déf.

Sous les hypothèses (Hyp), soit $\pi_0(n_0, y_0) \in U$.

On appelle communément ou variation absolue la quantité

$$\Delta f_{\pi_0}(h, k) = f(n_0 + h, y_0 + k) - f(n_0, y_0)$$

$$\begin{array}{ccc} n_0 & \xrightarrow{\text{varie}} & n_0 + h \\ y_0 & \longrightarrow & y_0 + k \end{array}$$

différentiel

Sous les hypothèses (Hyp), on considère f de C^1 sur U.

$\pi_0(n_0, y_0) \in U$, on appelle différentiel de f en pt π_0

$$\begin{array}{ccc} Df_{\pi_0} & U & \longrightarrow \mathbb{R}. \\ (h, k) & \longmapsto & h \cdot \frac{\partial f(\pi_0)}{\partial n} + k \cdot \frac{\partial f(\pi_0)}{\partial y} \end{array}$$

(1)

Autrement si $P = n - n_0$.

(2)

$$dP_{n_0}(n - n_0; y - y_0) = (n - n_0) \frac{\partial f(n_0)}{\partial n} + (y - y_0) \frac{\partial f(n_0)}{\partial y}.$$

Si on note $\vec{P} = \begin{pmatrix} P_1 \\ P_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n - n_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix}$.

Alors.

$$|dP_{n_0}(P, P)|_2 \leftarrow \vec{\nabla} f_{n_0}(\vec{P}, \vec{P}); < \vec{\nabla} f_{n_0}, \vec{P} >$$

Développement limité à l'ordre 1

Théorème Soit P_0, P_1, P_2 , f fonction de $\mathbb{C}^1$ sur $\mathcal{U}$.

$n_0, y_0 \in \mathcal{U}$. Alors $\exists$ une fonction ε

continue au voisinage de $D(0,0)$ tq $\varepsilon(0,0) = 0$.

et $\forall (P_1, P_2) \in D(0,0)$.

$$f(n_0 + P_1, y_0 + P_2) = \cancel{f(n_0, y_0)} + \cancel{P_1 \frac{\partial f(n_0)}{\partial n}}$$

$$= f(n_0, y_0) + dP_{n_0}(P_1, P_2) + \|(P_1, P_2)\| \varepsilon(P_1, P_2).$$

$$= f(n_0, y_0) + P_1 \frac{\partial f(n_0)}{\partial n} + P_2 \frac{\partial f(n_0)}{\partial y} + \sqrt{P_2^2 + P_1^2} \varepsilon(P_1, P_2)$$

Par conséquent $f(n_0, y_0) + P_1 \frac{\partial f(n_0)}{\partial n} + P_2 \frac{\partial f(n_0)}{\partial y}$ est l'approximation affine on note $\hat{f}_{n_0}$.

Fonctions convexe ou concave à deux variables

Déf pour les fonctions de C^1 :

soit f et $f^{n,t}$ de C^1 sur un ouvert U de $\mathbb{R}^2$.

C un sous ensemble $\subset U$.

Convexe.

On note $\mathcal{P}_f(C) = \{ (n,y) \in C \text{ tq } f(n,y) = z \}$

f est convexe sur C si $\mathcal{P}_f(C)$ est situé au dessus de tous ses plans tangents. c.a.d.

$\forall (n,y) \in C; \forall (n_0, y_0) \in C$.

$$f(n,y) \geq \left(\hat{f}_{(n_0)} = f(n_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial n}(n_0)(n-n_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(n_0)(y-y_0) \right)$$

* f est concave sur C si $\mathcal{P}_f(C)$ est situé au dessous de tous ses plans tangents c.a.d

$\forall (n,y) \in C; \forall (n_0, y_0) \in C$.

$$f(n,y) \leq \left(\hat{f}_{(n_0)} = f(n_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial n}(n_0)(n-n_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(n_0)(y-y_0) \right)$$

Rq:

Toute fonction affine est à la fois convexe et concave sur $\mathbb{R}^2$

Théorème pour les fonctions de C^2 .

