

3. Fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R}^m

Notation: $f: D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}$ transposé
↓
f
 $x \mapsto f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$

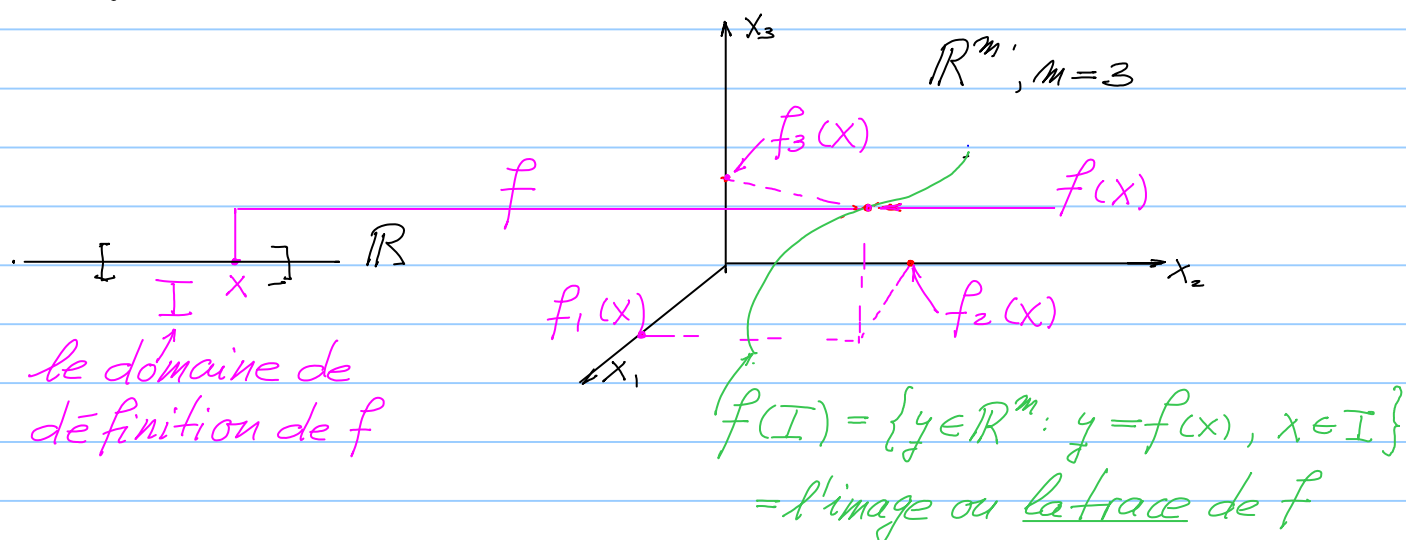
avec $f_i: D \rightarrow \mathbb{R}$, $i=1, \dots, m$ les composantes de f .

3.0. Fonctions continues

Définition: une fonction continue $f: I \rightarrow \mathbb{R}^m$, avec $I \subset \mathbb{R}$ un intervalle (fermé) est appelée un chemin, ou une courbe paramétrée dans \mathbb{R}^m .

Remarque: la proposition 2.6 implique qu'une fonction $f = (f_1, \dots, f_m)^\top$ est continue en un point $x \in I$ (ou sur I) si et seulement si les fonctions f_i , $i=1, \dots, m$, sont toutes continues en $x \in I$ (ou sur I).

Image d'une fonction $f: I \rightarrow \mathbb{R}^m$, $I \subset \mathbb{R}$ un intervalle

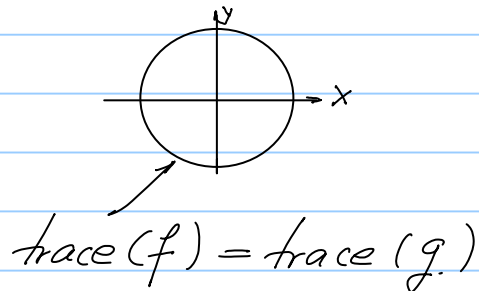


Définition: l'image f s'appelle aussi la trace de f
d'un chemin

Exemple 1 $f: [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$
 $t \mapsto (\cos(t), \sin(t))^T$

$g: [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$
 $t \mapsto (\cos(2t), \sin(2t))^T$

$f \neq g$ mais la trace de $f =$ la trace de g .



