

REPUBLIQUE ALGERIENNE DEMOCRATIQUE ET POPULAIRE

Ministère de l'enseignement supérieur et la recherche scientifique

Université de batna 02

Faculté des Mathématiques et Informatique

Département des Mathématiques



Support de cours

Option : 2 ème année Licence Mathématique Académique

Introduction à la topologie

Hanachi Adalet

Année Universitaire : 2019 - 2020



Table des matières

0.0.1	Injectivité, Surjectivité et bijectivité	5
0.1	Relation d'ordre	6
0.1.1	Majorant, Minorant, Plus grand élément , Plus petit élément, élément maximal et élément minimal	6
0.1.2	Bornes supérieurs et inférieurs	7
1	Espaces topologiques	9
1.1	Topologie sur un ensemble	9
1.1.1	Voisinage	11
1.1.2	Intérieur, adhérence, frontière d'une partie	11
1.1.3	Point isolé, Point d'accumulation.	13
1.1.4	Système fondamental de voisinage	13
1.1.5	Partie dense	14
1.1.6	Espace topologique séparé	14
1.1.7	Densité et séparabilité	14
1.2	Continuité et limite	14
1.2.1	Continuité globale et locale	14
1.2.2	Opérations sur la continuité	16
1.2.3	Limite d'une application en un point	16
1.2.4	Topologie produit	17
2	Les espaces métriques	19
2.1	Distance sur un ensemble	19
2.1.1	Distance induite	20
2.1.2	Distance produit	20
2.1.3	Distance entre deux parties et diamètre	20
2.2	Topologie des espaces métriques	21
2.2.1	Boules - Sphères	21
2.2.2	Distances équivalentes	23
2.2.3	Convergence d'une suite dans un espace métrique	23
2.2.4	Continuité d'une application entre deux espaces métriques	23
2.2.5	Espace métrique séparable	24
2.3	Suites de Cauchy et les espaces complets	25
2.3.1	Suites de Cauchy	25
2.4	Complétude	26
3	Espaces compacts	29
3.0.1	Ensembles compacts	29
3.1	Espace Métrique compact	30

3.1.1	La relation entre la continuité et la compacité	31
4	Espaces normés	33
4.1	Normes	33

Rappels et notions de bases

Le but de ce chapitre est de rappeler des notions qui seront fondamentales dans la suite du cours.

Applications

Définition 0.0.1. Soient E et F deux ensembles non vides. On dit que f est une application de E dans F et on note

$$f : E \rightarrow F$$

ssi pour tout $x \in E$, il existe un et un seul $y \in F$ tel que $y = f(x)$. On dit que y est l'image de x par f et que x est un antécédent y par f .

Remarque 0.0.1. Il peut y avoir plusieurs antécédents, seul l'image est unique.

0.0.1 Injectivité, Surjectivité et bijectivité

Définition 0.0.2. Soient E et F deux ensembles non vides et f une application de E dans F

1 On dit que f est injective ssi tout élément de F a au plus un antécédent par f c-à-d

$$(f \text{ est injective}) \Leftrightarrow (\forall (x, x') \in E^2, f(x) = f(x') \implies x = x').$$

2 On dit que f est surjective si tout élément de F a au moins un antécédent par f c-à-d

$$(f \text{ est surjective}) \Leftrightarrow (\forall y \in F, \exists x \in E / y = f(x))$$

3 Soit A une partie de E et B une partie de F . On note

$$f(A) = \{f(x) / x \in A\}$$

et

$$f^{-1}(B) = \{x \in E / f(x) \in B\}$$

4 On dit que f est bijective ssi f est injective et surjective c-à-d

$$\forall y \in F, \exists ! x \in E / y = f(x)$$

Proposition 0.0.1. Soient E et F deux ensembles non vides et f une application de E dans F , f est bijective ssi il existe une application g de F dans E telle que $f \circ g = Id_F$ et $g \circ f = Id_E$.

Définition 0.0.3. L'unique application g vérifiant la propriété précédente est appelée bijection réciproque (l'inverse de f) et notée f^{-1} .

Remarque 0.0.2. L'ensemble $f^{-1}(B)$ existe toujours même si f n'est bijective.

0.1 Relation d'ordre

Définition 0.1.1. Soit R une relation sur E . On dit que R est une relation d'ordre ssi

- $\forall x \in E \quad xRx$ réflexivité.
- $\forall x, y \in E$ si xRy et $yRx \implies x = y$ antisymétrie
- $\forall x, y, z \in E$ si $\begin{cases} xRy \\ yRz \end{cases} \implies xRz$ transitivité

On dit que $(E, R) = (E, \leq)$ est un ensemble ordonné

Exemple 0.1.1. 1 (\mathbb{R}, \leq) est un ensemble ordonné.

2 $(\mathbb{R}, <)$ n'est pas

3 $(\mathcal{P}(E), \subset)$ est un ensemble ordonné.

Définition 0.1.2. Soit (E, \leq) un ensemble ordonné. On dit que la relation \leq est totale ssi

$$\forall x, y \in E \implies x \leq y \text{ ou } y \leq x$$

on dit que (E, \leq) est totalement ordonné.

Exemple 0.1.2.

1 (\mathbb{R}, \leq) est totalement ordonné.

2 Si $E = \{0, 1\}$, $(\mathcal{P}(E), \subset)$ n'est pas totalement ordonné car $\{0\} \not\subset \{1\}$ et $\{1\} \not\subset \{0\}$.

0.1.1 Majorant, Minorant, Plus grand élément, Plus petit élément, élément maximal et élément minimal

Définition 0.1.3.

- 1 Soit (E, \leq) un ensemble ordonné. A une partie de E et $a \in E$. On dit que a est majorant (resp minorant) de A ssi $\forall x \in A \implies x \leq a$ (resp $x \geq a$)
- 2 On dit que A est majorée (resp minorée) s'il existe un majorant (resp minorant) de A .
- 3 On dit que a est plus grand (resp plus petit) élément de A si $a \in A$ et a est majorant (resp minorant) de A et on note $a = \max A$ (resp $a = \min A$).

Proposition 0.1.1. Si A possède un plus grand élément (resp plus petit élément), alors il est unique.

Définition 0.1.4. Soit (E, \leq) un ensemble ordonné. et A une partie de E . On dit que a est un élément maximal (resp un élément minimal) ssi

$$\begin{cases} a \in A \\ \forall x \in A \text{ si } x \geq a \implies x = a \text{ (resp } x \leq a \implies x = a) \end{cases}$$

Remarque 0.1.1. Quand l'ensemble n'est pas totalement ordonné, parler de plus grand élément n'a pas toujours un sens, ce seront les éléments maximaux qui joueront le rôle de plus grand élément.

Exemple 0.1.3. On considère l'ensemble $(\mathcal{P}(E), \subset)$ avec $E = \{0, 1\}$ si $A = \{\{0\}, \{1\}\}$. A n'a pas de plus grand élément, mais a deux éléments maximaux $\{0\}$ et $\{1\}$.

Proposition 0.1.2. Soit (E, \leq) un ensemble ordonné. et A une partie de E . Si A admet un plus grand élément a alors a est un élément maximal et c'est le seul.

Proposition 0.1.3. Soit (E, \leq) un ensemble totalement ordonné. et A une partie de E . Si A admet un élément maximal, alors c'est le seul est le plus grand élément de A .

0.1.2 Bornes supérieurs et inférieurs

Définition 0.1.5. Soit (E, \leq) un ensemble ordonné. et A une partie de E . on dit que M est borne supérieur (resp m est borne inférieur) de A si le petit majorant (resp le plus grand minorant) de A . On note $M = \sup A$ (resp $m = \inf A$).

Proposition 0.1.4. 1 Si A possède une borne supérieur (resp borne inférieur) alors A est majorée (resp est minorée).

2 Si A possède une borne supérieur (resp borne inférieur) ,celle ci est unique.

3 Si A possède un plus grand élément M (resp plus petit élément m) alors $M = \sup A$ (resp $m = \inf A$).

Le cas de \mathbb{R}

Théorème 0.1.1. Toute partie non vide majorée (resp minorée) de \mathbb{R} admet une borne supérieure (resp une borne inférieure).

Théorème 0.1.2. Soit $A \subset \mathbb{R}$ non vide. Si $M \in \mathbb{R}$ tel que $\forall x \in A \implies x \leq M$, alors $\sup A$ existe et $\sup A \leq M$. De même $m \in \mathbb{R}$ est tel que $\forall x \in A \implies x \geq m$, alors $\inf A$ existe et $m \leq \inf A$.

Remarque 0.1.2. Si $(\forall x \in A \implies x < M \not\Rightarrow) \sup A < M$.

Exemple 0.1.4. Si $A = [0, 1[$ et $M = 1$, on a $\forall x \in A \implies x < 1$ mais $\sup A = 1$

Chapitre 1

Espaces topologiques

1.1 Topologie sur un ensemble

Définition 1.1.1. Une topologie sur un ensemble E est une partie \mathcal{T} de $\mathcal{P}(E)$ qui vérifie les propriétés suivantes :

- 1 $\emptyset \in \mathcal{T}, E \in \mathcal{T}$
- 2 L'intersection de deux éléments de \mathcal{T} est un élément de \mathcal{T} Càd

$$\forall A, B \in \mathcal{T} \Rightarrow A \cap B \in \mathcal{T}$$

- 3 La réunion (finie ou infinie)d'une famille d'éléments de \mathcal{T} est un élément de \mathcal{T}

$$\forall (A_i)_{i \in I} \subset \mathcal{T} \Rightarrow \bigcup_{i \in I} A_i \in \mathcal{T}$$

Un espace topologique est le couple (E, \mathcal{T}) . Les éléments de \mathcal{T} sont appelés les ouverts de E .

Exemple 1.1.1. 1 Sur un ensemble E , il existe toujours deux topologies extrêmes la topologie discrète $\mathcal{T}_d = \mathcal{P}(E)$ et la topologie grossière $\mathcal{T}_g = \{\emptyset, E\}$.

- 2 Soit $E = \{a, b\}$, on peut muni E par quatre topologie $\mathcal{T}_g = \{\emptyset, E\}, \mathcal{T}_d = \mathcal{P}(E), \mathcal{T}_1 = \{\emptyset, E, \{a\}\}$ et $\mathcal{T}_2 = \{\emptyset, E, \{b\}\}$.

- 4 $E = \mathbb{R}, \mathcal{T}_u = \{A \subseteq \mathbb{R} \mid \forall x \in A, \text{ il existe } a, b \in \mathbb{R} / a < x < b \text{ et }]a, b[\subseteq A\}$ c'est la topologie usuelle sur \mathbb{R}

Définition 1.1.2. Un fermé de (E, \mathcal{T}) est une partie de E dont le complémentaire dans E est un ouvert de (E, \mathcal{T})

Exemple 1.1.2. 1 Dans l'exemple 2 les fermés de $\mathcal{T}_1 = \{\emptyset, E, \{a\}\}$ sont $\mathcal{T}_2 = \{\emptyset, E, \{b\}\}$.

- 2 Tout les éléments de la topologie discrète \mathcal{T}_d sont fermés.

Remarque 1.1.1. On peut définir une topologie sur E à l'aide de ses fermés. En effet . Soit $\mathcal{F} \subset \mathcal{P}(E)$ l'ensemble des fermés d'une topologie sur E . Il faut et il suffit qu'il vérifie les conditions suivantes :

- 1 $\emptyset \in \mathcal{F}, E \in \mathcal{F}$.
- 2 L'intersection (finie ou infinie)d'une famille d'éléments de \mathcal{F} est un élément de \mathcal{F} .

3 La réunion de deux éléments de \mathcal{F} est un élément de \mathcal{F} .

La topologie est alors des complémentaires des éléments de \mathcal{F}

Remarque 1.1.2. Une intersection quelconque d'ouverts n'est pas toujours ouvert et une réunion quelconque de fermés n'est pas toujours fermé.