Soit f une fonction de C^2 sur un ouvert U .

C un ensemble convexe $\subset U$.

$$\text{Notons } D^2 f(x, y) = \text{Hess } f = \begin{pmatrix} r & s \\ s & t \end{pmatrix}$$

Alors * Si $\forall (x, y) \in C$; et $-s^2 \geq 0$

et $(r \geq 0$ et $t \geq 0)$ $\Rightarrow f$ convexe

* Si $\forall (x, y) \in C$ et $-s^2 \geq 0$

et $(r \leq 0)$ et $(t \leq 0)$ $\Rightarrow f$ concave

* Si $\nexists \exists (x, y) \in C$ tq $rt - s^2 < 0$

en (x, y) $\rightarrow$ alors f n'est pas ni convexe, ni concave.

Combinaison linéaire à coefficients ≥ 0 .

* Si f et g sont convexes (resp concaves) sur $C \subset \mathbb{R}^2$
et si $\alpha, \beta \in \mathbb{R}_+$ alors

$\alpha f + \beta g$ est convexe sur C .

Leve d'extension:

Si $f: I \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ est convexe (resp concave)

* La fonction $g(x, y)$

$g: I \times \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$
 $(x, y) \longmapsto f(y)$ est convexe (resp concave)

* La fonction $h: \mathbb{R} \times I \longrightarrow \mathbb{R}$

$(x, y) \longmapsto f(y)$ est convexe

sur $\mathbb{R} \times I$.

Composition:

Fonction affine composée par une fon

Proposition

soit h une fonction affine sur $\mathbb{R}^2$ et f une fonction sur I

Alors $f \circ h$ est convexe $C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 /$
 $h(x, y) \in I\} \subset \mathbb{R}^2$

Proposition 21 (composition par le pnt d'ordre
soit g la fonction convexe sur C de $\mathbb{R}^2$.

$f: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ convexe, convexe

sur I Alors $f \circ g$ est convexe

$$\Delta P_{f_{n_0}}(h, k) = f(n_0 + h, y_0 + k) - f(n_0, y_0)$$

z

$$\Delta P_{f_{(0,1)}}(h, k) = f(h, 1+k) - f(0, 1)$$

$$= \frac{h}{e^{1+k}} - e^0$$

$$\overline{n} = n_0 + \overline{h}$$

$\frac{dP}{dh}$

$$\Delta P_{f_{n_0}}(h, k) = dP_{f_{n_0}}(h, k)$$

$$\overline{\frac{\partial f}{\partial h}} = \overline{0} + \overline{\frac{0,1}{h}}$$

$$0,8 = 1 - 0,2$$

$dP_{f_{(0,1)}}$

$$dP_{f_{n_0}}(h, k) = h \frac{\partial f(n_0, y_0)}{\partial n_0} + k \frac{\partial f(n_0, y_0)}{\partial y_0}$$

$$= (n - n_0)$$

D.L. à l'ordre 2.

(1)

① Théorème (Formule de Taylor - Young à l'ordre 2).

Soit $f : U \subset \mathbb{R}^2 \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$.

$$(x, y) \longmapsto f(x, y).$$

et $M_0 = (x_0, y_0) \in U$. Alors, il existe une fonction sur un disque de centre $(0,0)$ tq $\varepsilon(0,0) = 0$ et $\forall (h, k) \in \mathcal{D}(0,0)$

$$\begin{aligned} f(x_0 + h, y_0 + k) &= f(x_0, y_0) + h \cdot \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \\ &+ \frac{1}{2} \left(h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x_0, y_0) + k^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x_0, y_0) + 2hk \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0, y_0) \right) \\ &+ h^2 + k^2 \varepsilon(h, k) \end{aligned}$$

D.L. à l'ordre 2 au pt $M_0(x_0, y_0)$.