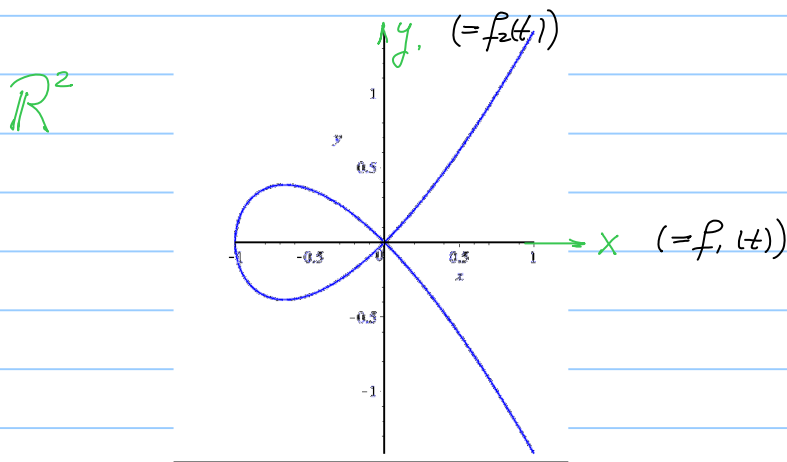
Exemple 2

Soit $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par

$t \mapsto f(t) = \left(\underbrace{t^2 - 1}_{f_1(t)}, \underbrace{t^3 - t}_{f_2(t)} \right)^T$

Trace de f (\equiv image de f) $\subset \mathbb{R}^2$

$\text{Im}(f) = \{ (x, y)^T \in \mathbb{R}^2 : (x, y)^T = f(t), t \in \mathbb{R} \}$

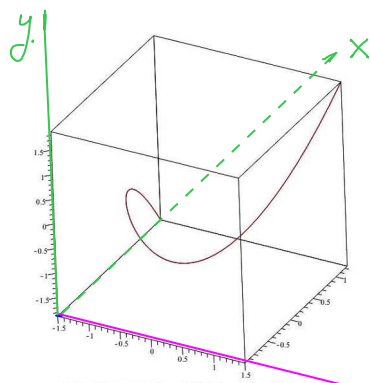


Graphe (\equiv graphique) de f $\subset \underbrace{\mathbb{R} \times \mathbb{R}^2}_{\cup} \text{ (noté } T^1(f) \text{)}$
 $(t, (x, y)^T)$

\mathbb{R}^3
 \updownarrow isomorphe

On écrit $(t, x, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2$.

$$\Gamma(f) = \{ (t, x, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 : (x, y)^T = f(t) \}$$



Graph of the curve represented parametrically by the components of the given vector.

voir maple oo. mws.

Definition:

m est fixe

Soit $\mathcal{C} := \{ \text{tous les chemins dans } \mathbb{R}^m \}$

Deux chemins $f: I_1 \rightarrow \mathbb{R}^m$ et $g: I_2 \rightarrow \mathbb{R}^m$ sont équivalents, $f \sim g$, s'il existe une fonction continue, strictement monotone et surjective $w: I_1 \rightarrow I_2$ telle que $\forall t_1 \in I_1, g(w(t_1)) = f(t_1)$