Exemple 1.1.3. Si on prend la topologie usuelle \mathcal{T}_u sur \mathbb{R} on a $\bigcap_{n \in \mathbb{N}^*}]-\frac{1}{n}, \frac{1}{n}[= \{0\}$ et $\bigcup_{n \in \mathbb{N}^*} [\frac{1}{n}, 1] =]0, 1]$.

Exercice 1.1.1. Topologie induite

Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et A une partie de E .

- Montrer que l'ensemble

$$\mathcal{T}_A = \{O \cap A / O \in \mathcal{T}\}$$

est une topologie sur A .

Exemple 1.1.4. Soient $(\mathbb{R}, \mathcal{T}_u)$ un espace topologique et $A = [0, 2] \subset \mathbb{R}$, on définit la topologie induite par A par :

$$\mathcal{T}_A = \{O \cap A / O \in \mathcal{T}_u\}$$

On voit que $] -1, 1[\cap A =] -1, 1[\cap [0, 2] = [0, 1[$ est un ouvert de (A, \mathcal{T}_A) . Si $A = [-1, 1[$, on voit que $[0, 1[= A \cap [0, 3] = [-1, 1[\cap [0, 3]$ est fermé de (A, \mathcal{T}_A) malgré que $[0, 1[$ ni ouvert ni fermé de $(\mathbb{R}, \mathcal{T})$

Remarque 1.1.3. L'exemple précédent montre que, lorsqu'on utilise les adjectifs ouvert et fermé, il faut toujours préciser l'espace topologique de référence.

Base topologique

Définition 1.1.3. (Topologie engendrée) Soient E un ensemble et \mathcal{A} un ensemble de partie de E . L'intersection de toutes topologies qui contiennent \mathcal{A} est appelée topologie engendrée par \mathcal{A} .

Définition 1.1.4. (Base topologique) Soit E un ensemble. Une base de topologie sur E est un ensemble de parties de E noté \mathcal{B} tel que

- i- La réunion des éléments de \mathcal{B} est égale à E .
- ii- L'intersection de deux éléments de \mathcal{B} est une réunion d'éléments de \mathcal{B} .

Si \mathcal{B} est une base de topologie sur E qui engendre une topologie \mathcal{T} , on dit que \mathcal{B} est une base de topologie pour \mathcal{T}

Exemple 1.1.5. L'ensemble $\mathcal{B} = \{[a, b[, (a, b) \in \mathbb{R}^2 / a < b\} \cup \{\emptyset\}$ est une base de topologie sur \mathbb{R} et la topologie \mathcal{T} engendrée par \mathcal{B} est plus fine que la topologie usuelle \mathcal{T}_u . En effet

$\forall x \in \mathbb{R}$ on a $x \in [x, x + 1[$ donc $\mathbb{R} \subset \bigcup_{x \in \mathbb{R}} [x, x + 1[$ et $\bigcup_{x \in \mathbb{R}} [x, x + 1[\subset \mathbb{R}$ ce qui implique que $\mathbb{R} = \bigcup_{x \in \mathbb{R}} [x, x + 1[$ de plus $\forall O_1, O_2 \in \mathcal{B} \implies O_1 \cap O_2 \in \mathcal{B}$. Pour démontrer que \mathcal{T} la topologie engendrée par \mathcal{B} est plus fine que \mathcal{T}_u il suffit de trouver un ouvert pour \mathcal{T} qui n'est pas pour \mathcal{T}_u $\forall x \in \mathbb{R}$. En effet $]x, x + 1[= \bigcup_{n \geq N_0} [x + \frac{1}{n}, x + 1[$ avec N_0 assez grand donc tout ouvert pour \mathcal{T}_u est un ouvert pour la topologie engendrée par \mathcal{B} mais $[x, x + 1[$ n'est pas un ouvert pour \mathcal{T}_u

Proposition 1.1.1. Soient E un ensemble, O une partie de E , \mathcal{B} une base de topologie sur E et \mathcal{T} la topologie engendrée par \mathcal{B} . Les assertions suivantes sont équivalentes :

- 1 $\emptyset \in \mathcal{T}$
- 2 Il existe une famille $(\mathcal{O}_i)_{i \in I}$ d'éléments de \mathcal{B} telle que $\mathcal{O} = \bigcup_{i \in I} \mathcal{O}_i$.
- 3 Pour tout $x \in \mathcal{O}$, il existe $A \in \mathcal{B}$ tq $x \in A \subset \mathcal{O}$.

Exercice 1.1.2. Montrer que $\mathcal{B} = \{]x, y[, (x, y) \in \mathbb{R}^2 / x \leq y\}$ est une base de la topologie usuelle $\mathcal{T}_u = \{A \subseteq \mathbb{R} / \forall x \in A, \text{ il existe } a, b \in \mathbb{R}; a < x < b \text{ et }]a, b[\subseteq A\}$ sur \mathbb{R}

1.1.1 Voisinage

Définition 1.1.5. Soit x un point de l'espace topologique (E, \mathcal{T}) . On appelle voisinage de x toute partie V de E contenant un ouvert qui lui-même contient le point x càd

$$(V \text{ voisinage de } x) \Leftrightarrow (\text{il existe } \mathcal{O} \in \mathcal{T} \text{ et } x \in \mathcal{O} \subset V)$$

On note par $\mathcal{V}(x)$ l'ensemble des voisinages de x .

- Exemple 1.1.6.**
- 1- Si on prend la topologie usuelle \mathcal{T}_u sur \mathbb{R} . L'ensemble $A = [a, b]$ avec $a \leq b$ est un voisinage de tout point dans $]a, b[$.
 - 2- Si $E = \{a, b, c\}$ et $\mathcal{T} = \{\emptyset, E, \{a\}, \{a, c\}, \{b\}\}$ les voisinage du point a sont $E, \{a\}, \{a, c\}$ et $\{a, b\}$

Proposition 1.1.2. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et $x \in E$, alors

- i- $\forall V_1, V_2 \in \mathcal{V}(x)$ alors $V_1 \cap V_2 \in \mathcal{V}(x)$.
- ii- Si $V \in \mathcal{V}(x)$ et $V \subset W$, alors $W \in \mathcal{V}(x)$.

Proposition 1.1.3. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et A une partie de E , alors A est ouverte ssi A est voisinage de chacun de ses points càd

$$(A \text{ une partie ouverte de } E) \Leftrightarrow (\forall x \in A \implies A \in \mathcal{V}(x))$$

Preuve. Supposons que A une partie ouverte de E . Soit x un point quelconque de A alors, il existe un ouvert \mathcal{O} de E qui contient x alors A voisinage de x . Réciproquement supposons que A est voisinage de chacun ses points ce qui signifie $\forall x \in A$ il existe \mathcal{O}_x tq $x \in \mathcal{O}_x \subset A$, donc $A \subset \bigcup_{x \in A} \mathcal{O}_x \subset A \implies A = \bigcup_{x \in A} \mathcal{O}_x$ et $\bigcup_{x \in A} \mathcal{O}_x$ est un ouvert de E donc A une partie ouverte de E .

1.1.2 Intérieur, adhérence, frontière d'une partie

Soit (E, \mathcal{T}) un espace topologique. Si A une partie de E . On considère l'ensemble $\mathcal{O}(A)$ des ouverts contenus dans A . On a $\mathcal{O}(A) \neq \emptyset$ car $\emptyset \in \mathcal{O}(A)$, de plus la réunion \mathcal{O} des éléments de $\mathcal{O}(A)$ est un ouvert de E contenu dans A , donc $\mathcal{O} \in \mathcal{O}(A)$ et c'est le plus grand ouvert de $\mathcal{O}(A)$. De même l'ensemble $\mathcal{F}(A)$ des fermés contenant A est non vide car il contient E . L'intersection des éléments de $\mathcal{F}(A)$ est un fermé de E et c'est le plus petit élément de $\mathcal{F}(A)$.

Définition 1.1.6. Intérieur, adhérence, frontière. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et A une partie de E .

- 1- L'intérieur de A est le plus grand ouvert (pour l'inclusion) contenu dans A , on le note A° ou $\text{int}_E A$. Un point x est dit point d'intérieur de A lorsque $x \in \text{int}_E A$
- 2- L'adhérence de A est le plus petit fermé contenant A , on le note \bar{A} ou $\text{Adh}_E A$. Un point x est dit adhérent à A lorsque $x \in \bar{A}$.

3- La frontière de A , on le note $Fr(A) = Adh_E A - int_E A$.

Remarque 1.1.4. Noter par définition, on a les équivalences suivantes :

$$A \text{ ouvert de } E \Leftrightarrow int_E A = A$$

et

$$A \text{ fermé de } E \Leftrightarrow \overline{A} = A$$

Exemple 1.1.7. 1- Soit $E = \{0, 1\}$ et $\mathcal{F} = \{E, \emptyset, \{0\}\}$ donc $\mathcal{F} = \{E, \emptyset, \{1\}\}$. On a $Int_E \{0\} = \{0\}$, $\overline{\{0\}} = E$ et $Fr\{0\} = \{1\}$, $Int_E \{1\} = \emptyset$, $\overline{\{1\}} = \{1\}$ et $Fr\{1\} = \{1\}$.

2- Si $E = \mathbb{R}$ et \mathcal{F} la topologie engendrée par les intervalles ouverts. Soit $A = [0, 1[$. On a $A^\circ =]0, 1[$, $\overline{A} = [0, 1]$ et $Fr(A) = \{0, 1\}$.

3- $Int_{\mathbb{R}} \mathbb{Z} = \emptyset$, $\overline{\mathbb{Z}} = \mathbb{Z}$, $Int_{\mathbb{R}} \mathbb{Q} = \emptyset$, $\overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$ et $Fr(\mathbb{Q}) = \mathbb{R}$

Exercice 1.1.3. Montrer que $Int_E \{Int_E \{A\}\} = Int_E \{A\}$ et $\overline{\overline{A}} = \overline{A}$. Trouver un exemple pour lequel $\overline{Int_E \{A\}} \neq Int_E \{\overline{A}\}$.

On peut donner une définition équivalente à la définition précédente comme suit :

Définition 1.1.7. Soient (E, \mathcal{F}) un espace topologique, A une partie de E et $x \in E$.

1- $x \in Int_E \{A\}$ ssi s'il existe un ouvert $\mathcal{O} \in \mathcal{F}$ tel que $x \in \mathcal{O} \subset A$.

2- $x \in \overline{A}$ ssi pour tout ouvert $\mathcal{O} \in \mathcal{F}$ contenant x l'intersection de \mathcal{O} et A est non vide.

3- $x \in Fr\{A\}$ ssi pour tout ouvert $\mathcal{O} \in \mathcal{F}$ contenant x les intersections $\mathcal{O} \cap A$ et $\mathcal{O} \cap C_E A$ sont non vides.

Exemple 1.1.8. Soient $E = \{1, 2, 3, 4\}$, $\mathcal{F} = \{\emptyset, E, \{1, 2\}, \{3, 4\}\}$ et $A = \{1, 2, 3\}$ une partie de E . On a $1, 2 \in Int_E \{A\}$ car il existe un ouvert $\mathcal{O} = \{1, 2\}$ tel que $1, 2 \in \{1, 2\} \subset A$ de plus $\overline{A} = E$ car $A \subset \overline{A}$ et tout les ouverts contenant 4 , l'intersection de ces voisinages avec A est non vide. Donc $Fr\{A\} = \overline{A} \setminus Int_E \{A\} = \{3, 4\}$.

Remarque 1.1.5. Les notions d'intérieur, d'adhérence et de frontière dépendent de la topologie.

Exemple 1.1.9. Dans l'exemple (1.1.4) on a $Int_{\mathbb{R}} [0, 1[=]0, 1[$ et $Int_A [0, 1[= [0, 1[$.

Proposition 1.1.4. Soit A une partie de E et $B \subset A$. On a

$$Int_E B \cap A \subset Int_A B, \quad Adh_A B = Adh_E B \cap A \quad \text{et} \quad Fr_A B \subset Fr_E B \cap A$$

Preuve. Exercice

Exercice 1.1.4. Appliquer ces résultats au exemple (1.1.4).