Rq ①

$$h = x - x_0.$$

$$k = y - y_0.$$

$$\begin{aligned} f(x, y) &= f(x_0, y_0) + (x - x_0) \frac{\partial f}{\partial x}(M_0) + (y - y_0) \frac{\partial f}{\partial y}(M_0) \\ &+ \frac{1}{2} \left((x - x_0)^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(M_0) + (y - y_0)^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(M_0) + 2(x - x_0)(y - y_0) \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(M_0) \right) \\ &+ (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 \varepsilon(x - x_0, y - y_0) \end{aligned}$$

Rq 2

$$h \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) + h \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = df_{\pi_0}(h, h) = \langle \nabla f(\pi_0), \begin{pmatrix} h \\ h \end{pmatrix} \rangle$$

~~Par analogie~~

Par convention, notons la forme quadratique de f .

$$d^2f_{\pi_0}(h, h) = h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x_0, y_0) + h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x_0, y_0) + 2hh \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0, y_0)$$

Par suite:

La nouvelle écriture du D.L. à l'ordre 2 s'écrit

$$f(x_0 + h, y_0 + h) = f(x_0, y_0) + df_{\pi_0}(h, h) + \frac{1}{2} d^2f_{\pi_0}(h, h) + (h^2 + h^2) \varepsilon(h, h)$$

pour faire le point, nous établissons une forme qui ressemble à un D.L. à l'ordre 2 pour f en fonction de la variable

③. Par définition (en utilisant le résultat de Rong)

$$d^2f_{\pi_0}(h, h) = h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + h^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + 2hh \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$$

$$= h^2 a + h^2 b + 2hh c.$$

Proposition:

si $at - s^2 > 0$ et ($a > 0$ et $t > 0$) alors on
voisinage de point π_0 . $\mathbb{C}P / \pi_0$.

si $at - s^2 \neq 0$ $\pi_0 / \mathbb{C}P$.
($a < 0$ et $t < 0$).

si $at - s^2 < 0$ la surface réelle de P traverse
le plan π_0 .

④ Position du plan tangent par rapport à la surface
dich. courbe de f .

Nous rappelons l'équation du plan, lq en

$$P_0 = (x_0, y_0, f(x_0, y_0)) \text{ est d'}$$

$$\begin{aligned} z = \hat{f}_{P_0} &= f(x_0, y_0) + d f_{P_0}(h, k) \\ &\quad \text{avec } h = x - x_0, \quad k = y - y_0 \\ &= f(x_0, y_0) + (x - x_0) \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) + (y - y_0) \frac{\partial f}{\partial y}(x_0) \\ &= f(x_0, y_0) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_0). \end{aligned}$$

D.2 à l'ordre 2 de f .

$$f(x_0 + h, y_0 + k) = f(x_0, y_0) + d f_{P_0}(h, k) + \frac{1}{2} d^2 f_{P_0}(h, k) + R_2 + R_2^2 \varepsilon(h, k).$$

Par conséquent

la position du courbe de f par rapport à ce plan.
on fait la diffusion.

$$\begin{aligned} f(x_0 + h, y_0 + k) - z &= \frac{1}{2} d^2 f_{P_0}(h, k) + R_2 + R_2^2 \varepsilon(h, k) \\ &= \frac{1}{2} (a h^2 + 2s h k + b k^2). \end{aligned}$$

② Déterminant de la Hessienne

Exemple 11:

Soit $f \in C^2$ tq $f: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.
 $(x, y) \mapsto f(x, y)$.

On appelle det de la matrice Hessienne.

$$\det \text{Hess.} = \begin{vmatrix} a & s \\ s & b \end{vmatrix} = ab - s \times s = ab - s^2$$

③ Signe de la forme quadratique à la matrice Hessienne

Soit a, s, b la matrice Hess. = $\begin{pmatrix} a & s \\ s & b \end{pmatrix}$ d.

$$d^2P_{M_0} \text{ la forme quadratique associée} = aR^2 + 2sRQ + bQ^2$$

* Si $ab - s^2 > 0$ d.

