

1. Continuité

1 Caractérisations de la continuité

Soit $f : E \rightarrow F$ où E, F sont deux espaces vectoriels normés. Montrer que le continuité de f est équivalente à chacune des propositions suivantes :

1. L'image réciproque par f de tout ouvert de F est un ouvert de E .
2. L'image réciproque par f de tout fermé de F est un fermé de E .
3. Pour toute partie A de E , $f(\overline{A}) \subset \overline{f(A)}$.
4. Pour toute partie B de F , $f^{-1}(\overline{B}) \subset \overline{f^{-1}(B)}$.
5. Pour toute partie C de F , $\text{Fr}(f^{-1}(C)) \subset f^{-1}(\text{Fr}(C))$.
6. En supposant f **injective** : l'image directe de tout compact de E est compact. Est-ce encore vrai si f non injective ?

2 Caractérisations de la continuité des formes linéaires réelles

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel normé et ϕ une forme linéaire non nulle sur E . Le but de l'exercice est de montrer que ϕ est continue si et seulement si son noyau est fermé.

1. Montrer le sens direct.
2. Supposons $H = \text{Ker } \phi$ fermé.
Montrer que $F = \phi^{-1}(\{1\})$ est fermé puis vérifier qu'il existe une boule fermée $\overline{B}(0_E, r)$ qui ne rencontre pas F .
Montrer enfin que $\overline{B}(0_E, r) \subset \phi^{-1}([-1, 1])$ et conclure.

3 X Soit T une forme linéaire continue sur un espace normé E .

1. Donner plusieurs définitions de la norme subordonnée de T .
2. On suppose $T \neq 0$. Soit x_0 tel que $T(x_0) \neq 0$. Montrer que $\|T\| = \frac{|T(x_0)|}{d(x_0, \text{Ker } T)}$ (justifier l'existence du second membre).
3. Montrer que $\exists a \in E \setminus \{0\}, \|T\| = \frac{T(a)}{\|a\|} \iff \exists b \in \text{Ker } T, \|x_0 - b\| = d(x_0, \text{Ker } T)$

2. Compacité

4 Classique – Projection sur un convexe fermé

On désigne par \mathcal{C} une partie convexe non vide d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

1. On suppose \mathcal{C} pré-e. Démontrer que pour tout élément x de E il existe un unique élément y de \mathcal{C} , que l'on note $p(x)$, tel que

$$\|x - y\| = \inf_{z \in \mathcal{C}} \|x - z\| \quad (= d(x, \mathcal{C})).$$

Le fait que la norme soit euclidienne ne sert que pour l'unicité.

2. On suppose seulement \mathcal{C} fermée. Démontrer que le résultat précédent est encore vrai.
3. Soit y un élément de \mathcal{C} ; démontrer que

$$y = p(x) \iff \forall z \in \mathcal{C}, \langle y - x, y - z \rangle \leq 0$$

Indication : pour \implies , on pourra écrire que, si $z \in \mathcal{C}$, pour tout $t \in [0, 1]$, $p(x) + t(z - p(x)) \in \mathcal{C}$.

4. En déduire, si x et x' sont deux éléments de E :

$$\|p(x) - p(x')\|^2 \leq \langle x - x', p(x) - p(x') \rangle$$

puis démontrer que p est continue.

5 Grand classique – Théorème des compacts emboîtés

Soit K une partie compacte non vide d'un espace normé $(E, \|\cdot\|)$. et (F_n) une suite décroissante de fermés non vides inclus dans K . Montrer que $\bigcap_{n \in \mathbb{N}} F_n \neq \emptyset$.

6 Mines – Théorème de Dini

Soit K une partie compacte non vide d'un espace normé $(E, \|\cdot\|)$.

Soit (f_n) une suite décroissante de fonctions continues de K vers \mathbb{R} convergeant simplement vers une fonction g continue de K dans \mathbb{R} .

Utiliser le théorème des compacts emboîtés pour montrer que la convergence est uniforme.

7 Classique – Écrits Centrale ; Mines ; X-ENS – Propriété de Borel-Lebesgue

Soit K une partie non vide de E espace vectoriel normé.

1. Montrer que si K est compact, alors K est pré-compact, c'est-à-dire que pour tout $\varepsilon > 0$, on peut « recouvrir » K par des boules ouvertes de rayon ε , ce qu'il signifie qu'il existe une famille finie (x_1, \dots, x_n) d'éléments de K telle que

$$K \subset \bigcup_{i=1}^n B(x_i, \varepsilon).$$

2. On veut montrer que

$$K \text{ est compact} \iff K \text{ vérifie la propriété de Borel-Lebesgue (BL)}$$

Où (BL) : « De tout recouvrement de K par des ouverts : $K \subset \bigcup_{i \in I} \mathcal{O}_i$, on peut extraire un recouvrement fini : $K \subset \bigcup_{i \in J} \mathcal{O}_i$ où J partie finie de I . »

fini : $K \subset \bigcup_{i \in J} \mathcal{O}_i$ où J partie finie de I . »

- (a) On suppose K compact tel que $K \subset \bigcup_{i \in I} \mathcal{O}_i$. Montrer qu'on peut trouver $\varepsilon > 0$ tel que pour tout $x \in K$,

$$\exists i \in I, B(x, \varepsilon) \subset \mathcal{O}_i.$$

En déduire que K vérifie la propriété de Borel-Lebesgue.

- (b) On suppose que K n'est pas compact. Montrer que K ne vérifie pas la propriété de Borel-Lebesgue

- (c) Conclure.