Proposition 1.1.5. Soit (E, \mathcal{F}) un espace topologique.

i- $x \in Int_E A$ ssi $A \in \mathcal{V}(x)$.

ii- $x \in Adh_E A$ ssi $\forall V \in \mathcal{V}(x) \implies V \cap A \neq \emptyset$.

iii- $x \in Fr_E A$ ssi $\forall V \in \mathcal{V}(x) \implies V \cap A \neq \emptyset$ et $V \cap C_E A \neq \emptyset$.

1.1.3 Point isolé, Point d'accumulation.

Définition 1.1.8. Soit A une partie de E .

1- Un point x est dit isolé dans A s'il existe un voisinage V de x dans E tel que $V \cap A = \{x\}$ c-à-d

$$(x \text{ un point isolé de } A) \Leftrightarrow (\text{il existe } V \in \mathcal{V}(x) \text{ tel que } V \cap A = \{x\}).$$

2- Un point x est dit un point d'accumulation de A si tout voisinage de x dans E rencontre A en un point autre que x c-à-d

$$(x \text{ un point d'accumulation de } A) \Leftrightarrow (\forall V \in \mathcal{V}(x) \text{ on a } V \cap A \setminus \{x\} \neq \emptyset)$$

Exemple 1.1.10. 1 Soit $A = [0, 1[\cup \{2\}$. Les points d'accumulations de A sont $[0, 1]$ et le point isolé dans A est 2.

2 Soient $E = \{1, 2, 3, 4\}$, $\mathcal{F} = \{E, \emptyset, \{1, 2\}, \{3, 4\}\}$ et $A = \{1, 2, 3\}$. On détermine les points d'accumulations et les points isolés de A .

- Pour $x = 1$, les voisinages de 1 sont $\mathcal{V}(1) = \{E, \{1, 2, 3\}, \{1, 2, 4\}, \{1, 2\}\}$ remarquons que $A \setminus \{1\} \cap V \neq \emptyset \forall V \in \mathcal{V}(1)$. Donc 1 est un point d'accumulation de A .
- Pour $x = 2$, les voisinages de 2 sont $\mathcal{V}(2) = \{E, \{1, 2, 3\}, \{1, 2, 4\}, \{1, 2\}\}$ remarquons que $A \setminus \{2\} \cap V \neq \emptyset \forall V \in \mathcal{V}(2)$. Donc 2 est un point d'accumulation de A .
- Pour $x = 3$, les voisinages de 3 sont $\mathcal{V}(3) = \{E, \{1, 3, 4\}, \{2, 3, 4\}, \{3, 4\}\}$, remarquons qu'il existe $V = \{3, 4\}$ tel que $V \cap A = \{3\}$ Donc 3 est un point isolé de A .
- Pour $x = 4$, les voisinages de 4 sont $\mathcal{V}(4) = \{E, \{1, 3, 4\}, \{2, 3, 4\}, \{3, 4\}\}$, remarquons que $A \setminus \{4\} = A$ et $V \cap A \neq \emptyset \forall V \in \mathcal{V}(4)$. Donc 4 est un point d'accumulation de A .

Proposition 1.1.6. Soit A une partie de E . On note $Ac(A)$ l'ensemble des points d'accumulation de A et $Is(A)$ l'ensemble des points isolés de A . Alors

$$Ac(A) \cap Is(A) = \emptyset \quad \text{et} \quad Adh(A) = Ac(A) \cup Is(A).$$

Démonstration. De la définition de $Ac(A)$, $Is(A)$ et $Adh(A)$ on trouve $Ac(A) \cap Is(A) = \emptyset$ et $Ac(A) \cup Is(A) \subset Adh(A)$. Donc il suffit démontrer que $Adh(A) \subset Ac(A) \cup Is(A)$. Soit $x \in Adh(A)$, on distingue deux cas $x \notin A$ et $x \in A$.

- $x \notin A$, donc tout voisinage de x rencontre A en un point autre que x donc $x \in Ac(A)$.
- Si $x \in A$, deux cas peuvent se produire $x \in Is(A)$, $x \notin Is(A)$ dans ce cas tout voisinage V de x vérifie $A \cap V \supset \{x\}$ donc $A \cap V$ contient un point différent de x , donc $x \in Ac(A)$.

□

1.1.4 Système fondamental de voisinage

Définition 1.1.9. Soit A une partie de E . Un système fondamental de voisinage de A est un ensemble \mathcal{U} de voisinage de A tel que tout voisinage de A contient un élément de \mathcal{U} .

Exemple 1.1.11. Sur \mathbb{R} l'ensemble $\mathcal{U} = \{]a - \frac{1}{n}, a + \frac{1}{n}[, n \in \mathbb{N}^*\}$ est système fondamental de voisinage du point $a \in \mathbb{R}$

1.1.5 Partie dense

Définition 1.1.10. Soient A et B deux parties de E . On dit que A est dense dans B lorsque $B \subset \text{Adh}(A)$, ou ce qui équivaut lorsque tout ouvert de E contenant un point de B rencontre A .

Exemple 1.1.12. Les ensembles $\mathbb{Q}, \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$ sont deux parties denses dans \mathbb{R}

Remarque 1.1.6. 1- La densité de A dans B n'exige pas $A \subset B$.

2- La densité de A dans B signifie que tout élément de B peut être approché près que l'on veut par un élément de A .

Exemple 1.1.13. 1- $A =]0, 1[\cup \{2\}$ est dense dans $[0, 1]$ car $[0, 1] \subset \text{Adh}(A) = [0, 1] \cup \{2\}$.

2- \mathbb{Q} est dense dans \mathbb{R} car $\forall a \in \mathbb{R}$ il existe $(r_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathbb{Q}$ tel que $a = \lim_{n \rightarrow \infty} r_n$

1.1.6 Espace topologique séparé

Définition 1.1.11. Soit (E, \mathcal{T}) un espace topologique. On dit que E est séparé si pour tout x, y de E tel que $x \neq y$ il existe V_x voisinage de x et V_y voisinage de y tels que $V_x \cap V_y = \emptyset$.

Exemple 1.1.14. 1- $(\mathbb{R}, \mathcal{T})$ est séparé. Car $\forall x, y \in \mathbb{R}$ il existe V_x et V_y tel que $V_x \cap V_y = \emptyset$.

2- Un espace topologique discret est toujours séparé.

Exercice 1.1.5. Montrer que dans un espace séparé tout singleton est fermé.

1.1.7 Densité et séparabilité

Définition 1.1.12. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et A une partie de E . On dit que A est partout dense dans E si $\text{Adh}(A)$ coïncide avec E .

Définition 1.1.13. On dit que A est dénombrable s'il existe une bijection f de A dans \mathbb{N}

Définition 1.1.14. Un espace topologique E est dit séparable s'il possède un sous ensemble A dénombrable partout dense dans E .

Exemple 1.1.15. $(\mathbb{R}, \mathcal{T}_u)$ est séparable. Car il admet un ensemble $\mathbb{Q} \subset \mathbb{R}$ dénombrable et $\overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$

1.2 Continuité et limite

1.2.1 Continuité globale et locale

Définition 1.2.1. (continuité globale) Soient (E, \mathcal{T}_E) et (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques. Une application f de E dans F est dite continue sur E si l'image réciproque par f d'un ouvert quelconque de F est un ouvert de E .

Exemple 1.2.1. 1- Si E est un espace topologique discret, toute application de E dans un espace topologique est continue.

2- Si F est un espace grossière c-à-d $\mathcal{T}_F = \{F, \emptyset\}$ toute application de E dans F est continue.

3- L'application $t_a : (\mathbb{R}, \mathcal{T}_u) \rightarrow (\mathbb{R}, \mathcal{T})$ définie par $x \in \mathbb{R} \mapsto t_a(x) = x + a$ est continue dans \mathbb{R}

Proposition 1.2.1. Soient (E, \mathcal{T}_E) et (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques. Une application f de E dans F , alors les assertions suivantes sont équivalentes

- 1- f est continue.
- 2- L'image réciproque par f de tout fermé de F est un fermé de E .
- 3- Pour toute partie A de E , $f(\overline{A}) \subset \overline{f(A)}$.

Preuve. (1 \Rightarrow 3). Soient $A \subset E$ et $a \in \overline{A}$. Soit O un ouvert quelconque de F qui contient $f(a)$. $f^{-1}(O)$ est un ouvert de E qui contient $a \in \overline{A} \Rightarrow f^{-1}(O) \cap A \neq \emptyset \Rightarrow$ il existe $x \in E$ tel que $x \in f^{-1}(O) \cap A \Rightarrow f(x) \in O \cap f(A) \Rightarrow f(a) \in \overline{f(A)}$.

(3 \Rightarrow 2). Supposons que $f(\overline{A}) \subset \overline{f(A)}$ et montrons que $f^{-1}(B)$ est un fermé de E tel que B est un fermé de F . Soient B un fermé de F et $A = f^{-1}(B) \Rightarrow f(A) \subset B \Rightarrow f(\overline{A}) \subset \overline{f(A)} \subset \overline{B} = B \Rightarrow \overline{A} \subset f^{-1}(B) = A$, donc A est fermé.

(2 \Rightarrow 1). $\forall O \in \mathcal{T}_F \Rightarrow O = C_F B \Rightarrow f^{-1}(O) = f^{-1}(C_F B) = C_E f^{-1}(B) = O_E \in \mathcal{T}_E$

Proposition 1.2.2. Soient (E, \mathcal{T}_E) et (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques et \mathcal{B}_F une base pour la topologie \mathcal{T}_F . Une application f de E dans F est continue ssi pour tout élément O de \mathcal{B}_F , $f^{-1}(O)$ est un ouvert de E

Preuve. Exercice

Définition 1.2.2. (Continuité locale). Soient (E, \mathcal{T}_E) , (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques et f une application de E dans F . Soit x un point de E . On dit que f est continue au point x si pour tout voisinage V de $f(x)$, il existe un voisinage U de x tel que $f(U) \subset V$.

Remarque 1.2.1. f est continue au point x si pour tout voisinage V de $f(x)$ l'ensemble $f^{-1}(V)$ est un voisinage de x .

Exemple 1.2.2. Montrer que la fonction caractéristique de \mathbb{R}^+ est continue sur \mathbb{R}^* .

Proposition 1.2.3. Soient (E, \mathcal{T}_E) , (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques et f une application de E dans F . Soit x un point de E . f est continue au point x ssi pour tout élément V d'un système fondamental de voisinages de $f(x)$, l'ensemble $f^{-1}(V)$ est un voisinage de x .

Définition 1.2.3. Soient (E, \mathcal{T}_E) et (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques. Une application f de E dans F . f est continue sur E ssi elle est continue en tout point de E .

Remarque 1.2.2. En générale, l'image directe d'un ouvert (resp fermé) par une application continue n'est pas ouverte (resp n'est pas fermée)

Exemple 1.2.3. - Soit l'application $f :]0, 1[\rightarrow \{0\}$ on a $f(]0, 1[) = \{0\}$ n'est pas ouverte.

1. Soit l'application $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $x \rightarrow f(x) = e^x$ on a $f(\mathbb{R}) =]0, \infty[$ n'est pas fermée.

Définition 1.2.4. 1 Une application est ouverte ssi l'image directe de tout ouvert par f est un ouvert.

2 Une application est fermée ssi l'image directe de tout fermé par f est un fermé.

Exemple 1.2.4. Soit $f : (\mathbb{R}, \mathcal{T}_g) \rightarrow (\mathbb{R}, \mathcal{T}_d)$ telle que

$$f(x) = \begin{cases} -1 & \text{si } x < 0 \\ 0 & \text{si } x = 0 \\ 1 & \text{si } x > 0 \end{cases}$$

f est une application ouverte.

