

Fonctions à deux variables

Dans tout le chapitre $\langle \cdot, \cdot \rangle$ désigne le produit scalaire canonique de \mathbb{R}^2 et $\| \cdot \|$ désigne la norme euclidienne associée, on a donc :

$$\forall (x, y, x', y') \in \mathbb{R}^4, \langle (x, y), (x', y') \rangle = xx' + yy' \text{ et } \|(x, y)\| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

1 Ouverts de \mathbb{R}^2

1.1 Boules ouvertes et fermées

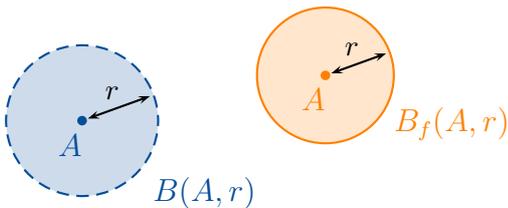
Définition 1 : Soit $A \in \mathbb{R}^2$.

• Soit $r > 0$, on appelle **boule ouverte** de centre A et de rayon r , l'ensemble :

$$B(A, r) = \{M \in \mathbb{R}^2 \mid \|M - A\| < r\}$$

• Soit $r \geq 0$, on appelle **boule fermée** de centre A et de rayon r , l'ensemble :

$$B_f(A, r) = \{M \in \mathbb{R}^2 \mid \|M - A\| \leq r\}$$

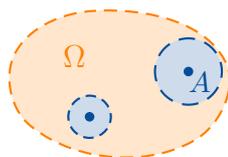


On sait d'après le chapitre "Espaces préhilbertiens", que la norme $\|M - A\|$ est la distance entre les points A et M , une boule semble plutôt être un disque du plan !

Pour une boule fermée, le bord du disque est inclus, alors qu'une boule ouverte est privée de son bord.

1.2 Ouverts de \mathbb{R}^2

Définition 2 : Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^2$, on dit que Ω est un **ouvert** si : $\forall A \in \Omega, \exists r > 0$ tel que $B(A, r) \subset \Omega$





Exemples : 1) Une boule ouverte est un ouvert de \mathbb{R}^2 .

Soit $A \in B(O, \rho)$, on pose :

$$r = \frac{1}{2}(\rho - \|A - O\|)$$

On montre alors que : $B(A, r) \subset B(O, \rho)$

.....

2) Les ensembles suivants sont-ils des ouverts de \mathbb{R}^2 : $\mathcal{B}_f((2, -1), \frac{1}{2})$? $]0,1[\times]0,1[$? $[-2,2] \times [-5,3]$?

.....

1.3 Fonctions de deux variables

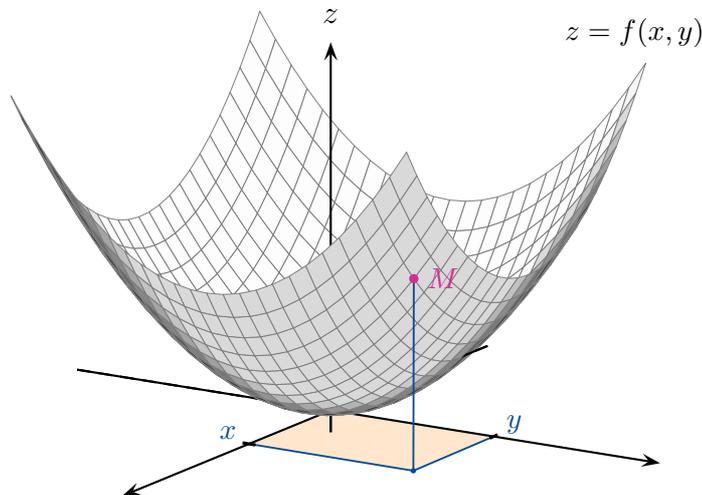
On s'intéresse dans ce chapitre à des fonctions de deux variables, ce sont des fonctions définies sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 et à valeurs dans \mathbb{R} .

$$\begin{aligned} f : \Omega &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\longmapsto f(x, y) \end{aligned}$$

Pour bien comprendre les notions de continuité et de différentiabilité que l'on doit étudier, il est important d'avoir une représentation graphique d'une telle fonction.