* Si $a > 0$ ou $b > 0$
 Si $a < 0$ ou $b < 0$

alors $d^2P_{M_0} > 0$
 alors $d^2P_{M_0} < 0$

Si $ab - s^2 = 0$ la forme quadratique change de signe

Dans tout le chapitre ; notons (H_2) P.P. pol. Réc.
Suivantes

$H_2 = \left\{ \begin{array}{l} \text{soit } f: \mathcal{D}f \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R} \text{ continue} \\ (n, y) \longmapsto f(n, y) \\ * U \text{ ouvert } \subset \mathcal{D}f. \\ * g: \mathcal{D}g \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R} \text{ et } U \subset \mathcal{D}g. \\ * \text{On suppose } f \text{ et } g \text{ sont au moins} \\ \text{de } C^1 \text{ sur } U. \end{array} \right.$

Position de Problème:

(P1) Déterminer les Extremes de f sur un ouvert U .
 (chapitre 23) $\subset \mathcal{D}f \subset \mathbb{R}^2$

(P2) : Déterminer les Extremes de f sur un ouvert U .
 Pourquoi $\underbrace{g(n, y) = 0}_{\text{contrainte}} \quad \forall (n, y) \in U$

$\Rightarrow$ Déterminer les Extremes de f sur E .

avec $E = \{(n, y) \in U \mid g(n, y) = 0\}$

(P3 n'est pas ouvert).

①

Cas d'

① 1^{re} Méthode : Cas d'une Pauson explicite.

On dit que la Pauson est explicite, si on peut exprimer une des variables en fonction de l'autre :

Exemple :

Soient $f(x, y) = x^2 + y$.

DP.

; la contrainte

$$g(x, y) = x^3 + y = 0$$

$$DP = \mathbb{R}^2.$$

$$Dg = \mathbb{R}^2.$$

On prend $U = \mathbb{R}^2$ ouvert.

$$g \quad E = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid g(x, y) = x^3 + y = 0\}.$$

$$g(x, y) = y + x^3 = 0 \Leftrightarrow \boxed{y = -x^3}.$$

$$f(x, y) = f(x, -x^3) = \boxed{x^2 - x^3} = \varphi(x).$$

On se ramène à un problème d'extremum sous contrainte à une seule variable.

idées - Étudier la fonction φ .

- Tableau Variation de φ .

- à l'aide T.V on trouve P_3 Extrem de φ .

- par suite P_3 Extrem de f sous P_0 -
contrainte.

Exemple 2:

Sol $f(x, y) = x + 2y$.

$$g(x, y) = x^2 + xy + y + y^2 + 2 = 0.$$

$$g(x, y) \Leftrightarrow y^2 + (x+1)y + x^2 + 2 = 0$$

$$\Delta = (x+1)^2 - 4(x^2 + 2).$$

$$y_1 = \frac{-(x+1) - \sqrt{\Delta}}{2}$$

$$y_2 = \frac{-(x+1) + \sqrt{\Delta}}{2}.$$

La méthode explicite ~~sur~~ par ch. cas par cas.
pour déterminer P_3 Extrem.

2^{ème} Méthode: Méthode de Lagrange:

Conditions nécessaires ou conditions du premier ordre:

Théo: (Théorie Extrema liée)

Soient f et g deux fonctions de C^1 sur un ouvert $U \subset \mathbb{R}^2$.