1.2.2 Opérations sur la continuité

Proposition 1.2.4. Soient (E, \mathcal{T}_E) , (F, \mathcal{T}_F) et (G, \mathcal{T}_G) trois espaces topologiques. f une application de E dans F et g une application de F dans G .

- 1- Si f et g sont continues, alors $g \circ f$ est continue.
- 2- Si f est continue en un point x et g est continue en un point $f(x)$, alors $f \circ g$ est continue au point x .

Preuve. Exercice.

Proposition 1.2.5. Soit (E, \mathcal{T}) un espace topologique. Si f et g sont deux applications continues de E dans \mathbb{k} , $f + g$ et $f \cdot g$ sont aussi continues. L'ensemble $C^0(E, \mathbb{k})$ des applications continues de E dans \mathbb{k} est donc une algèbre pour les lois usuelles.

Proposition 1.2.6. Soient (E, \mathcal{T}_E) un espace topologique et (F, \mathcal{T}_F) un espace vectoriel topologique séparé. Soit f et g deux applications continues de E dans F . Alors on a les assertions suivantes :

- i- L'ensemble $\{x \in E / f(x) = g(x)\}$ est fermé de E .
- ii- Si f et g sont égales sur une partie A dense de E , alors elles sont égales sur E .

Preuve. Exercice.

Remarque 1.2.3. La proposition reste valable même si F n'est pas un espace vectoriel.

1.2.3 Limite d'une application en un point

Définition 1.2.5. Soient (E, \mathcal{T}_E) et (F, \mathcal{T}_F) deux espaces topologiques. A une partie de E et f une application de A dans F . Soient $a \in A$ et $l \in F$. On dit que f a pour limite l lorsque x tend vers a , si pour tout voisinage V de l , il existe un voisinage U de a dans E tel que $f(A \cap U) \subset V$. Lorsque la limite existe et est unique on note $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$.

Remarque 1.2.4. Si l'espace F n'est pas séparé, une fonction peut avoir plusieurs limites en un même point.

Proposition 1.2.7. Soient (E, \mathcal{T}_E) , (F, \mathcal{T}_F) et (G, \mathcal{T}_G) trois espaces topologiques. A une partie de E , B une partie de F . Soient f une application de A dans F et g une application de B dans G et $a \in \overline{A}$. On suppose que $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = l$ et $\lim_{y \rightarrow l} g(y) = l'$. Alors $\lim_{x \rightarrow a} (g \circ f)(x) = l'$.

Limite de suites

Définition 1.2.6. Soit (E, \mathcal{T}) un espace topologique et $\varphi : \mathbb{N} \rightarrow E$, $n \rightarrow \varphi(n) = x_n$. On dit que φ est une suite de points. Soit $x \in E$. On dit que la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est convergente vers x si $\forall V \in \mathcal{V}(x)$ il existe $n_0 \in \mathbb{N}$ tq $\forall n \geq n_0 \implies x_n \in V$. On écrit

$$\lim_n x_n = x.$$

Proposition 1.2.8. Soit f une application continue de E dans F . Alors pour toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers x alors $(f(x_n))_{n \in \mathbb{N}}$ est convergente vers $f(x)$.

Preuve. Exercice

1.2.4 Topologie produit

Définition 1.2.7. Soient (E_1, \mathcal{T}_1) et (E_2, \mathcal{T}_2) deux espaces topologique. Posons $E = E_1 \times E_2 = \{(x, y) / x \in E_1 \text{ et } y \in E_2\}$. On définit sur E une famille de sous ensembles $\mathcal{B}_E \subset \mathcal{P}(E)$ par

$$\mathcal{O} \in \mathcal{B}_E \implies \text{il existe } \mathcal{O}_1 \in \mathcal{T}_1 \text{ et } \mathcal{O}_2 \in \mathcal{T}_2 \text{ tel que } \mathcal{O} = \mathcal{O}_1 \times \mathcal{O}_2.$$

\mathcal{O} s'appelle un ouvert élémentaire de E et \mathcal{B}_E base des ouverts élémentaires de E .

Généralisation à une suite finie d'espaces topologiques

Soient $N \in \mathbb{N}^*$ et $(E_1, \mathcal{T}_1), \dots, (E_N, \mathcal{T}_N)$ des espaces topologiques. On pose $E = \prod_{i=1}^N E_i$. On définit sur E la base des ouverts élémentaires \mathcal{B}_E par

$$\mathcal{O} \in \mathcal{B}_E \implies \text{il existe } \mathcal{O}_i \in \mathcal{T}_i \text{ avec } i \in \{1, \dots, N\} \text{ tel que } \mathcal{O} = \prod_{i=1}^N \mathcal{O}_i.$$

On définit la topologie produit $\mathcal{T} = \prod_{i=1}^N \mathcal{T}_i$ par

$$U \in \mathcal{T} \iff \text{il existe } (\mathcal{O}_j)_{j \in I} \subset \mathcal{B}_E \text{ tel que } U = \bigcup_{j \in I} \mathcal{O}_j.$$

Exemple 1.2.5. On considère l'espace topologique $(\mathbb{R}^d; \mathcal{T} = \prod_{i=1}^d \mathcal{T}_u)$ avec $d \geq 1$

$$\mathcal{O} \in \mathcal{B}_{\mathbb{R}^d} \implies \mathcal{O} =]a_1, b_1[\times]a_2, b_2[\times \dots \times]a_d, b_d[$$

$$U \in \mathcal{T} \implies \text{il existe } (\mathcal{O}_i)_{i \in I} \subset \mathcal{B}_{\mathbb{R}^d} \text{ tel que } U = \bigcup_{i \in I} \mathcal{O}_i \text{ avec } \mathcal{O}_i = \prod_{j=1}^d]a_{i,j}, b_{i,j}[$$

Définition 1.2.8. Soit $E = \prod_{i=1}^N E_i$. Pour tout $i \in \{1, \dots, N\}$, on définit l'application

$$\begin{aligned} \text{Pr}_i &: E \longrightarrow E_i \\ X &= (x_1, x_2, \dots, x_N) \longrightarrow \text{Pr}_i(X) = x_i \in E_i \end{aligned}$$

Pr_i s'appelle la i^{eme} projection de E sur E_i .

Théorème 1.2.1. Soit (E, \mathcal{T}) un espace topologique muni de la topologie produit. Alors pour tout $i = 1, \dots, N$ l'application Pr_i est continue sur E par rapport à \mathcal{T}

Preuve. Soit $V \in \mathcal{T}_i$ un ouvert quelconque de E_i . On montre que $\text{Pr}_i^{-1}(V)$ est un ouvert de E . On a

$$\begin{aligned} \text{Pr}_i^{-1}(V) &= \{X = (x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) \in E \text{ tq } \text{Pr}_i(X) \in V\} \\ &= \{X = (x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) \text{ tq } x_1 \in E_1, x_2 \in E_2, \dots, x_i \in V, \dots, x_N \in E_N\} \\ &= E_1 \times E_2 \times \dots \times V \times \dots \times E_N \in \mathcal{T} = \prod_{i=1}^N \mathcal{T}_i \end{aligned}$$

Donc Pr_i est continue.

Exemple 1.2.6. Soient $E_1 = E_2 = \mathbb{R}$ et $\mathcal{T}_1 = \mathcal{T}_2 = \mathcal{T}_u$. On définit l'ensemble de produit $E = E_1 \times E_2$ muni de la topologie produit $\mathcal{T}_{\mathbb{R}^2} = \mathcal{T}_u \times \mathcal{T}_u$. les projections Pr_i avec $i = 1, 2$ sont définies par

$$\begin{aligned} \text{Pr}_1 & : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, (x, y) \rightarrow \text{Pr}_1(x, y) = x \\ \text{Pr}_2 & : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, (x, y) \rightarrow \text{Pr}_2(x, y) = y \end{aligned}$$

sont continues.

Proposition 1.2.9. Soient I un ensemble quelconque de \mathbb{N} et $(E_i)_{i \in I}$ une famille d'espaces topologiques séparés. Alors l'espace $E = \prod_{i \in I} E_i$ muni de la topologie produit est séparé.

Preuve. Soient $X = (x_i)_{i \in I}$ et $Y = (y_i)_{i \in I}$ deux éléments distincts de E . Alors il existe $i_0 \in I$ tel que $x_{i_0} \neq y_{i_0}$, comme E_{i_0} est séparé il existe deux voisinages V et W de x_{i_0} et y_{i_0} respectivement. Les ensembles $\text{Pr}_{i_0}^{-1}(V)$ et $\text{Pr}_{i_0}^{-1}(W)$ sont des ouverts élémentaires disjoints de E ils contiennent X et Y . Donc E est séparé.

Application continue dans un espace produit

Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et $(Y_i, \sigma_i)_{1 \leq i \leq N}$, N espaces topologiques donnés avec $N \in \mathbb{N}^*$. On considère l'espace topologique produit $Y = \prod_{1 \leq i \leq N} Y_i$ et $\sigma = \otimes_{1 \leq i \leq N} \sigma_i$. Soit

$$f : (E, \mathcal{T}) \rightarrow (Y, \sigma)$$

avec

$$x \rightarrow f(x) = (f_1(x), f_2(x), \dots, f_N(x)) \in Y_1 \times Y_2 \times \dots \times Y_N.$$

On définit les applications

$$\begin{aligned} f_j & : (E, \mathcal{T}) \rightarrow (Y_j, \sigma_j) \text{ pour } j = 1, \dots, N \\ x & \rightarrow f_j(x) \end{aligned}$$

L'application f_j s'appelle la j^{eme} composante de f .

Proposition 1.2.10.

$$(f \text{ est continue sur } E) \iff (\text{pour tout } j = 1, \dots, N, f_j \text{ est continue sur } E).$$

Preuve. \implies ? Supposons que f est continue et montrons que f_j est continue sur E , pour tout $j = 1, \dots, N$. Remarquons que pour tout $j = 1, \dots, N$, $f_j = \text{Pr}_j \circ f$ est continue car elle est composée de deux applications continues.

\impliedby ? Supposons que f_j est continue sur E , pour tout $j = 1, \dots, N$, et montrons que f est continue. Soient $x \in E$ tel que $y = f(x) = (f_1(x), f_2(x), \dots, f_N(x))$ et V un voisinage quelconque de $y = f(x) = (f_1(x), f_2(x), \dots, f_N(x))$, donc il existe $\mathcal{O} = \prod_{1 \leq j \leq N} \mathcal{O}_j \in \sigma = \otimes_{1 \leq j \leq N} \sigma_j$ tel que $y = (f_1(x), f_2(x), \dots, f_N(x)) \in \mathcal{O} \subset V$. On a f_j est continue, donc $f_j^{-1}(\mathcal{O}_j) \in \mathcal{T}$ et $f_j^{-1}(\mathcal{O}_j)$ est un voisinage de x dans E . On prend $W_x = \bigcap_{1 \leq j \leq N} f_j^{-1}(\mathcal{O}_j) \subset V$. Donc f est continue.

Chapitre 2

Les espaces métriques

Le but de ce chapitre est l'étude des espace métriques qui sont un cas particulier des espaces topologiques, ils sont constituent des espaces importants dans l'analyse fonctionnelle. À la fin du XIXe siècle, le savant Fréchet (1878-1973) l'a façonné pour répondre aux problèmes posés par le développement de l'analyse fonctionnelle. Ce sont des espaces topologiques avec des propriétés qu'on a l'habitude de manipuler semblable à celles de l'espace \mathbb{R} muni de la distance usuelle.

2.1 Distance sur un ensemble

Définition 2.1.1. Soit E un ensemble non vide. On appelle distance toute application

$$d : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+ \quad (x, y) \rightarrow d(x, y) \geq 0$$

telle que

- 1- $\forall (x, y) \in E^2, \quad d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y.$
- 2- $\forall (x, y) \in E^2, \quad d(x, y) = d(y, x)$ symétrie
- 3- $\forall (x, y, z) \in E^3, \quad d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$ inégalité triangulaire.

$(E; d)$ s'appelle un espace métrique.

