

Topologie des espaces vectoriels normés

1 Points intérieurs, ouvert, voisinage

1.1 Voisinage d'un point

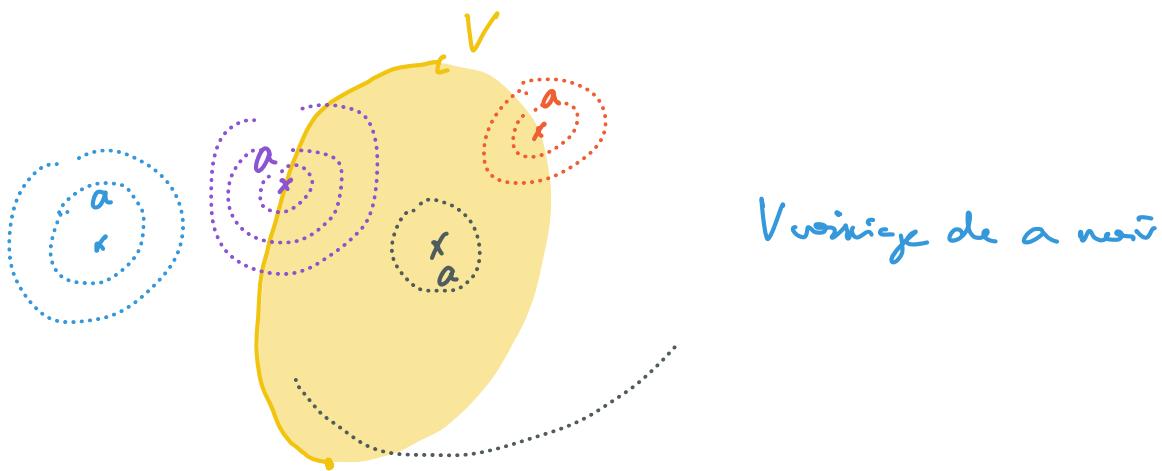
Définition. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel normé, $a \in E$. On dit qu'une partie V de E est un **voisinage** de a lorsqu'il existe $\delta > 0$ tel que :

$$B(a, \delta) \subset V$$

où $B(a, \delta) = \{x \in E, \|x - a\| < \delta\}$.

Remarque.

- L'usage est d'utiliser une boule ouverte, une inégalité stricte.
- On trouve parfois la notation $\mathcal{V}(a)$ pour désigner l'ensemble des voisinages de a .



Proposition.

- Si V est un voisinage de a et $V \subset W$ alors W est un voisinage de a .
- Une intersection finie de voisinages de a est un voisinage de a .
- Une réunion de voisinages de a est un voisinage de a .

Remarque. Pour la réunion, il suffit en fait qu'un seul ensemble soit un voisinage.

Proposition. Si N et N' sont deux normes équivalentes, les voisinages de a dans (E, N) et (E, N') sont les mêmes.

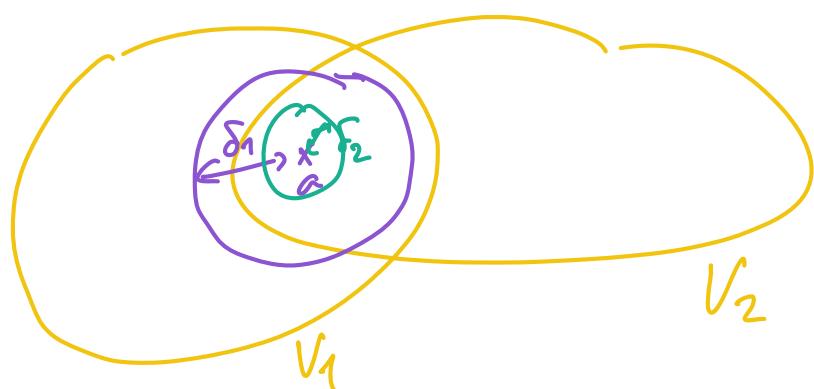
Preuve: Soit V_1, \dots, V_n des voisinages de a

donc $\exists \delta_1, \dots, \delta_n > 0$ tq $B(a, \delta_2) \subset V_2$

On pose $\delta = \min(\delta_1, \dots, \delta_n)$

donc $\forall \varepsilon \quad B(a, \varepsilon) \subset B(a, \delta) \subset V_2$

Donc $B(a, \delta) \subset \bigcap_{\varepsilon=1}^n V_2$



Remarque: Soit $(V_i)_{i \in I}$ une famille de voisinages de a .

$\exists i_0$ tq $a \in V_{i_0}$ voisinage de a

donc $\exists \delta > 0$ tq $B(a, \delta) \subset V_{i_0} \subset \bigcup_{i \in I} V_i$

Proposition. Si N et N' sont deux normes équivalentes, les voisinages de a dans (E, N) et (E, N') sont les mêmes.