On considère l'ensemble des points M de \mathbb{R}^3 , de coordonnées $(x, y, f(x, y))$, $(x, y) \in \Omega$. Cet ensemble constitue une représentation de la fonction f dans l'espace, la forme obtenue est ce que l'on appelle, une surface de \mathbb{R}^3 , on parle dans ce cas de la surface d'équation $z = f(x, y)$.

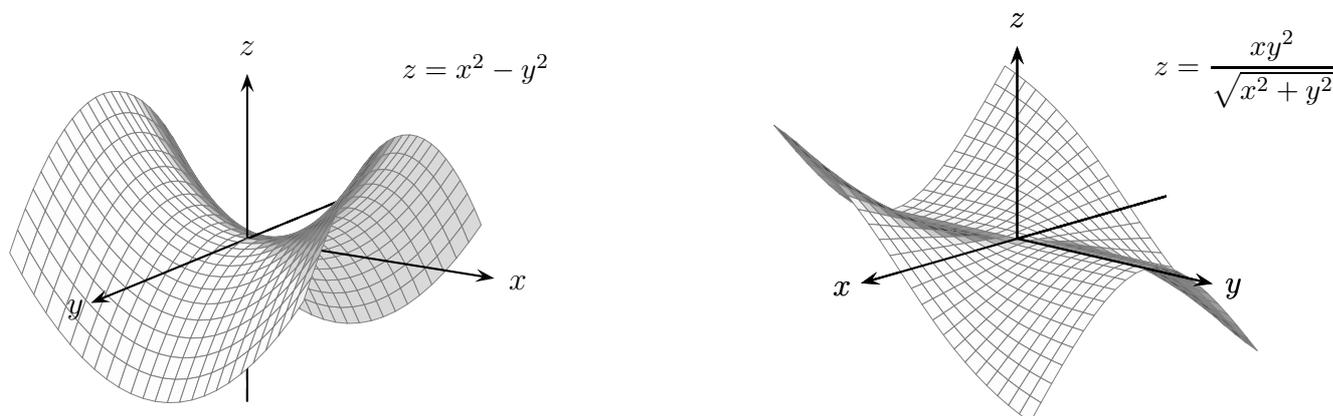
Voici par exemple, la représentation graphique de la fonction $f(x, y) = x^2 + y^2$.



Dans l'espace, le point M de la surface a pour coordonnées $(x, y, f(x, y))$.

Pour bien comprendre cette représentation graphique des fonctions de deux variables, on peut imaginer que $f(x, y)$ représente la « hauteur » ou l'« altitude » des points.

Voici deux autres exemples :



2 Continuité d'une fonction de deux variables

Définition 3 : Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^2 , on considère une fonction $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$.

• Soit $A \in \Omega$, on dit que f est **continue en** A si

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \alpha > 0 \text{ tel que } \forall X \in \Omega, \|X - A\| \leq \alpha \Rightarrow |f(X) - f(A)| \leq \varepsilon$$

• On dit que f est **continue sur** Ω si f est continue en tout point A de Ω .



Exemple : On considère la fonction f définie sur \mathbb{R}^2 par :

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy^2}{\sqrt{x^2 + y^2}} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

1. Montrer que : $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, |f(x, y) - f(0, 0)| \leq \|(x, y)\|^2$

.....

.....

.....

.....

.....

2. Étudier la continuité en $(0, 0)$ de f .

.....

.....

.....

.....

.....