Exemple 2.1.1. - On muni \mathbb{R} de la distance usuelle $d(x, y) = |x - y|$ avec $x, y \in \mathbb{R}$

- Soit E un ensemble quelconque non vide. Pour tout $x, y \in E$, on pose

$$d(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \neq y \\ 0 & \text{si } x = y \end{cases}.$$

$(E; d)$ est un espace métrique, d s'appelle distance discrète sur E .

- Soit $E = \mathbb{R}^n$ on définit les distances suivantes : $\forall (X, Y) \in (\mathbb{R}^n)^2$ avec $X = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ et $Y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$

$$\begin{aligned} d_1(X, Y) &= \sum_{1 \leq i \leq n} |x_i - y_i| \\ d_2(X, Y) &= \sqrt{\sum_{1 \leq i \leq n} (x_i - y_i)^2} \\ d_\infty(X, Y) &= \max_{1 \leq i \leq n} |x_i - y_i| \end{aligned}$$

Proposition 2.1.1. i- $\forall (x_1, x_2, \dots, x_n) \in E^n, d(x_1, x_n) \leq \sum_{1 \leq i \leq n-1} d(x_i, x_{i+1})$.

ii- $\forall (x, y, z) \in E^3, |d(x, z) - d(z, y)| \leq d(x, y)$ 2^{eme} inégalité triangulaire.

Preuve. Exercice.

2.1.1 Distance induite

Définition 2.1.2. Soient (E, d_E) un espace métrique et A une partie de E . On définit la restriction $d_A : A \times A \rightarrow \mathbb{R}^+$ telle que $\forall (x, y) \in A^2, d_A(x, y) = d_E(x, y)$. d_A est la distance induite par d_E sur A et (A, d_A) est un sous espace métrique de (E, d_E)

Exemple 2.1.2. Pour toute partie non vide A de $(\mathbb{R}, | \cdot |)$, on peut définir le sous espace métrique (A, d_A) avec $\forall x, y \in A$ on a $d_A(x, y) = |x - y|$.

2.1.2 Distance produit

Définition 2.1.3. Soient (E_1, d_{E_1}) et (E_2, d_{E_2}) deux espaces métriques. On peut définir des distances sur l'espace produit $E = E_1 \times E_2$ comme suit : $\forall X = (x_1, y_1), Y = (x_2, y_2) \in E$

$$\begin{aligned} d_1(X, Y) &= d_{E_1}(x_1, x_2) + d_{E_2}(y_1, y_2) \\ d_2(X, Y) &= \sqrt{d_{E_1}(x_1, x_2)^2 + d_{E_2}(y_1, y_2)^2} \\ d_\infty(X, Y) &= \max\{d_{E_1}(x_1, x_2), d_{E_2}(y_1, y_2)\} \end{aligned}$$

Exemple 2.1.3. On définit sur \mathbb{R}^2 les distances suivantes : soit $(x_1, y_1), (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2$

$$\begin{aligned} d_1((x_1, y_1), (x_2, y_2)) &= |x_1 - x_2| + |y_1 - y_2| \\ d_2((x_1, y_1), (x_2, y_2)) &= \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2} \\ d_\infty(X, Y) &= \max\{|x_1 - x_2|, |y_1 - y_2|\} \end{aligned}$$

Exercice 2.1.1. Donner la distance entre $(1, 5)$ et $(-2, 4)$ par d_1, d_2 et d_∞ . Que concluez-vous ?

2.1.3 Distance entre deux parties et diamètre

Définition 2.1.4. Soient A et B deux parties non vides d'un espace métrique (E, d) . On définit la distance entre les deux parties A et B par

$$\text{dist}(A, B) = \inf_{x \in A; y \in B} d(x, y)$$

Remarque 2.1.1. 1- Si $A = \{a\}$, on trouve $d(a, B) = \inf_{y \in B} d(a, y)$.

2- Si $A \cap B \neq \emptyset$, alors $\text{dist}(A, B) = 0$.

3- L'application $\text{dist} : \mathcal{P}(E) \times \mathcal{P}(E) \rightarrow \mathbb{R}^+$ dans \mathbb{R}^+ n'est pas une distance sur $\mathcal{P}(E)$.

Exemple 2.1.4. Dans (\mathbb{R}, d_u) si $A = [2, 4]$ et $B = [-1, 2]$, on trouve $\text{dist}(A, B) = 0$.

Diamètre d'un ensemble

Définition 2.1.5. Le diamètre d'un sous ensemble non vide A de E est le nombre réel positif

$$\text{diam}(A) = \sup_{x,y \in A} d(x,y).$$

On dit que A est borné si $\text{diam}(A) < \infty$.

Exemple 2.1.5. 1- Dans (\mathbb{R}, d_u) , si $A = [-1, 4]$, on trouve $\text{diam}(A) = 5$.

2- Dans (\mathbb{R}^2, d_2) , si A est le triangle de sommets $(0, 0)$, $(0, 1)$ et $(2, 0)$. Le diamètre de A est

$$\begin{aligned} \text{diam}(A) &= \sup_{(x_1, y_1), (x_2, y_2) \in A} d_2((x_1, y_1), (x_2, y_2)) \\ &= \sup_{(x_1, y_1), (x_2, y_2) \in A} \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2} \\ &= d_2((0, 1), (2, 0)) = \sqrt{5}. \end{aligned}$$

2.2 Topologie des espaces métriques

2.2.1 Boules - Sphères

Définition 2.2.1. Soient (E, d) un espace métrique et $a \in E$, $r > 0$

1. La boule ouverte de centre a et de rayon $r > 0$ est

$$B(a, r) = \{x \in E / d(x, a) < r\}.$$

2. La boule fermée de centre a et de rayon $r > 0$ est

$$B_f(a, r) = \{x \in E / d(x, a) \leq r\}.$$

3. La sphère de centre a et de rayon $r > 0$ est

$$S(a, r) = \{x \in E / d(x, a) = r\}.$$

Remarque 2.2.1.

1- $\overline{B}(a, r) \subset B_f(a, r) = B(a, r) \cup S(a, r)$.

2- Si $0 < r < s$, donc $B(a, r) \subset \overline{B}(a, r) \subset B(a, s)$.

Exemple 2.2.1. - Dans l'ensemble \mathbb{R} muni de la distance usuelle $d(x, y) = |x - y|$, on trouve

$$B(a, r) =]a - r, a + r[, \quad B_f(a, r) = [a - r, a + r] \text{ et } S(a, r) = \{a - r, a + r\}.$$

1. Dans \mathbb{R}^2 les boules ouvertes de centre 0 et de rayon 1 sont :

$$B_{d_1}(0, 1) = \{X = (x, y) \in \mathbb{R}^2 / d_1(X, 0) < 1\} = \{X \in \mathbb{R}^2 / |x| + |y| < 1\}.$$

$$B_{d_2}(0, 1) = \{X = (x, y) \in \mathbb{R}^2 / d_2(X, 0) < 1\} = \{X \in \mathbb{R}^2 / \sqrt{x^2 + y^2} < 1\}.$$

$$B_{d_\infty}(0, 1) = \{X = (x, y) \in \mathbb{R}^2 / d_\infty(X, 0) < 1\} = \{X \in \mathbb{R}^2 / \max\{|x|, |y|\} < 1\}.$$

Ouverts d'un espace métrique

Définition 2.2.2. Soit (E, d) un espace métrique, on définit la famille $\mathcal{T}_d \subset \mathcal{P}(E)$ par

$$(\mathcal{O} \in \mathcal{T}_d) \Leftrightarrow (\forall x \in \mathcal{O}, \exists r > 0 \text{ tq } B(x, r) \subset \mathcal{O}).$$

\mathcal{T}_d est une topologie sur E s'appelle topologie induite par la distance d . Les éléments \mathcal{O} de \mathcal{T}_d sont les ensembles ouverts pour la distance d .

Exemple 2.2.2. Soit \mathbb{R} muni de la distance usuelle. $A =]a, b[$ est un ouvert de (\mathbb{R}, d_u) et $[a, b[$ n'est pas un ouvert.

Remarque 2.2.2. 1- La topologie de \mathbb{R} induite par la distance usuelle sur \mathbb{R} est la topologie usuelle.

2- Un espace métrique est un espace topologique particulier, donc toutes les notions définies dans les espaces topologiques (fermé, voisinage, l'adhérence,..) sont valables pour les espaces métriques.

Proposition 2.2.1. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique et $a \in E$, $r > 0$. Alors toute boule ouverte $B(a, r)$ est un ensemble ouvert. De plus $\overline{B}(a, r)$ et $S(a, r)$ sont des ensembles fermés.

Preuve. Montrons que $(B(a, r) \in \mathcal{T}_d) \Leftrightarrow (\forall x \in B(a, r), \exists \delta > 0 \text{ tq } B(x, \delta) \subset B(a, r))$. Soit $x \in B(a, r)$ quelconque alors $d(x, a) < r$, posons $\delta = r - d(x, a)$ et montrons que $B(x, \delta) \subset B(a, r)$.

Soit $y \in B(x, \delta) \Rightarrow d(x, y) < \delta$ et $d(y, a) \leq d(y, x) + d(x, a) < \delta + d(x, a) = r - d(x, a) + d(x, a) = r$, donc $d(y, a) < r \Rightarrow y \in B(a, r) \Rightarrow B(x, \delta) \subset B(a, r)$.

Pour que $B_f(a, r)$ soit un fermé, il faut que le complémentaire de $B_f(a, r)$ soit un ouvert càd $\forall x \in C_E B_f(a, r), \exists \alpha > 0$ tel que $B(x, \alpha) \subset C_E B_f(a, r)$. Soit $x \in C_E B_f(a, r)$, donc $d(x, a) > r$. Posons $\alpha = d(x, a) - r$, montrons que $B(x, \alpha) \subset C_E B_f(a, r)$, soit $y \in B(x, \alpha) \Rightarrow y \in C_E B_f(a, r) \Leftrightarrow d(a, y) > r$. Grâce à la deuxième inégalité triangulaire on trouve

$$-d(y, a) \leq d(y, x) - d(x, a) < \alpha - d(x, a) = d(x, y) - r - d(x, a)$$

ce qui donne $d(x, a) > r$, donc $B(x, \alpha) \subset C_E B_f(a, r)$.

Pour montrer que $S(a, r)$ est un fermé, il suffit de remarquer que $S(a, r) = C_E B(a, r) \cap B_f(a, r)$.

Remarque 2.2.3. - La famille des boules ouvertes constitue une base topologique de (E, \mathcal{T}_d) .

$$(\mathcal{O} \in \mathcal{T}_d) \Leftrightarrow (\forall x \in \mathcal{O} \exists B / x \in B \subset \mathcal{O}).$$

- La famille des boules $(B(x, r))_{r \in \mathbb{R}_+^*}$ est une base de voisinage de x .

- La famille des boules $(B(x, \frac{1}{n}))_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une base dénombrable de voisinage de x .

Proposition 2.2.2. Tout espace métrique est séparé.

Preuve. Exercice.

Proposition 2.2.3. Espace métrique est séparable ss'il admet une base dénombrable.

2.2.2 Distances équivalentes

Définition 2.2.3. Soient d_1 et d_2 deux distances définies sur E .

1- On dit que d_1 est plus fine que d_2 si tout ouvert pour d_2 est un ouvert pour d_1 .

Exemple 2.2.3. La distance discrète est plus fine que n'importe quelle distance définie sur E .

- On dit que d_1 et d_2 sont topologiquement équivalentes ssi elles sont engendrées la même topologie sur E càd elles ont les mêmes ouverts.

