

ETUDE DE FONCTIONS

Déterminer les courbes de niveau d'une fonction :

1. Résoudre $f\left(\begin{smallmatrix} x \\ y \end{smallmatrix}\right) = cste$
2. Exprimer y en fonction de x et de la $cste$

Montrer qu'une fonction $f\left(\begin{smallmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \end{smallmatrix}\right)$ a une limite en l'origine :

- On utilise le fait que $\lim_{\left(\begin{smallmatrix} x \\ y \end{smallmatrix}\right) \rightarrow \left(\begin{smallmatrix} 0 \\ 0 \end{smallmatrix}\right)} f\left(\begin{smallmatrix} x \\ y \end{smallmatrix}\right) = \lim_{r \rightarrow 0} \left| f\left(\begin{smallmatrix} r \\ \theta \end{smallmatrix}\right) \right|$
1. Calculer et simplifier $f(r, \theta, \dots)$ en faisant un changement de variables en
 - coordonnées polaire $\begin{cases} x = r \cdot \cos \theta \\ y = r \cdot \sin \theta \end{cases}$
 - coordonnées sphériques $\begin{cases} x = r \cdot \sin \theta \cos \varphi \\ y = r \cdot \sin \theta \sin \varphi \\ z = r \cdot \cos \theta \end{cases}$
 2. Faire tendre $r \rightarrow 0$ (si on a une fonction composée, faire tendre uniquement la partie qui contient les variables et ajouter la composition après)
 - a. Si $f(r, \theta, \dots) = 0 \Rightarrow f$ a bien une limite en l'origine
 - b. Sinon, probablement que $f(x, y)$ n'a pas de limite mais il faut le vérifier

Montrer qu'une fonction $f(x, y)$ n'a pas de limite en un point (M1) :

\Leftrightarrow Prendre 2 suites u_n et v_n qui ont la même limite avec $f(u_n)$ et $f(v_n)$ qui n'ont pas la même limite

1. Trouver u_n et v_n
 2. Faire tendre u_n et v_n vers l'infini et mq u_n et v_n ont bien la même limite
 3. Calculer $f(u_n)$ et $f(v_n)$
 4. Faire tendre n vers l'infini, et mq ces 2 nouvelles limites ne sont pas les mêmes
- On en déduit que la fonction n'admet pas de limite au point étudié
 - Généralement, on prend avec $\frac{1}{n}$ et 0 (on peut aussi $\frac{1-n}{n^2}$)

Montrer qu'une fonction $f(x, y)$ n'a pas de limite en un point p (M2) :

\Leftrightarrow Montrer que $f(p, x_2, \dots, x_n) = f(x_1, p, \dots, x_n) = \dots = f(x_1, x_2, \dots, p)$

Calculer la dérivée partielle en un point :

- Formule : $\frac{\partial f(a_1, a_2, \dots, a_i, \dots, a_n)}{\partial x_i} = \lim_{x_i \rightarrow 0} \frac{f(a_1, a_2, \dots, a_i + x_i, \dots, a_n) - f(a_1, a_2, \dots, a_i, \dots, a_n)}{x_i}$
- Exemple : Dérivée partielle selon x au point $\left(\frac{1}{2}\right)$: $\frac{\partial f\left(\frac{1}{2}\right)}{\partial x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f\left(\frac{1+x}{2}\right) - f\left(\frac{1}{2}\right)}{x}$
 - Si la limite trouvée tend vers $\pm\infty \Rightarrow$ la dérivée partielle en ce point n'existe pas
- La dérivée partielle seconde : $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\partial^2 f\left(\frac{1}{2}\right)}{\partial x \partial y} = \frac{\frac{\partial f\left(\frac{1+x}{2}\right)}{\partial y} - \frac{\partial f\left(\frac{1}{2}\right)}{\partial y}}{x}$

EQUATION DU PLAN TANGENT :

- Si f est définie sur un ouvert et est différentiable en $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ définis sur un ouvert :
 - $L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = f \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} + (x - a) \frac{\partial f \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}}{\partial x} + (y - b) \frac{\partial f \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}}{\partial y}$

CALCULER UNE DIFFERENTIELLE

- Soit $f \in \mathbb{R}^n$, $a \in \mathbb{R}^n$ un point et $\begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$ une perturbation
- $d_a f = \frac{\partial f(a)}{\partial x_1} d_a x_1 + \dots + \frac{\partial f(a)}{\partial x_n} d_a x_n$
- $d_a f \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} = \frac{\partial f(a)}{\partial x_1} d_a x_1 \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} + \dots + \frac{\partial f(a)}{\partial x_n} d_a x_n \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} = \frac{\partial f(a)}{\partial x_1} \cdot h_1 + \dots + \frac{\partial f(a)}{\partial x_n} \cdot h_n$
 - $d_a x_i \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix}$ renvoie la $i^{\text{ème}}$ coordonnée de $\begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix}$