Méthode : Un résultat pratique pour étudier la continuité :

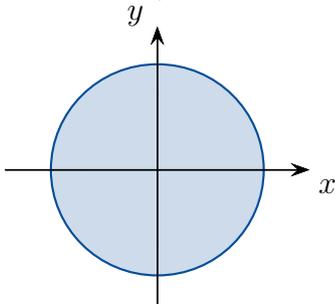
$$\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, \quad |x| \leq \|(x, y)\| \quad \text{et} \quad |y| \leq \|(x, y)\|$$

On a en effet : $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, x^2 \leq x^2 + y^2$, donc $|x| = \sqrt{x^2} \leq \sqrt{x^2 + y^2} = \|(x, y)\|$.



Exemple : Étudier la continuité en $(0, 0)$ de la fonction définie sur \mathbb{R}^2 par :

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$



2.1 Opérations sur les fonctions continues

Définition 4 : On appelle **fonction polynomiale de deux variables**, toute combinaison linéaire de fonctions de la forme : $(x, y) \mapsto x^m y^n$ avec $(m, n) \in \mathbb{N}^2$.

Exemple : Les fonctions : $(x, y) \mapsto x^2 + y^2$, $(x, y) \mapsto xy$, $(x, y) \mapsto 1 - x^2 y + 3xy$ sont polynomiales.

Proposition 1 : (admise)

- Toute fonction polynomiale est continue sur \mathbb{R}^2 .
- Toute combinaison linéaire, tout produit et tout quotient (si le dénominateur ne s'annule pas) de fonctions continues sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 est une fonction continue sur Ω .
- Si g est une fonction continue sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 à valeurs dans un intervalle I , si φ est une application continue de I dans \mathbb{R} , alors la composée $f = \varphi \circ g$ est une fonction continue sur Ω .



Exemples : 1) Montrer que $f : (x, y) \mapsto \|(x, y)\|$ est continue sur \mathbb{R}^2 .

.....

.....

.....

.....

.....

2) Montrer que $f : (x, y) \mapsto \frac{xy}{x^2 + y^2}$ est continue sur $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$.

.....

.....

.....

.....

3 Dérivées partielles, fonctions de classe C^1

Dans toute cette partie, on considère un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 et une fonction f définie de $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$.

3.1 Dérivées partielles

Définition 5 : Soit $A = (x_A, y_A) \in \Omega$, on dit que :

- f admet une **dérivée partielle par rapport à x** en A , lorsque l'application partielle $f(\cdot, y_A)$ est dérivable en x_A , le nombre dérivée est alors noté : $\frac{\partial f}{\partial x}(A) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_A, y_A)$
- f admet une **dérivée partielle par rapport à y** en A , lorsque l'application partielle $f(x_A, \cdot)$ est dérivable en y_A , le nombre dérivée est alors noté : $\frac{\partial f}{\partial y}(A) = \frac{\partial f}{\partial y}(x_A, y_A)$

On a donc un lien entre les dérivées partielles et les taux d'accroissement des fonctions partielles, on peut écrire :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_A, y_A) = \lim_{x \rightarrow x_A} \frac{f(x, y_A) - f(x_A, y_A)}{x - x_A} \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_A, y_A) = \lim_{y \rightarrow y_A} \frac{f(x_A, y) - f(x_A, y_A)}{y - y_A}$$



Exemple : Étudier l'existence de dérivées partielles en $(1, \pi)$ de la fonction $f(x, y) = x^2 \cos y$

.....

.....

.....

.....



L'existence de dérivées partielles en un point **N'ENTRAINE PAS** la continuité de la fonction en ce point.



Exemple : On reprend l'exemple précédent (haut de la page 4), étudier l'existence de dérivées partielles en $(0, 0)$.

.....

.....

Méthode : Dans la pratique, comme les définitions des dérivées partielles reposent sur l'étude des taux d'accroissement des fonctions partielles

- Pour calculer $\frac{\partial f}{\partial x}$, on dérive la fonction en considérant y comme une constante.
- Pour calculer $\frac{\partial f}{\partial y}$, on dérive la fonction en considérant x comme une constante.



Exemple : Déterminer les dérivées partielles de la fonction définie par $f(x, y) = xe^{xy^2}$.

.....