- On dit que d_1 et d_2 sont métriquement équivalentes ss'il existe $\alpha, \beta \in \mathbb{R}^+$ tel que

$$\alpha d_2 \leq d_1 \leq \beta d_2$$

2.2.3 Convergence d'une suite dans un espace métrique

Proposition 2.2.4. Soit (E, d) un espace métrique, $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset E$

$$(\lim_n x_n = x) \Leftrightarrow (\lim_n d(x_n, x) = 0)$$

Preuve. \Rightarrow ? Supposons que

$$\begin{aligned} \lim_n x_n = x &\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ tq } \forall n \geq n_0 \Rightarrow x_n \in B(x, \varepsilon) \\ &\Rightarrow d(x_n, x) < \varepsilon \Rightarrow \lim_n d(x_n, x) = 0 \end{aligned}$$

\Leftarrow ? Supposons que

$$\lim_n d(x_n, x) = 0 \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ tq } \forall n \geq n_0 \Rightarrow d(x_n, x) < \varepsilon$$

Soit $V \in \mathcal{V}(x)$, donc il existe $\varepsilon > 0$ tq $B(x, \varepsilon) \subset V$. d'après l'équivalence précédent, il existe $\exists n_0 \in \mathbb{N}$ tq $\forall n \geq n_0 \Rightarrow d(x_n, x) < \varepsilon$ ce qui implique que $x_n \in B(x, \varepsilon) \subset V$

Proposition 2.2.5. Soit (E, d) un espace métrique, $A \subset E$

$$\begin{aligned} (x \in \bar{A}) &\Leftrightarrow (\exists (x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset A \text{ tq } \lim_n x_n = x \text{ (dans } \mathcal{T}_d)) \\ &\Leftrightarrow (\exists (x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset A \text{ tq } \lim_n d(x_n, x) = 0). \end{aligned}$$

Preuve. Soit $x \in \bar{A}$, donc $\forall V \in \mathcal{V}(x) \Rightarrow V \cap A \neq \emptyset$. donc pour la base des voisinages $\forall n \in \mathbb{N}^* \Rightarrow B(x, \frac{1}{n}) \cap A \neq \emptyset \Rightarrow \exists x_n \in B(x, \frac{1}{n}) \cap A$ tel que $d(x_n, x) < \frac{1}{n} \Rightarrow \lim_n d(x_n, x) = 0$.

Inversement. Supposons qu'il existe une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset A$ telque $\lim_n x_n = x$. Soit $V \in \mathcal{V}(x)$ comme la famille des boules ouvertes est une base de voisinage $\exists n_0 \in \mathbb{N}^*$ tel que $B(x, \frac{1}{n_0}) \subset V$ mais on a $\forall n \geq n_0 \Rightarrow x_n \in B(x, \frac{1}{n_0})$ ce qui donne $A \cap V \neq \emptyset$.

2.2.4 Continuité d'une application entre deux espaces métriques

Proposition 2.2.6. Soient (E, \mathcal{T}_d) , $(F, \mathcal{T}_{d'})$ deux espaces métriques et f une application de E dans F . Soit $x_0 \in E$, alors on a l'équivalence suivante :

$$(f \text{ est continue au point } x_0) \Leftrightarrow (\forall \varepsilon > 0, \exists \alpha > 0 \text{ tq } \forall x \in E \text{ si } d(x, x_0) < \alpha \Rightarrow d'(f(x), f(x_0)) < \varepsilon)$$

Preuve. \Rightarrow ? Supposons que f est continue au point x_0 . Soient $\varepsilon > 0$ et $x \in E$ tel que $d'(f(x), f(x_0)) < \varepsilon \Rightarrow f(x) \in B(f(x_0), \varepsilon)$, comme f est continue on a $f^{-1}(B(f(x_0), \varepsilon))$ est un voisinage de x_0 , donc il existe α tel que $B(x_0, \alpha) \subset f^{-1}(B(f(x_0), \varepsilon))$ ce qui donne $d(x, x_0) < \alpha \Rightarrow d'(f(x), f(x_0)) < \varepsilon$
 \Leftarrow ? Supposons que $(\forall \varepsilon > 0, \exists \alpha > 0$ tq $\forall x \in E$ si $d(x, x_0) < \alpha \Rightarrow d'(f(x), f(x_0)) < \varepsilon$ et montrons que f est continue au point x_0 . Soit V un voisinage de $f(x_0)$ quelconque, donc il existe $\varepsilon > 0$ tel que $B(f(x_0), \varepsilon) \subset V$. D'après la supposition il existe $\alpha > 0$ tel que $f(B(x_0, \alpha)) \subset B(f(x_0), \varepsilon)$.

Applications uniformément continues et k-Lipschitziennes

Définition 2.2.4. Soient (E, \mathcal{T}_d) , $(F, \mathcal{T}_{d'})$ deux espaces métriques et f une application de E dans F

1. On dit que f est uniformément continue ssi

$$(f \text{ est uniformément continue}) \Leftrightarrow (\forall \varepsilon > 0, \exists \alpha > 0 \text{ tq } \forall x, y \in E \text{ si } d(x, y) < \alpha \Rightarrow d'(f(x), f(y)) < \varepsilon)$$

2. On dit que f est k-Lipschitzienne ssi

$$\exists k \geq 0 \text{ tel que } \forall x, y \in E \text{ on a } d'(f(x), f(y)) \leq kd(x, y)$$

3. On dit que f est homéomorphisme ssi f est continue, bijective et f^{-1} est continue.

Exemple 2.2.4. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique et $y \in E$, l'application f_y telle que

$$f_y : E \rightarrow \mathbb{R}^+; \quad x \mapsto f_y(x) = d(x, y)$$

est continue sur E , de plus elle est 1-lipschitzienne car pour tout x, x' on a

$$|f_y(x) - f_y(x')| = |d(x, y) - d(x', y)| \leq d(x, x')$$

Exercice 2.2.1. Soit A une partie de (E, d) montrer que l'application g_A définit par

$$g_A : E \rightarrow \mathbb{R}^+; \quad x \mapsto g_A(x) = d(x, A)$$

est 1-lipschitzienne.

2.2.5 Espace métrique séparable

Définition 2.2.5. L'espace métrique (E, d) est séparable, s'il existe une partie de E dénombrable et dense dans E .

Exemple 2.2.5. L'espace métrique \mathbb{R} est séparable.

Théorème 2.2.1. (E, \mathcal{T}_d) est séparable ss'il existe une base dénombrable pour les ouverts de \mathcal{T}_d .

Preuve. \Rightarrow ? Supposons que l'espace métrique (E, d) est séparable et montrons qu'il existe une base dénombrable. E est séparable, donc il existe $D \subset E$ dénombrable et dense dans E . Soit $\mathcal{B} = \{B(x, r), x \in D \text{ et } r \in \mathbb{Q}\}$, remarquons que \mathcal{B} est dénombrable, donc peut être énumérée en une suite $(O_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Il suffit démontrer que \mathcal{B} est une base de \mathcal{T}_d .

Soient $O \in \mathcal{T}_d$ et $I = \{n \in \mathbb{N} / O_n \subset O\}$, donc $\bigcup_{n \in I} O_n \subset O$. Montrons maintenant que $O \subset \bigcup_{n \in I} O_n$, soit $x \in O$, $\exists \delta > 0$ tel que $B(x, \delta) \subset O$. Soient $a \in D$ et $r \in \mathbb{Q}$ tel que $2r < \delta$ et $d(x, a) < r$. Montrons que $B(a, r) \subset B(x, \delta) \subset O$. Soit $y \in B(a, r)$ on a $d(x, y) \leq d(x, a) + d(a, y) < r + r = 2r < \delta$. Donc

il existe $n_0 \in \mathbb{N}$ tel que $O_{n_0} = B(a, r)$. Alors $\exists O_{n_0}$ tel que $x \in O_{n_0} \subset \bigcup_{n \in I} O_n$, ce qui implique que $O \subset \bigcup_{n \in I} O_n$.

\Leftrightarrow Supposons qu'il existe une base dénombrable de \mathcal{T}_d , et montrons que E est séparable. Soit $\mathcal{B} = \{O_n / n \in \mathbb{N}\}$ la base dénombrable. Pour chaque $n \in \mathbb{N}$ tel que $O_n \neq \emptyset$, il existe $x_n \in O_n$. Soit $D = \{x_n / n \in \mathbb{N}\}$ montrons que D est dense dans E c-à-d $\forall x \in E$ et $\forall V \in \mathcal{V}(x) \Rightarrow V \cap D \neq \emptyset$.

Soit $B(x, \varepsilon)$ un voisinage quelconque de x , donc il existe $I \subset \mathbb{N}$ tel que $B(x, \varepsilon) = \bigcup_{n \in I} O_n$, alors il existe au moins $n_0 \in I$ tel que $x_{n_0} \in B(x, \varepsilon) \Rightarrow B(x, \varepsilon) \cap D \neq \emptyset$.

Lemme 2.2.1. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique et $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset E$. S'il existe $x \in E$ tel que $x = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$, alors x est unique.

Preuve. Soit $x' \in E$ tel que $x' \neq x$ et $x' = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$. Alors pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $n_0, n_1 \in \mathbb{N}$ tel que $\forall n \geq n_0 \Rightarrow d(x_n, x) < \frac{\varepsilon}{2}$ et $\forall n \geq n_1 \Rightarrow d(x_n, x') < \frac{\varepsilon}{2}$, donc pour $n > \max\{n_0, n_1\}$ on trouve $d(x', x) < \varepsilon$ pour tout $\varepsilon > 0 \Rightarrow d(x', x) = 0 \Rightarrow x = x'$.

Valeur d'adhérence d'une suite

Définition 2.2.6. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique, $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset E$ et $x \in E$. Pour tout $n \in \mathbb{N}$ posons $A_n = \{x_k / k \geq n\}$. x est appelé valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ si pour tout $\varepsilon > 0$ et pour tout $n \in \mathbb{N}$ on a $B(x, \varepsilon) \cap A_n \neq \emptyset$.

- Exemple 2.2.6.**
1. La limite d'une suite convergente est une valeur d'adhérence.
 2. Si $E = \mathbb{R}$ muni de la distance usuelle et $x_n = (-1)^n$ les valeurs 1 et -1 sont des valeurs d'adhérences.

Remarque 2.2.4. L'ensemble A de tous les valeurs d'adhérence d'une suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ c'est un ensemble fermé (car $A = \bigcap_{n \in \mathbb{N}} \overline{A_n}$).

Sous suite

Définition 2.2.7. Soient $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E et φ une application strictement croissante de \mathbb{N} dans \mathbb{N} $\varphi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ tel que $n \rightarrow \varphi(n) = n_k$. La suite $(x_{\varphi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ s'appelle une sous suite (suite extraite de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$).

2.3 Suites de Cauchy et les espaces complets

2.3.1 Suites de Cauchy

Définition 2.3.1. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique et $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de E . $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite de Cauchy ssi

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ tq } \forall p, q \in \mathbb{N} \text{ avec } p \geq n_0, q \geq n_0 \Rightarrow d(x_p, x_q) < \varepsilon.$$

Proposition 2.3.1. Soit (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique. On a les propriétés suivantes :

1. $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ convergente dans $E \Rightarrow (x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ suite de Cauchy dans E .
2. $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ suite de Cauchy dans $E \Rightarrow (x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est bornée.

Preuve. Exercice.

Remarque 2.3.1. La réciproque de proposition précédente est fautive, comme le montre l'exemple suivant

Exemple 2.3.1. 1- Soient (u_n) et (v_n) deux suites dans \mathbb{R} telles que $u_n = (-1)^n$ et $v_n = \cos n$. $(u_n)_n$ et $(v_n)_n$ sont des suites bornées mais ne sont pas de Cauchy.

2- Si on prend la suite $x_n = \frac{1}{n}$ dans l'espace $]0, 1]$ muni de la topologie de trace de la topologie usuelle sur \mathbb{R} on trouve que (x_n) est de Cauchy mais n'est pas convergente.

Proposition 2.3.2. Soit $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de Cauchy dans un espace métrique (E, \mathcal{F}_d) . S'il existe une sous suite $(x_{\varphi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ convergente vers un élément $x \in E$, alors la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est convergente vers x .