* Si $(\bar{x}, \bar{y})$ est un extrémum (local ou global) de f sur U et sous le contrainte $g(\bar{x}, \bar{y}) = 0$

alors: ~~l'une des deux~~ il vérifie l'une des deux conditions suivantes

① $g(\bar{x}, \bar{y}) = 0$ et $\nabla g(\bar{x}, \bar{y}) = 0$ (cas spécial)

② $g(\bar{x}, \bar{y}) = 0$ et $\nabla g(\bar{x}, \bar{y}) \neq 0$ (cas générique)

et $\exists \lambda \in \mathbb{R}$ tq

$$\boxed{\nabla f(\bar{x}, \bar{y}) - \lambda \nabla g(\bar{x}, \bar{y}) = 0.}$$

Equations des tangentes aux courbes de niveau:

* Soit $f: \mathcal{D}f \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$.
 $(n, y) \longmapsto f(n, y)$

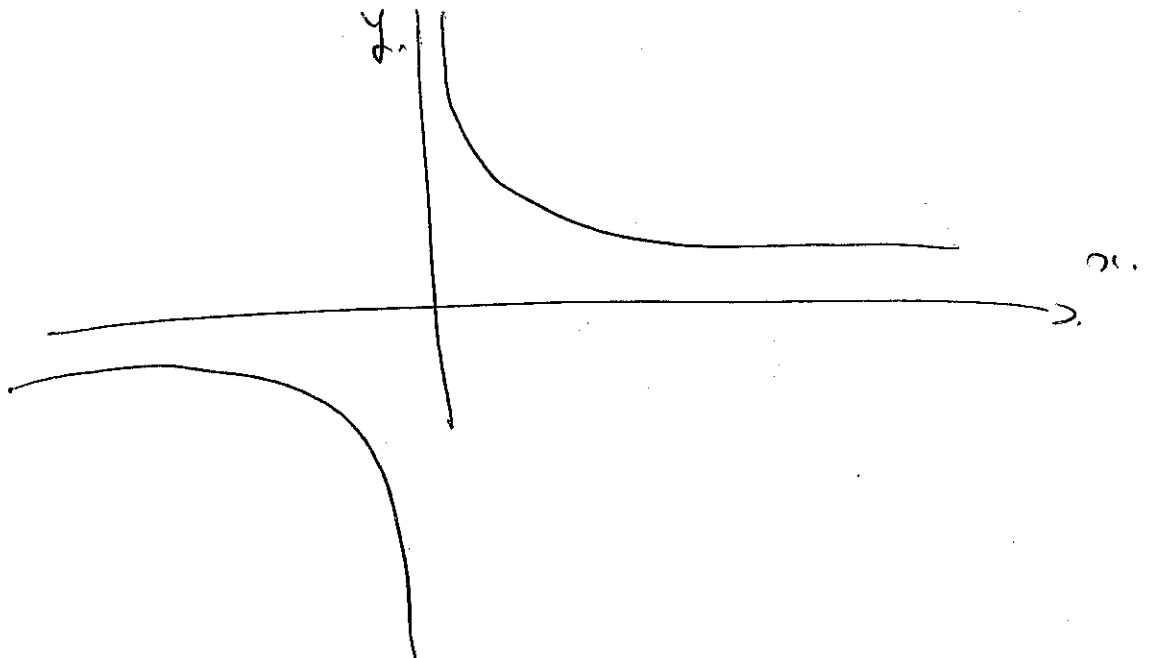
Courbe de niveau de f :

$$C_{P_2} = \left\{ \begin{array}{l} (n, y) \in \mathcal{D}f. \\ \text{t.q. } f(n, y) = P_2 \end{array} \right. \quad \text{avec } P_2 \in \mathbb{R}$$

~~Les courbes de niveau~~ sont des fonctions en une seule variable c-à-d. ~~$C_{P_2} = \{ g \in \mathbb{R} \text{ t.q. } \dots \}$~~

Exemple: Si $f(n, y) = xy$.

$$\text{donc } C_{P_2} = \left\{ \begin{array}{l} (n, y) \in \mathcal{D}f. \\ y = \frac{P_2}{n}. \end{array} \right.$$