On suppose $\exists \alpha, \beta > 0 \quad \forall x \in E$

$$\alpha N(x) \leq N'(x) \leq \beta N(x)$$

pour $r > 0$

$$B(a, r) \subset B'(a, \beta r)$$

pour la norme N

pour la norme N'

et $B'(a, r) \subset B\left(a, \frac{r}{\alpha}\right)$

Soit V un voisinage de a pour N

donc $\exists \delta > 0 \quad B(a, \delta) \subset V$

donc $B'(a, \alpha \delta) \subset V$

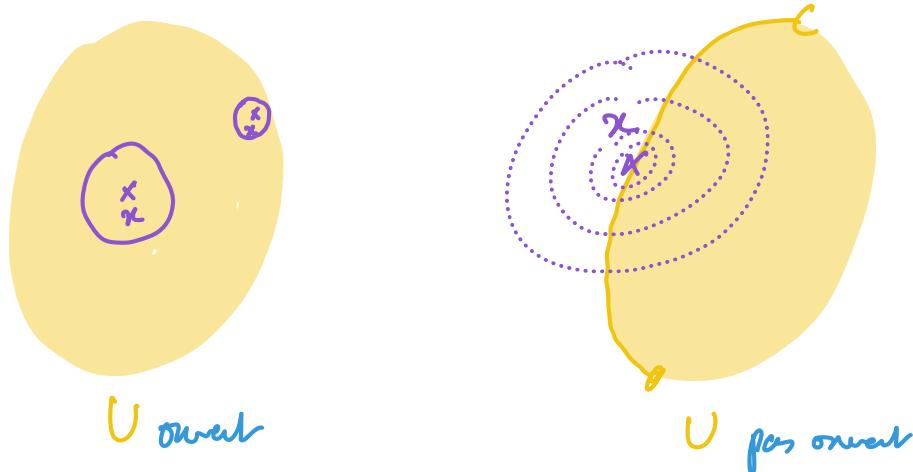
donc V voisinage de a pour N'

1.2 Ouvert

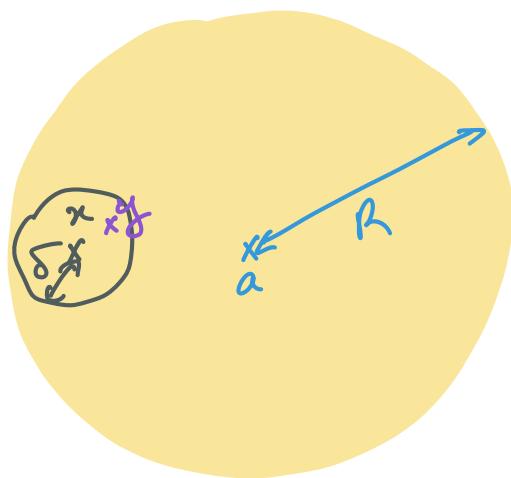
Définition. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel normé. On dit qu'une partie U de E est un **ouvert** lorsque U est voisinage de chacun de ses points, i.e. :

$$\forall x \in U, \exists \delta > 0, B(x, \delta) \subset U$$

Remarque. E et \emptyset sont ouverts.



Proposition. Une boule ouverte est un ouvert.



Montrons que $B(a, R)$ ouvert

Soit $x \in B(a, R)$

On cherche $\delta > 0$ tq

$$B(x, \delta) \subset B(a, R)$$

$$\text{Posons } \delta = R - \|x-a\|$$

$$\text{Soit } y \in B(x, \delta)$$

$$\begin{aligned} \|y-a\| &= \|y-x+x-a\| \\ &\leq \|y-x\| + \|x-a\| \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &< \delta + \|x-a\| \\ &= R \end{aligned}$$

$$\text{donc } B(x, \delta) \subset B(a, R)$$

Proposition.

- Une réunion d'ouverts est un ouvert :

$$\bigcup_{i \in I} U_i \text{ est ouvert}$$

- Une intersection finie d'ouverts est un ouvert :

$$U_1 \cap \cdots \cap U_p \text{ est ouvert}$$

Remarque. L'intérêt de travailler dans un ouvert, c'est que ses éléments ne sont jamais « au bord ».

Proposition. Un produit fini d'ouvert est un ouvert.

Soit E_1, \dots, E_m des espaces non vides

$E_1 \times \cdots \times E_m$ est un espace non vide, l'espace produit.

Soit U_1, \dots, U_m des ouverts de E_1, \dots, E_m resp.