3.2 Fonctions de classe C^1

On considère toujours un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 et une fonction f définie de $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$.

Définition 6 : On dit que f est de **classe C^1** sur Ω si f possède des dérivées partielles sur Ω et si celles-ci sont continues sur Ω . L'ensemble des fonctions de classe C^1 sur Ω est noté : $C^1(\Omega, \mathbb{R})$.

Théorème 1 : (*admis*) Toute fonction de classe C^1 sur un ouvert Ω est continue sur Ω .

Proposition 2 : (*admise*)

- Toute fonction polynomiale est de classe C^1 sur \mathbb{R}^2 .
- Toute combinaison linéaire, tout produit et tout quotient (si le dénominateur ne s'annule pas) de fonctions de classe C^1 sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 est une fonction de classe C^1 sur Ω .
- Si g est une fonction de classe C^1 sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 à valeurs dans un intervalle I , si φ est une application de classe C^1 de I dans \mathbb{R} , alors la composée $f = \varphi \circ g$ est une fonction de classe C^1 sur Ω .



Exemple : 1) Montrer que $f : (x, y) \mapsto \|(x, y)\| = \sqrt{x^2 + y^2}$ est de classe C^1 sur l'ouvert $\Omega = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$.

.....

2) f est-elle de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^2 ?

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

3.3 Développement limité d'ordre 1

On considère toujours un ouvert Ω de \mathbb{R}^2 et une fonction f définie de $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$.

Théorème 2 : (admis) Si f est une fonction de classe \mathcal{C}^1 sur Ω , alors pour tout $A = (x_A, y_A) \in \Omega$, f admet un développement limité d'ordre 1 en A de la forme :

$$f(x_A + h, y_A + k) \underset{\|(h,k)\| \rightarrow 0}{=} f(x_A, y_A) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_A, y_A) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_A, y_A) + o(\|(h, k)\|)$$


Exemple : Soit $f(x, y) = \sin(x)e^{x^2y} + \arctan(xy)$. Déterminer le développement limité à l'ordre 1 au voisinage de $(2, \frac{1}{2})$ puis de $(0, 0)$.

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

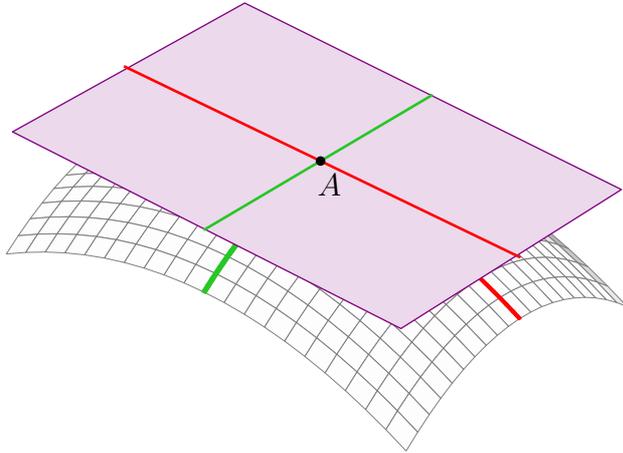
.....

.....

Définition 7 : Soit f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω . Soit $A = (x_A, y_A) \in \Omega$, le plan de \mathbb{R}^3 d'équation :

$$z = f(x_A, y_A) + \frac{\partial f}{\partial x}(x_A, y_A)(x - x_A) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_A, y_A)(y - y_A)$$
est appelé **plan tangent** de f en A .

Voici un exemple de représentation d'un plan tangent à une surface en un point A :



Exemple : Soit la surface \mathcal{S} d'équation $z = \frac{1}{2}(x^2 - y^2)$.

- 1) Donner l'équation du plan tangent à \mathcal{S} en $(2, 1, \frac{3}{2})$ puis en un point (x_0, y_0, z_0) quelconque de \mathcal{S} .
- 2) Donner les points de \mathcal{S} en lesquels le plan tangent passe par O.

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....