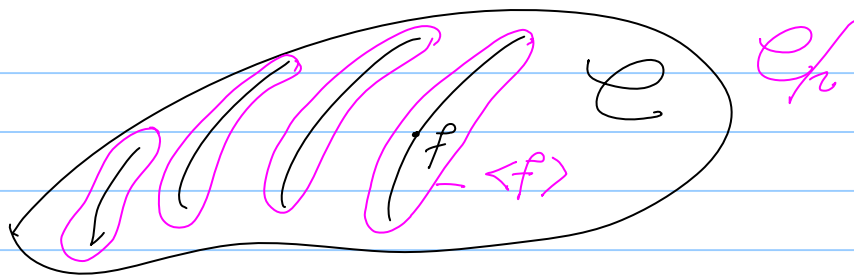
i) réflexive $\forall t_1 \in I_1, \underbrace{f \overset{w(t_1)}{\sim} f}_{f \sim f} = f(t_1)$ (choisir $w(t_1) = t_1$).

ii) symétrique $\forall t_1 \in I_1, \underbrace{g(w(t_1)) = f(t_1)}_{f \sim g} \Leftrightarrow \forall t_2 \in I_2, \underbrace{f(w^{-1}(t_2)) = g(t_2)}_{g \sim f}$

iii) transitive $\forall t_1 \in I_1, \underbrace{g(w_1(t_1)) = f(t_1)}_{f \sim g \text{ avec } w_1}$ et $\forall t_2 \in I_2, \underbrace{h(w_2(t_2)) = g(t_2)}_{g \sim h \text{ avec } w_2}$

$$\Rightarrow \forall t_1 \in I_1, \underbrace{h(w_2(w_1(t_1))) = g(w_1(t_1)) = f(t_1)}_{=(w_2 \circ w_1)(t_1)}$$

ce qui veut dire que $f \sim h$ avec $w_2 \circ w_1: I_1 \rightarrow I_3$, (continue, strictement monotone et surjective).



Definition: une classe d'équivalence de chemins est appelée une courbe continue, et on note $\langle f \rangle$ la classe d'équivalence qui contient f

Terminologie: soit γ une courbe continue. On appelle $f \in \gamma$ aussi une paramétrisation de la courbe continue γ

3.1. Fonctions dérivables (ou différentiables)

Définition (provisoire):

$$f'(x) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} \quad (*)$$

définition "usuelle"
de la dérivée en un point

"moins" entre deux vecteurs

Proposition: soit $I \subset \mathbb{R}$ un intervalle (fermé). Une fonction $f: I \rightarrow \mathbb{R}^m$, $f = (f_1, \dots, f_m)^T$, est dérivable en $x \in I$ (ou sur I) si et seulement si les fonctions f_i , $i=1, \dots, m$ sont toutes dérivables en $x \in I$ (ou sur I)

Explication

$$f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} (f(x+h) - f(x))$$

↑ par définition (*)

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \left(\frac{f_1(x+h) - f_1(x)}{h}, \dots, \frac{f_m(x+h) - f_m(x)}{h} \right)^T$$

calcul dans l'espace vectoriel

$$= \left(\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_1(x+h) - f_1(x)}{h}, \dots, \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_m(x+h) - f_m(x)}{h} \right)^T$$

ceci est vrai par la proposition 2.6.