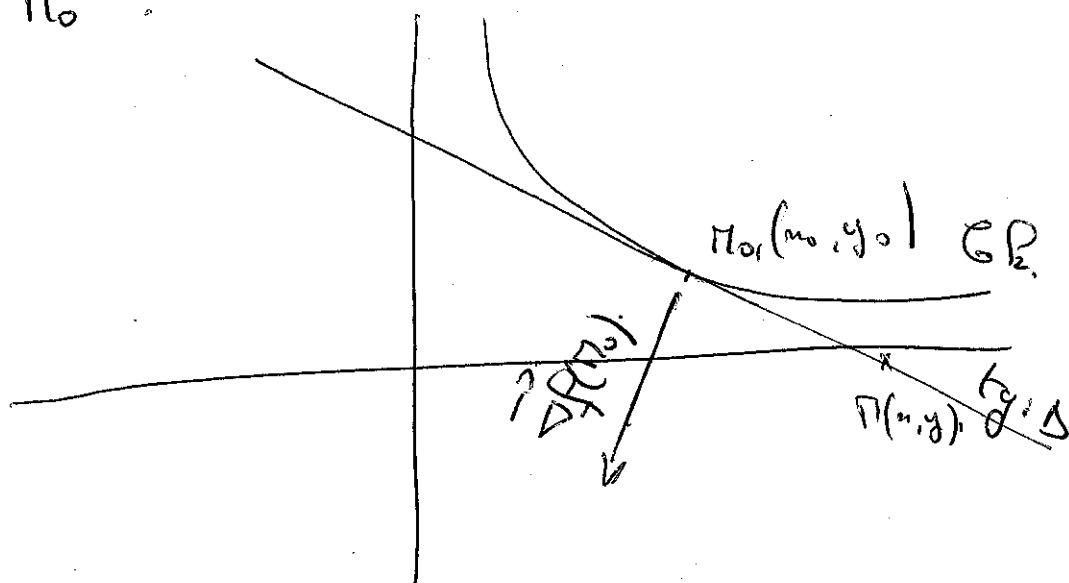


Théorème admis

Soit f une fonction de C^1 sur U (ouvert) $\subset \mathbb{R}^2$.

tel que $\Pi_0(x_0, y_0) \in U$. alors

Le gradient de f au pt $\Pi_0(x_0, y_0)$ est orthogonal
à la tg en Π_0 à la courbe de niveau passant
par Π_0 .



Rq:

Soit $\Pi(x, y) \in D$ (tg tangente).

un $\vec{v}$ vecteur directeur de la tg sera :

$$\vec{M\Pi_0} = \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix}.$$

et donc $\langle \vec{\nabla f}(\Pi_0); \vec{M\Pi_0} \rangle \geq 0$.

$$\left\langle \begin{pmatrix} \frac{\partial P}{\partial x}(M_0) \\ \frac{\partial P}{\partial y}(M_0) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} \right\rangle \geq 0$$

$$\frac{\partial P}{\partial x}(M_0) \cdot (x - x_0) + \frac{\partial P}{\partial y}(M_0) \cdot (y - y_0) = 0$$

équation.

Conclusion: (équation de tg).

Soit f ne fonction de C^1 sur U .

C_P , la courbe de niveau P_1 .

$M_0(x_0, y_0) \in C_P$.

Si $\nabla P(M_0) \neq 0$ alors l'équation de la tangente à la courbe C_P au point M_0 s'écrit

$$\frac{\partial P}{\partial x_0}(x_0, y_0) \cdot (x - x_0) + \frac{\partial P}{\partial y_0}(x_0, y_0) \cdot (y - y_0) = 0$$

Direction d'accroissement optimal de la fonction

Proposition : Soit f une fonction de C^1 sur U .

$\pi_0 (x_0, y_0) \in U$ (ouvert).

On note $\vec{v} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix}$ tq $\|\vec{v}\| = 1$ avec $\alpha > 0$.