Remarque : En passant au complémentaire, on obtient que les complémentaires des compacts sont les ouverts U pour lesquels pour toute suite de fermés dont l'intersection est incluse dans U , il existe une intersection d'un nombre fini de ces fermés qui soit incluse dans U .

8 Encore un classique

Soit (u_n) une suite convergente dans un espace vectoriel normé $(E, \|\cdot\|)$, ℓ sa limite. Montrer que

$$\{u_n, n \in \mathbb{N}\} \cup \{\ell\}$$

est compact

- directement pour E de dimension finie ;
- à l'aide de la propriété de Borel-Lebesgue dans le cas général.

9 Et encore un grand classique... Théorème de Riesz

Montrer qu'un espace vectoriel normé est de dimension finie si et seulement si sa sphère unité est compacte.

10 X : Théorème de Kakutani

Soit E un espace vectoriel normé réel de dimension finie, K un convexe compact non vide E . Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ tel que $u(K) \subset K$. Pour tout $n \geq 1$, on considère $u_n = \frac{1}{n}(\text{id}_E + u + \dots + u^{n-1})$.

1. Montrer, à l'aide du théorème des compacts emboîtés, que $H = \bigcap_{n \geq 1} u_n(K) \neq \emptyset$.
2. Montrer que $x \in H$ si et seulement si $u(x) = x$.

Le résultat reste vrai en dimension infinie avec la même démonstration, à condition de prendre u continu.

On en déduit facilement que si u_1, \dots, u_p sont des endomorphismes qui stabilisent K et qui commutent deux à deux, alors les u_i ont un point fixe commun dans K . Plus précisément, l'ensemble des points fixes communs aux u_i est un compact convexe non vide.

En effet, la propriété est démontrée pour $p = 1$ dans l'exercice. Si elle est vraie au rang p , l'ensemble des points fixes communs à u_1, \dots, u_p est un compact convexe H non vide, stable par u_{p+1} , car u_{p+1} commute avec u_1, \dots, u_p . L'ensemble des points de H stables par u_{p+1} est donc un compact convexe non vide.

11 Image réciproque de compacts par une fonction continue

1. (a) Soit E, F deux espaces vectoriels normés et $f : E \rightarrow F$ une application continue telle que pour tout compact K de F , $f^{-1}(K)$ soit compact.
Montrer, en utilisant l'exercice 8, que f est une application fermée, c'est-à-dire telle que l'image (directe) de tout fermé de E soit fermée.
(b) Existe-t-il des applications continues qui ne soient pas fermées ?
2. **Application** : on fixe un entier $n \in \mathbb{N}^*$. Montrer que l'ensemble F_n des polynômes unitaires de degré n à coefficients réels dont toutes les racines sont réelles est un fermé de $\mathbb{R}_n[X]$.

12 Jauge d'un compact convexe : une caractérisation des boules unités fermées

Soit E un espace vectoriel de dimension finie sur \mathbb{R} .

1. Montrer que la boule unité fermée d'une norme est un compact convexe, symétrique par rapport à 0, et voisinage de 0.
2. Inversement, soit K un compact convexe de E , symétrique par rapport à 0 et voisinage de 0.
On note j sa jauge : pour $x \in E$, il s'agit de

$$j(x) = \inf I(x), \text{ où } I(x) = \{\lambda > 0, x \in \lambda K\}$$

Montrer que j est une norme sur E et que K est sa boule unité fermée.

Indication : On pourra montrer que $I(x) = [j(x), +\infty[$ si $j(x) > 0$ et $I(x) =]0, +\infty[$ si $j(x) = 0$, et remplacer l'inégalité triangulaire par la convexité de la boule unité fermée.

Remarque : on donne ici une caractérisation générale des boules unités par des propriétés géométriques et topologiques.

3. Connexité par arcs

13 Connexe par arcs \Rightarrow connexe

En étudiant la continuité d'une fonction indicatrice, montrer que si A partie d'un espace vectoriel normé est connexe par arcs, les seules parties de A à la fois ouvertes et fermées relativement à A sont \emptyset et A .

Lorsque c'est le cas, on parle d'ensemble **connexe**.

De manière équivalente, si A est la réunion de deux ouverts relatifs disjoints, alors l'un d'eux est nécessairement vide (et l'autre est la partie A entière).

14 Connexité par arc du complémentaire de sous-espaces

Soit E un espace vectoriel réel de dimension $n \geq 2$.

1. Soit H un hyperplan de E . L'ensemble $E \setminus H$ est-il connexe par arcs ?
2. Soit F un sous-espace vectoriel de dimension $p \leq n - 2$. L'ensemble $E \setminus F$ est-il connexe par arcs ?

15 Mines-Ponts

Déterminer les composantes connexes par arcs de l'ensemble

$$\mathcal{R} = \{A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C}), A^2 = I_n\}.$$

16 Composantes connexes par arcs de $\mathcal{O}(n)$

1. Montrer que $\mathcal{S}\mathcal{O}(2)$ est connexe par arcs.
2. Soit $n \geq 2$. En utilisant la réduction des isométries vectorielles, montrer que $\mathcal{S}\mathcal{O}(n)$ est connexe par arcs.
3. Montrer que, si $M \in \mathcal{S}\mathcal{O}(n)$ et $M' \in \mathcal{O}(n) \setminus \mathcal{S}\mathcal{O}(n)$, il n'existe pas d'application ψ continue sur $[0, 1]$, à valeurs dans $\mathcal{O}(n)$, telle que $\psi(0) = M$ et $\psi(1) = M'$.
4. Montrer que $\mathcal{O}(n)$ possède exactement deux composantes connexes par arcs.