Preuve. Supposons que $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est de Cauchy, alors $\forall \varepsilon > 0; \exists n_0 \in \mathbb{N}$ tel que $\forall p > q \geq n_0$ on a $d(x_p, x_q) < \frac{\varepsilon}{2}$. De plus $(x_{\varphi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ convergente vers x conduit à $\forall \varepsilon > 0, \exists n_1 \in \mathbb{N}$ tq $\forall \varphi(n) \geq n_0 \Rightarrow d(x_{\varphi(n)}, x) < \frac{\varepsilon}{2}$, donc pour $n, \varphi(n) \geq \max\{n_0, n_1\}$, on trouve

$$d(x_n, x) \leq d(x_n, x_{\varphi(n)}) + d(x_{\varphi(n)}, x) < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon.$$

Proposition 2.3.3. Soient (E, \mathcal{F}_d) un espace métrique, $x \in E$ et $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite dans E . x est une valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ ss' il existe une sous suite $(x_{k_n})_n$ converge vers x .

Preuve. Soit x valeur d'adhérence de la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$, donc pour tout $n \in \mathbb{N}$ et pour tout $\varepsilon > 0$ on a $B(x, \varepsilon) \cap A_n \neq \emptyset$. On construit une sous suite (x_{p_n}) de (x_n) de la manière suivante :

Pour $\varepsilon = 1$, et $n = 1$ il existe $x_{p_1} \in B(x, 1) \cap A_1$ et $p_1 \geq 1$.

Pour $\varepsilon = \frac{1}{2}$ et $n = p_1 + 1$ il existe $x_{p_2} \in B(x, \frac{1}{2}) \cap A_{p_1+1}$ et $p_2 > p_1$.

De la même façon, on construit la sous suite $x_{p_1}, x_{p_2}, \dots, x_{p_n}, \dots$ telle que $x_{p_n} \in B(x, \frac{1}{n}) \cap A_{p_{n-1}}$ ce qui conduit à $d(x_{p_n}, x) < \frac{1}{n}$ qui implique $x_{p_n} \rightarrow x$.

Inversement supposons qu'il existe $(x_{p_n})_n \subset (x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ telle que $x_{p_n} \rightarrow x$, et montrons que $\forall \varepsilon > 0$ et $\forall n \in \mathbb{N}$ on a $B(x, \varepsilon) \cap A_n \neq \emptyset$. En effet soit $\varepsilon > 0$, de la convergence de sous suite il existe $n_0 \in \mathbb{N}$ tel que $\forall p_n \in \mathbb{N}$ et $p_n \geq n_0 \Rightarrow x_{p_n} \in B(x, \varepsilon)$, ce qui donne $\forall n \geq n_0$ on a $B(x, \varepsilon) \cap A_n \neq \emptyset$. Pour $n \leq n_0$ en utilisant la décroissance de la suite (A_n) , on trouve $A_{n_0} \subset A_n \forall n \leq n_0$ donc $A_n \cap B(x, \varepsilon) \neq \emptyset$.

2.4 Complétude

Définition 2.4.1. Un espace métrique E est dit complet si toute suite de Cauchy est convergente.

Exemple 2.4.1. L'espace $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ est complet.

Proposition 2.4.1. Un sous espace complet d'un espace métrique est fermé dans E .

Preuve. Soit X un sous espace complet de l'espace métrique E , on va montrer que X est fermé. En effet soit $x \in \overline{X}$, il existe alors une suite $(x_n) \subset X$ tel que (x_n) tend vers x , ce qui donne (x_n) est de Cauchy dans X , mais X est complet donc elle converge dans X on déduit que $x \in X \Rightarrow \overline{X} \subset X$ d'autre part $X \subset \overline{X}$, donc X est fermé.

Proposition 2.4.2. Tout sous espace fermé X d'un espace complet E est complet.

Preuve. Soit X un espace fermé de l'espace complet E . On va montrer que X est complet. En effet soit (x_n) une suite de Cauchy dans $X \subset E$, en utilisant la complétude de E on trouve que (x_n) converge vers $x \in E$ d'après (2.2.5), on obtient $x \in \overline{X} = X$ ce qui implique X est complet.

Proposition 2.4.3. *Un produit fini ou dénombrable d'espaces complets est complet.*

Définition 2.4.2. *Soit E un espace métrique et f une application de E dans E . On dit que f est contractante si*

$$\exists \kappa \in]0, 1[, \forall (x, y) \in E^2 \Rightarrow d(f(x), f(y)) \leq \kappa d(x, y).$$

Exemple 2.4.2. *Soit $E = ([\frac{2}{3}, \infty[, | \cdot |)$ un sous espace de $(\mathbb{R}, | \cdot |)$ et f une fonction de E dans \mathbb{R} définit par*

$$f(x) = \frac{2x + 6}{3x + 2}$$

f est lipschitzienne car $\sup_{x \in E} |f'(x)| = \sup_{x \in E} |\frac{-14}{(3x+2)^2}| \leq \frac{14}{16} < 1$.

Théorème 2.4.1. Théorème de point fixe *Si f est contractante sur un espace métrique complet E , alors f admet un point fixe c-à-d il existe $\bar{x} \in E$ tel que $f(\bar{x}) = \bar{x}$.*

Preuve. Unicité

Soit \bar{x}, \bar{y} deux points de E tel que $\bar{x} \neq \bar{y}$ et $\bar{x} = f(\bar{x})$ et $\bar{y} = f(\bar{y})$, donc $d(\bar{x}, \bar{y}) = d(f(\bar{x}), f(\bar{y})) < d(\bar{x}, \bar{y})$, c'est contradiction.

Existence

Soit x_0 un point quelconque de E , on définit la suite $(x_n)_n$ dans E par $x_{n+1} = f(x_n)$. On a

$$\begin{aligned} d(x_2, x_1) &\leq \kappa d(x_1, x_0) \\ d(x_3, x_2) &\leq \kappa d(x_2, x_1) \leq \kappa^2 d(x_1, x_0) \\ &\vdots \\ d(x_{n+1}, x_n) &\leq \kappa d(x_n, x_{n-1}) \leq \kappa^n d(x_1, x_0) \end{aligned}$$

pour $p, q \in \mathbb{N}$ tel que $p > q \Rightarrow \exists n \in \mathbb{N}$ tel que $p = q + n$, donc

$$\begin{aligned} d(x_p, x_q) &= d(x_{q+n}, x_q) \leq d(x_{q+n}, x_{q+n-1}) + d(x_{q+n-1}, x_{q+n-2}) + \dots + d(x_{q+1}, x_q) \\ &\leq (\kappa^{n-1} + \kappa^{n-2} + \dots + \kappa + 1) \kappa^q d(x_1, x_0) \\ &\leq \frac{\kappa^q}{1 - \kappa} d(x_1, x_0) \end{aligned}$$

donc

$$\lim_{q \rightarrow \infty} d(x_{q+n}, x_q) = \lim_{q \rightarrow \infty} \frac{\kappa^q}{1 - \kappa} d(x_1, x_0) = 0$$

Donc $(x_n)_n$ est de Cauchy dans un espace complet, elle est convergente. Il existe $\bar{x} \in E$ tel que

$$\bar{x} = \lim x_n = \lim f(x_{n-1}) = f(\bar{x}).$$

Exemple 2.4.3. *On prend les mêmes données de l'exemple (2.4.2) et montrons que f admet un seul point fixe. Pour démontrer ça il faut démontrer que E est complet et $f(E) \subset E$. On a E est complet car il est fermé dans un complet, donc il est complet. Ce qui concerne $f(E) \subset E$ on a $f'(x) = \frac{-14}{(3x+2)^2} < 0$, ce qui implique f est décroissante et $f(E) =]\lim_{x \rightarrow \infty} f(x), f(\frac{2}{3})] =]\frac{2}{3}, \frac{11}{6}] \subset E$, donc f vérifie tous les conditions du Théorème (2.4.1). En utilisant le Théorème (2.4.1) il existe alors $\bar{x} = f(\bar{x}) \Rightarrow \bar{x} = \sqrt{2}$.*

Remarque 2.4.1. *Toutes les hypothèses du Théorème (2.4.1) sont nécessaire, comme le montre l'exemple suivant.*

- Exemple 2.4.4.**
1. Si $E =]0, 1[$ et $f(x) = \frac{x}{2}$. f n'admet pas un point fixe car E n'est pas complet.
 2. Si $E = [0, 1]$ et $f(x) = \sqrt{x^2 + 1}$ f n'admet pas un point fixe car $f(E) \not\subseteq E$.
 3. Si E un espace métrique complet quelconque et $f(x) = x$, tout les points est fixe car f n'est pas contractante.

Chapitre 3

Espaces compacts

- Définition 3.0.1.** 1. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique et $(A_i)_{i \in I}$ une famille de parties de E . On dit que $(A_i)_{i \in I}$ est un recouvrement de E si $E \subset \bigcup_{i \in I} A_i$.
2. On dit que $(A_i)_{i \in I}$ est un recouvrement ouvert de E si $E \subset \bigcup_{i \in I} A_i$ et $(A_i)_{i \in I} \subset \mathcal{T}$.
3. Un espace topologique E est dit compact s'il est séparé et si tout recouvrement ouvert de E contient un sous recouvrement fini càd

$$\forall (O_i)_{i \in I} \subset \mathcal{T} \text{ tq } E \subset \bigcup_{i \in I} O_i \Rightarrow \exists J \text{ fini } \subset I \text{ et } E \subset \bigcup_{i \in J} O_i$$

- Exemple 3.0.1.** 1. Si E un ensemble fini munit de la topologie discrète, E est compact.
2. \mathbb{R} n'est pas compact, car $\mathbb{R} = \bigcup_{n \in \mathbb{N}}]-n, n[$ et on peut pas extraire un sous recouvrement fini de cet recouvrement.

3.0.1 Ensembles compacts

Définition 3.0.2. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique séparé et A un sous ensemble de E . On dit que A est compact ssi (A, \mathcal{T}_A) est compact.

Proposition 3.0.1. Si E est compact et si F un sous ensemble de E , donc on a l'équivalence suivant :

$$F \text{ est fermé de } E \Leftrightarrow F \text{ est compact de } E.$$

Preuve. \Rightarrow Supposons que F est fermé et montrons que F est compact de E . Montrons tout d'abord que F est séparé, soit x et y deux points de $F \subset E$, donc il existe deux voisinages $V_x \in \mathcal{V}(x)$ et $V_y \in \mathcal{V}(y)$ tel que $V_x \cap V_y = \emptyset$, ce qui implique. On a $V_x \in \mathcal{V}(x) \Rightarrow \exists O_x \in \mathcal{T}$ tel que $x \in O_x \subset V_x$ la même chose pour V_y il existe $O_y \in \mathcal{T}$ tel que $y \in O_y \subset V_y$. Posons $W_x = F \cap O_x \in \mathcal{T}_F$ et $W_y = F \cap O_y \in \mathcal{T}_F$ et $W_x \cap W_y = \emptyset$, donc F est séparé. Montrons maintenant pour tout recouvrement ouvert de F on peut extraire un sous recouvrement fini. Soit $(A_i)_{i \in I}$ un recouvrement ouvert quelconque de F , posons $O = C_E F$, donc $(O, (A_i)_{i \in I})$ est un recouvrement ouvert de E , on peut extraire un sous recouvrement A_1, A_2, \dots, A_n tel que $E \subset O \cup_{1 \leq i \leq n} A_i$, donc $F \subset \bigcup_{1 \leq i \leq n} A_i$ ce qui donne le résultat.

\Leftarrow Supposons maintenant que F est compact et montrons que F est fermé. Pour prouver que F est fermé, il suffit démontrer que C_E^F est un ouvert càd est un voisinage de chacun de ses points. Soit $x \in C_E^F$, donc $\forall y \in F$ il existe deux voisinage ouverts disjoints $V_y \in \mathcal{V}(y)$ et $V_{x,y} \in \mathcal{V}(x)$. La

famille $(V_y)_{y \in F}$ est un recouvrement ouvert de F donc il existe un recouvrement fini $(V_{y_i})_{1 \leq i \leq n}$ tel que $F \subset \bigcup_{1 \leq i \leq n} V_{y_i}$. Posons $V = \bigcap_{1 \leq i \leq n} V_{x, y_i} \in \mathcal{V}(x)$ et $V \cap F = \emptyset$ donc $x \in V \subset C_E^F$ ce qui implique que F est fermé.