Alors l'accroissement

$$\Delta f_{\pi_0}(p_1, p_2) = f(x_0 + p_1, y_0 + p_2) - f(x_0, y_0)$$

sera le plus grand possible.

$$\text{si } \vec{v} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix} = \lambda \vec{\nabla} f(\pi_0) = \lambda \cdot \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)$$

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(\pi_0) \\ \frac{\partial f}{\partial y}(\pi_0) \end{pmatrix} = \lambda \vec{\nabla} f(\pi_0)$$

① Définition :

Soit $Z(n, y) = f(n, y) - \lambda g(n, y)$.

La fonction Z est appelée Lagrangien du problème (P_2) .

Rq. Sous l'ensemble $E = \{(n, y) \in U \mid g(n, y) = 0\}$.

$$Z(n, y) = f(n, y).$$

A autre ph. de Lagrange

② Définition :

Si $(\bar{n}, \bar{y})$ vérifie la 1^{ère} condition du Théorème
alors on dit que $(\bar{n}, \bar{y})$ est un pt extrême du
deuxième espèce du (P_2)

Si $(\bar{n}, \bar{y})$ vérifie la 2^{ème} condition.

alors on dit que $(\bar{n}, \bar{y})$ est un pt extrême du
premier espèce du (P_2)

Devoir de Maison 3

Durée : 2 H

Question de cours. Soit f une application linéaire de $\mathbb{R}^n$ dans $\mathbb{R}^m$ et soient $\mathcal{B}$ et $\mathcal{C}$ des bases de $\mathbb{R}^m$ et $\mathbb{R}^n$, respectivement. Donner la définition de la matrice de f dans les bases $\mathcal{B}$ et $\mathcal{C}$.

Exercice 1. Soit A la matrice 3×4 définie par

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -4 & -1 & -2 \\ -6 & -2 & 1 & -2 \\ 3 & -4 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Soit $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'application linéaire définie par $f(v) = Av$ pour tout $v \in \mathbb{R}^4$.

- Déterminer une base de $\ker(f)$.
- Déterminer le rang de f en utilisant le Théorème du rang.
- Compléter la base de $\ker(f)$ ci-dessus en une base de $\mathbb{R}^4$.
- Déterminer des bases $\mathcal{B}$ et $\mathcal{C}$ de $\mathbb{R}^4$ et $\mathbb{R}^3$ respectivement, dans lesquelles la matrice de f est la matrice

$$A' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Exercice 2. Soit A la matrice 3×3 définie par

$$A = \begin{pmatrix} -2 & -2 & -1 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

- Déterminer $\det(A)$.
- Déterminer A^{-1} .

Exercice 3. Soit A la matrice 3×3 définie par

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 4 & 5 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}.$$

- Déterminer les valeurs propres de A .
- Déterminer une matrice inversible P telle que $P^{-1}AP$ est diagonale.
- Déterminer la matrice $A' = P^{-1}AP$.

$$f(x, y) = xy$$

$$g(x, y) = \frac{1}{x} + \frac{1}{y}$$

a) Étendre de f sur $\mathbb{R}^2$: (pts critiques + matrice des.
pts critiques ($\nabla f = 0$ ou $\nabla g = 0$))

$$f(x, y) = xy \quad Df = \mathbb{R}^2 \quad \frac{6x^2 - 18x}{(2x-3)^2} = \frac{(12x - 18)(2x-3)^2 - 2 \times 2(2x-3)(6x^2-8)}{(2x-3)^3}$$

$$g(x, y) = \frac{1}{x} + \frac{1}{y}$$

$$Dg = \mathbb{R}^* \times \mathbb{R}^* \quad \frac{(2x-3)^3}{(2x-3)^3} - 4(6x^2-8)$$

Soit U l'ouvert $U = \mathbb{R}^* \times \mathbb{R}^* \subset \mathbb{R}^2$

$$U = (\mathbb{R}^*)^2 \subset Dg$$

Notons $E = \{(x, y) \in U \mid g(x, y) - \frac{2}{3} \neq 0\}$.

Pouvons $G(x, y) = g(x, y) - \frac{2}{3}$.