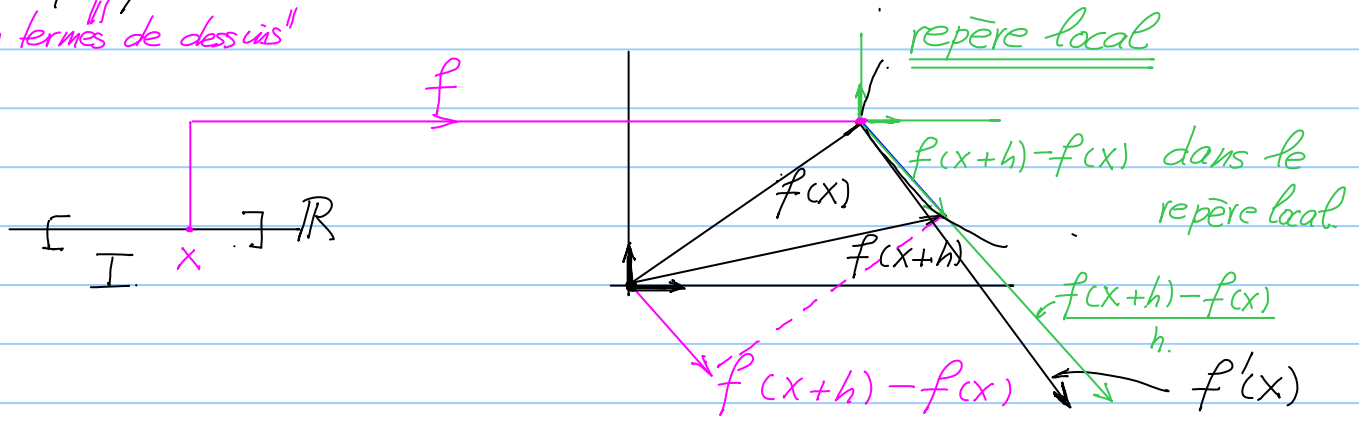
$$= (f'_1(x), \dots, f'_m(x))^T$$

↑ par la définition de la dérivée pour f_1, \dots, f_m .

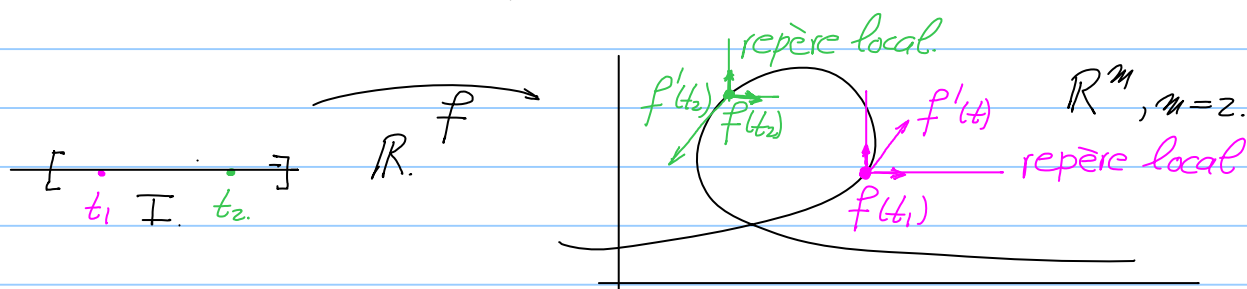
Interprétation: si on interprète $t \equiv x$ comme le temps et $f(t)$ comme la position d'un objet dans \mathbb{R}^m ($m=3$ par exemple), alors $f'(t)$ est le vecteur de la vitesse instantanée de l'objet au temps t

Graphiquement (calcul de la limite, $m=2$)

"en termes de dessins"



Remarque: graphiquement, pour illustrer $f'(t)$, on "attache" en $f(t) \in \mathbb{R}^m$ une copie (dite locale) de \mathbb{R}^m .



Longueur d'un chemin continûment dérivable

Soit $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$, $a < b$, un chemin continûment dérivable sur $[a, b]$ (c'est-à-dire $f = (f_1, \dots, f_m)^T$ avec $f_i: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ des fonctions continûment dérivables). Alors sa longueur $l \in \mathbb{R}$ est par définition:

$$l := \int_a^b \|f'(t)\| dt$$

on suppose f' continue
 la norme est une fonction continue de $\mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$.
 la norme Euclidienne

Remarque: comme sur l'ensemble des chemins continus on peut définir des classes d'équivalence sur l'ensemble des chemins continûment dérivables (demander que $w: I_1 \rightarrow I_2$, qui définit l'équivalence soit de classe C^1 et tel que $\forall t_i \in I_1, w'(t_i) \neq 0$). Les classes d'équivalence sont appelées courbes de classe C^1 .

Remarque: soit γ une courbe de classe C^1 . Alors

$$|\gamma| := \int_a^b \|f'(t)\| dt \quad (\text{longueur de } \gamma)$$

avec $f \in \gamma$ une paramétrisation continûment dérivable quelconque. Différentes paramétrisations donnent la même longueur, car changer la paramétrisation de la courbe revient à faire un changement de variables dans l'intégrale Le vérifier!