Définition 3.0.3. Une partie X d'un espace topologique séparé E est dite relativement compacte si elle est contenue dans une partie compacte de E .

Remarque 3.0.1. 1. Toute partie compacte A d'un espace topologique séparé (E, \mathcal{T}) est fermée.
2. Soient (E, \mathcal{T}) un espace topologique séparé et K, K' deux parties de E . Si $K \subset K'$ telle que K est fermée et K' est compacte dans E , alors K est compacte dans E .

3.1 Espace Métrique compact

Définition 3.1.1. Soit (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique. On dit que E est compact ssi toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de E admet une valeur d'adhérence.

Lemme 3.1.1. Soit (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique compact alors pour tout réel strictement positif α , on peut recouvrir E par un nombre fini de boules de rayon α .

Preuve. Démontrons par contra-position. Supposons qu'il existe un réel strictement positif α tel que l'on ne puisse recouvrir E par un nombre fini de boules de rayon α . Soit $x_0 \in E$ quelconque, il existe $x_1 \in E \setminus B(x_0, \alpha)$ donc $d(x_0, x_1) \geq \alpha$, par supposition $E \neq B(x_0, \alpha) \cup B(x_1, \alpha)$, il existe alors $x_2 \in E \setminus B(x_0, \alpha) \cup B(x_1, \alpha)$, de la même façon, on construit les points x_0, x_1, \dots, x_n tel que $d(x_i, x_j) \geq \alpha \forall i \neq j$. Par hypothèse $\bigcup_{1 \leq i \leq n} B(x_i, \alpha) \neq E$ donc il existe $x_{n+1} \in E \setminus \bigcup_{1 \leq i \leq n} B(x_i, \alpha)$, par récurrence, on construit la suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ tel que $d(x_i, x_j) \geq \alpha \forall i \neq j$. Une telle suite n'a pas de valeur d'adhérence. D'où le lemme.

Remarque 3.1.1. Si (E, \mathcal{T}_d) est un espace métrique compact, alors il est borné.

Proposition 3.1.1. Soit (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique compact, alors il est complet.

Preuve. Exercice.

Théorème 3.1.1. Soit (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique complet. Si pour tout $\varepsilon > 0$, on peut recouvrir E par un nombre fini de boules ouvertes de rayon ε , alors E est compact.

Proposition 3.1.2. Si K_1, K_2, \dots, K_n n espaces compacts, alors $K = K_1 \times K_2 \times \dots \times K_n$ est compact

Preuve. Il suffit démontrer la proposition pour $n = 2$. Soit $(x_n, y_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset K = K_1 \times K_2$, donc $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset K_1$ comme K_1 est compact, alors il existe $(x_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ qui converge vers $x \in K_1$. D'autre part la suite $(y_{\phi(n)})_{n \in \mathbb{N}} \subset K_2$ admet une sous suite $(y_{\psi \circ \phi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$ qui converge vers $y \in K_2$. Donc la sous suite $(x_{\psi \circ \phi(n)}, y_{\psi \circ \phi(n)})_{n \in \mathbb{N}} \subset K$ converge vers $(x, y) \in K$ ce qui implique que K est compact.

Proposition 3.1.3. Dans un espace métrique E , l'intersection finie ou infinie des compacts est compact.

Preuve. Exercice

Les parties compactes de \mathbb{R} et \mathbb{R}^n

Théorème 3.1.2. (De Bolzano – Weierstrass) Les intervalles fermés $[a, b]$ sont des parties compactes de $(\mathbb{R}, |\cdot|)$

Comme conclusion on trouve le lemme suivant :

Lemme 3.1.2. Les parties compactes de (\mathbb{R}^n, d_∞) sont les parties fermées de \mathbb{R}^n incluses dans un pavé $[a, b]^n$.

3.1.1 La relation entre la continuité et la compacité

Théorème 3.1.3. (De Heine) Soit (E, d) et (F, d') deux espaces métriques et f une application continue de E dans F . Alors pour toute partie compacte A de E , $f(A)$ est une partie compacte de F . De plus si E est compact, alors f est uniformément continue.

Corollaire 3.1.1. Soient (E, \mathcal{T}_d) un espace métrique compact et f une application de E dans $(\mathbb{R}, |\cdot|)$. Si f est continue, alors f est bornée et atteint sa borne supérieure et sa borne inférieure.

Preuve. Exercice.

Chapitre 4

Espaces normés

4.1 Normes

Soit E un espace vectoriel sur le corps \mathbb{k} , ($\mathbb{k} = \mathbb{R}$ ou $\mathbb{k} = \mathbb{C}$). On appelle norme sur E toute application de E dans \mathbb{R}^+ vérifiant les conditions suivantes :

1. $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$.
2. $\|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\| \quad \forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{k}$.
3. $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|, \quad \forall x, y \in E$.

Le couple $(E, \|\cdot\|)$ est appelé un espace normé.

Remarque 4.1.1. Si la propriété (1) n'est pas satisfaite, on dit que cette application est une semi-norme.

Exemple 4.1.1. 1. Soit $E = C[a, b]$, on définit la norme $\|\cdot\|_1$ sur E par

$$\forall f \in E; \quad \|f\|_1 = \int_a^b |f(x)| dx$$

2. Pour $p \geq 1$ et $E = \mathbb{k}^n$, on définit les normes suivantes pour tout $x \in \mathbb{k}^n$:

$$\|x\|_p = \left(\sum_{1 \leq i \leq n} \|x_i\|^p \right)^{\frac{1}{p}} \quad \text{et} \quad \|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|.$$

3. Si E un espace compact, on peut définir pour tout $f \in C(E, \mathbb{R})$ la norme

$$\|f\|_\infty = \sup_{x \in E} |f(x)|$$

Proposition 4.1.1. Si $\|\cdot\|$ est une norme sur E , la fonction

$$d : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+ \quad (x, y) \rightarrow d(x, y) = \|x - y\|$$

est une distance sur E .

Preuve. Exercice.

Définition 4.1.1. 1. On appelle boule unité d'un espace normé la boule de centre 0 et de rayon 1.

$$B(0, 1) = \{x \in E \text{ tq } d(x, 0) = \|x\| \leq 1\}$$

2. On appelle espace de Banach tout espace normé complet pour la distance associée à la norme.

Exemple 4.1.2. $(\mathbb{R}, \|\cdot\|)$ et $(C([a, b]), \|\cdot\|_\infty)$ sont des espaces de Banach.

Définition 4.1.2. Deux normes $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2$ sur E sont équivalentes s'il existe deux constantes α et β strictement positives telles que

$$\forall x \in E \quad \alpha \|x\|_1 \leq \|x\|_2 \leq \beta \|x\|_1.$$

Exemple 4.1.3. Sur \mathbb{R}^n on définit les normes

$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|, \quad \|x\|_1 = \sum_{1 \leq i \leq n} |x_i| \quad \text{et} \quad \|x\|_2 = \left(\sum_{1 \leq i \leq n} (x_i)^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

les trois normes sont équivalentes car :

$$\|x\|_\infty \leq \|x\|_1 \leq \sqrt{n} \|x\|_2 \leq n \|x\|_\infty.$$

Théorème 4.1.1. Deux normes $\|\cdot\|_1$ et $\|\cdot\|_2$ définissent sur E la même topologie ssi elles sont équivalentes.

Théorème 4.1.2.

1. Pour $1 \leq p \leq \infty$, les espaces $(\mathbb{K}^n, \|\cdot\|_p)$ sont des espaces vectoriels normés.
2. Sur l'espace vectoriel \mathbb{K}^n , toutes les normes sont équivalentes.
3. Dans un espace normé, tout sous espace de dimension finie est fermé.

Application linéaire continue

Théorème 4.1.3. Soit f une application linéaire de l'espace normé E dans l'espace normé F . Les propriétés suivantes sont équivalentes

1. f est continue sur E .
2. f est continue au point 0.
3. f est uniformément continue sur E .
4. $\exists M > 0$ telle que $\forall x \in E \quad \|f(x)\|_F \leq M \|x\|_E$.

Exemple 4.1.4. Soit $E = C([0, 1], \mathbb{R})$ muni de la norme $\|\cdot\|_\infty$. On considère l'application $A : E \rightarrow E$ tel que

$$\forall f \in E; \quad Af(t) = \int_0^t f(s) ds$$

l'application A est linéaire continue car

$$\|Af\|_\infty \leq \|f\|_\infty.$$

Inégalité de Hölder et de Minkowski

Lemme 4.1.1. (Inégalité de Hölder). Soient a_1, a_2, \dots, a_n et b_1, b_2, \dots, b_n des réels positifs ou nuls. Soient p et q des réels strictement supérieurs à 1 tels que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$. On a alors l'inégalité suivante :

$$\sum_{1 \leq i \leq n} a_i b_i \leq \left(\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p \right)^{\frac{1}{p}} \left(\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^q \right)^{\frac{1}{q}}.$$

Preuve. Si les a_i sont tous nuls, la propriété est vérifiée même si tous les b_i sont nuls. Supposons que les a_i et b_i ne sont pas tous nuls. Considérons

$$A = \sum_{1 \leq i \leq n} \frac{a_i}{\left(\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p \right)^{\frac{1}{p}}} \cdot \frac{b_i}{\left(\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^q \right)^{\frac{1}{q}}}$$

En utilisant l'inégalité

$$ab \leq \frac{a^p}{p} + \frac{b^q}{q} \quad \text{avec } p, q \in \mathbb{R}^+ \text{ et } p, q > 1 \quad \text{avec } \frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$$

on trouve

$$\begin{aligned} A &\leq \sum_{1 \leq i \leq n} \left(\frac{1}{p} \frac{a_i^p}{\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p} + \frac{1}{q} \frac{b_i^q}{\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^q} \right) \\ &= \frac{1}{p} \sum_{1 \leq i \leq n} \frac{a_i^p}{\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p} + \frac{1}{q} \sum_{1 \leq i \leq n} \frac{b_i^q}{\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^q} \\ &= \frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1 \end{aligned}$$

d'ou l'inégalité.

Lemme 4.1.2. (Inégalité de Minkowski). Soient a_1, a_2, \dots, a_n et b_1, b_2, \dots, b_n des réels positifs ou nuls. Soit $p > 1$. On a alors l'inégalité suivante :

$$\left(\sum_{1 \leq i \leq n} (a_i + b_i)^p \right)^{\frac{1}{p}} \leq \left(\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p \right)^{\frac{1}{p}} + \left(\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

Preuve. Si $p = 1$ l'inégalité est claire. Supposons que $p > 1$. Si on pose $c_i = a_i + b_i$, on a alors

$$\sum_{1 \leq i \leq n} c_i^p = \sum_{1 \leq i \leq n} c_i c_i^{p-1} = \sum_{1 \leq i \leq n} a_i c_i^{p-1} + \sum_{1 \leq i \leq n} b_i c_i^{p-1}$$

Posons $q = \frac{p}{p-1}$, on applique l'inégalité de Hölder à chacune des deux sommes, on trouve :

$$\sum_{1 \leq i \leq n} c_i^p \leq \left(\sum_{1 \leq i \leq n} a_i^p \right)^{\frac{1}{p}} \left(\sum_{1 \leq i \leq n} c_i^p \right)^{\frac{p-1}{p}} + \left(\sum_{1 \leq i \leq n} b_i^p \right)^{\frac{1}{p}} \left(\sum_{1 \leq i \leq n} c_i^p \right)^{\frac{p-1}{p}}$$

En divisant les deux membres par $\left(\sum_{1 \leq i \leq n} c_i^p \right)^{\frac{p-1}{p}}$, on obtient l'inégalité de Minkowski.