(P2): Déterminer les extrema de f sur E .

avec $E = \{(x, y) \in U \mid G(x, y) = 0\}$.

Ex Expliciter la contrainte (la méthode)

$$g(x, y) \quad G(x, y) = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{x} + \frac{1}{y} - \frac{2}{3} = 0$$

$$\frac{1}{n} = \frac{2}{3} - \frac{1}{y} \Leftrightarrow \frac{1}{n} = \frac{2y}{3y}$$

$$\frac{1}{y} = -\frac{1}{n} + \frac{2}{3} \Leftrightarrow \frac{2n-3}{3n} = \frac{1}{y}$$

$$y = \frac{3n}{2n-3}$$

$$\forall n \neq \frac{3}{2}$$

$$\begin{cases} n^{-1} + \frac{1}{y} = \frac{2}{3} \\ (n, y) \in \mathbb{B}^* \times \mathbb{B}^* \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} y = \frac{3n}{2n-3} \\ n \neq \frac{3}{2} \text{ d. } n \neq 0 \end{cases}$$

Poser ~~$f(n, y)$~~ $f(n, y) =$ pour $y = \frac{3n}{2n-3}$

$$f(n, y) = f\left(n, \frac{3n}{2n-3}\right) = \frac{3n^2}{2n-3}$$

Poser φ G_n de racine à ne dépendre $\varphi(n)$ d'une seule variable ~~$f(n, y)$~~

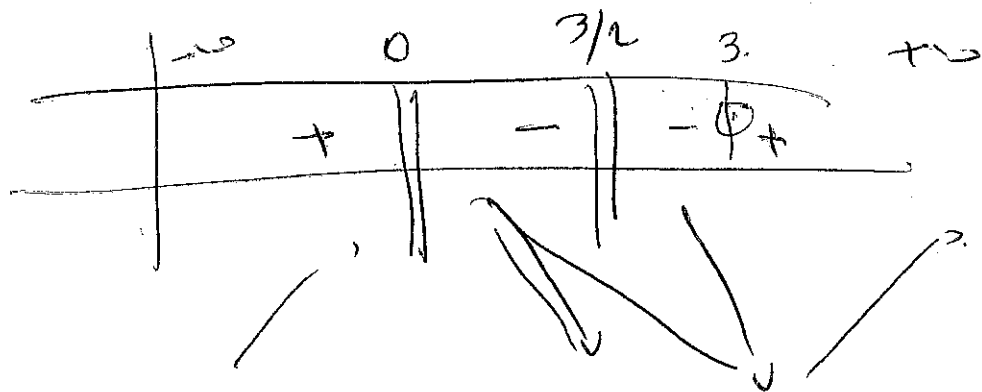
$$\varphi(n) = \frac{3n^2}{2n-3} \quad \forall n \notin \left\{0, \frac{3}{2}\right\}$$

$$\varphi'(n) = \frac{B}{(2n-3)^2} = \frac{6n(n-3)}{(2n-3)^2}$$

$$\varphi'(n) = 0 \Leftrightarrow n = 3. \quad \text{car}$$

$$6n(2n-3) - 3n^2 \cdot 2$$

$$12n^2 - 18n - 6n^2 = 6n^2 - 18n = 6n(n-3)$$



Equation du plan tangent

~

$f: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de $\mathbb{C}^1$, U ouvert.

$\pi_0(x_0, y_0) \in U$.

On note $P_0 = (x_0, y_0, z_0)$ de $\mathbb{R}^3$ avec $z_0 = f(x_0, y_0)$.

A P_0 : l'équation du plan Tangent en P_0 à la Surface.

équation de f est $z = f(x, y)$

$$z - f(x_0, y_0) = (x - x_0) \frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial x} + (y - y_0) \frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial y}$$

Le plan orthogonal à π_0 est de vecteur

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0), \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0), -1 \right) \text{ et passe par } P_0.$$