DIFFERENTIABILITE

- $\mathcal{C}^1 \Rightarrow \text{diff} \Rightarrow \mathcal{C}^0$
- non $\mathcal{C}^0 \Rightarrow$ non diff \Rightarrow non \mathcal{C}^1
- Sur un intervalle :
 - Mq une fonction est différentiable :
 - Si \mathcal{C}^1 sur un intervalle \Rightarrow différentiable sur cet intervalle
 - Mq une fonction n'est pas différentiable :
 - Si n'admet pas de dérivées partielles
- En un point :
 - Mq une fonction n'est pas différentiable :
 - Si n'admet pas de dérivées partielles
 - Voir si une fonction est différentiable ou non :
 - Appliquer : $\frac{|f(a+u) - f(a) - d_a f(u)|}{\|u\|} \xrightarrow[u \neq 0]{u \rightarrow 0} 0$ (si c'est le cas, c'est différentiable)
 - a : le point où on veut mq c'est pas diff (ex : point $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$)
 - $u \in \mathbb{R}^n$ (ex : $u = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$)
 - $d_a f(u) = \frac{\partial f(a)}{\partial x_1} d_a x_1 u + \dots + \frac{\partial f(a)}{\partial x_2} d_a x_2 u = \frac{\partial f(a)}{\partial x_1} \cdot h_1 + \dots + \frac{\partial f(a)}{\partial x_n} \cdot h_n$

Calculer une matrice jacobienne $\text{Jac}_f(a)$:

1. Faire les dérivées partielles de la fonction f
2. Grouper ces dérivées dans une matrice

$$\text{Jac}_f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \vdots & \vdots & \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} & \frac{\partial f}{\partial z} \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

3. Remarque : le déterminant de cette matrice est le Jacobien noté $\frac{Df}{D(x,y,z)}$

Exemple : La matrice Jacobienne de $f : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} x + 2y \\ \sin x \end{pmatrix}$

1. $\frac{\partial f}{\partial x} = \begin{pmatrix} 1 \\ \cos x \end{pmatrix}$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

2. $\text{Jac}_f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ \cos x & 0 \end{pmatrix}$

3. $\frac{Df}{D(x,y)} = (1 * 0) - (\cos x * 2) = -2 \cos x$

DL ORDRE 2 FONCTION DE $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$:

$$f \begin{pmatrix} a + h \\ a + k \end{pmatrix} = f(a) + [\text{Jac}_f(a)] \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} + \frac{1}{2} [h \ k] [\text{Hess}_f(a)] \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix} + o(|h|^2)$$

PRIMITIVE D'UNE FONCTION A PLUSIEURS VARIABLES :

Primitiver normalement en ajoutant la constante liée aux autres variables non primitivées :

Ex : $\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} \rightarrow f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + c(y)$. On primitive f suivant x et on ajoute une constante dépendant de y

EXTREMES D'UNE FONCTION (NATURE D'UN PT CRITIQUE)

1. Trouver les points critiques
 - a. Pour chaque variable, calculer la dérivée partielle de f
 - b. Regarder pour quelles valeurs $\frac{\partial f}{\partial \text{var}} = 0$
2. Calculer Hess_f
3. 2 méthodes :
 - a. Lire directement sur Hess_f
 - i. Echelonner et réduire Hess_f
 - Si on a une colonne de 0 \Rightarrow on ne peut pas savoir \Rightarrow **non définie**
 - ii. En déduire la signature (p, q)
 1. Compter le nombre de termes positifs p
 2. Compter le nombre de termes négatifs q
 - iii. En déduire le signe
 1. Si que p ($q = 0$) \Rightarrow positive \Rightarrow **minimum local**
 2. Si que q ($p = 0$) \Rightarrow négative \Rightarrow **maximum local**
 3. Si on a des p et q \Rightarrow elle peut être positive et négative \Rightarrow **point selle**
 - b. Utiliser le critère des mineurs
 - i. Si $\Delta_2 > 0$ et $\Delta_1 > 0$ \Rightarrow positive \Rightarrow **minimum local**
 - ii. Si $\Delta_2 > 0$ et $\Delta_1 < 0$ \Rightarrow négative \Rightarrow **maximum local**
 - iii. Si $\Delta_2 < 0$ \Rightarrow elle peut être positive et négative \Rightarrow **point selle**
 - iv. Si $\Delta_2 = 0$ \Rightarrow on ne peut pas connaître sa nature \Rightarrow **point dégénéré**