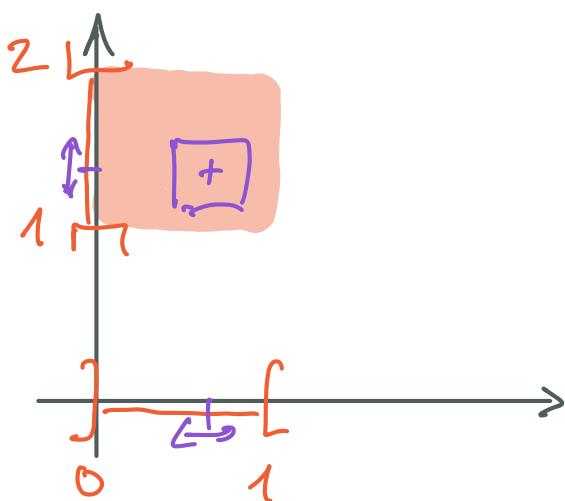
Alors $U_1 \times \cdots \times U_m$ est un ouvert de $E_1 \times \cdots \times E_m$.

Cas où $m=2$, $E_1 = E_2 = \mathbb{R}$ $E_1 \times E_2 = \mathbb{R}^2$
 $U_1 =]0, 1[$ $U_2 =]1, 2[$
 $\| \cdot \|_\infty$

$$\begin{aligned} U_1 &=]0, 1[\\ U_2 &=]1, 2[\\ \text{ouverts de } \mathbb{R} \end{aligned}$$

$$U_1 \times U_2 =]0, 1[\times]1, 2[$$

ouvert de $E_1 \times E_2$



Soit $x = (x_1, \dots, x_m) \in U_1 \times \cdots \times U_m$

Il existe $\delta_\varepsilon \in U_\varepsilon$ ouvert donc $\exists \delta_\varepsilon \in B(x_\varepsilon, \delta_\varepsilon) \subset U_\varepsilon$

Parce que $(E_\varepsilon, \mathcal{U}_\varepsilon)$

$\exists \delta_\varepsilon \in B(x_\varepsilon, \delta_\varepsilon) \subset U_\varepsilon$

On considère $\delta = \min(\delta_1, \dots, \delta_n)$

$$y \in B(x, \delta) \Leftrightarrow \|x - y\| < \delta$$

$$\Leftrightarrow \max_{\ell=1}^m (N_{\varepsilon}(x_{\ell} - y_{\ell})) < \delta$$

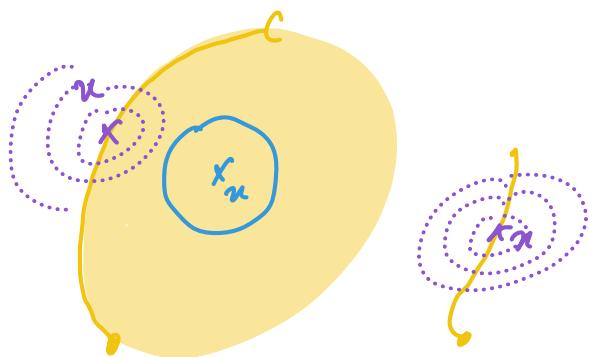
par déf de la norme produit

$$\Leftrightarrow \forall \ell \in \{1, \dots, m\} \quad N_{\varepsilon}(x_{\ell} - y_{\ell}) < \delta$$

$$\Leftrightarrow y \in \prod_{\ell=1}^m B(x_{\ell}, \delta)$$

or $\forall \ell \quad B(x_{\ell}, \delta) \subset U_{\varepsilon}$

donc $B(x, \delta) \subset \prod_{\ell=1}^m U_{\varepsilon}$



1.3 Point intérieur, intérieur

Définition. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel normé et A une partie de E . Un point a de E est dit **intérieur** à A lorsque A est un voisinage de a , i.e. :

$$\exists \delta > 0, B(a, \delta) \subset A$$

On appelle **intérieur de A** l'ensemble \mathring{A} de tous les points intérieurs à A .

Proposition. A est ouvert si et seulement si $\mathring{A} = A$.

Proposition. L'intérieur de A est le plus grand ouvert contenu dans A .

Preuve : $\mathring{A} \subset A$ toujours vrai

• $\boxed{\Leftarrow}$ On suppose A ouvert.

$\Rightarrow A$ est voisinage de tous ses points

$\Rightarrow \forall x \in A, A$ est voisinage de x si $x \in \mathring{A}$

$\Rightarrow A \subset \mathring{A}$

Preuve:

Méthode $\mathring{A} = \bigcup_{\substack{V \text{ ouvert} \\ V \subset A}} V$

On note $U = \bigcup_{\substack{V \text{ ouvert} \\ V \subset A}} V$

$\boxed{\Leftarrow}$ Soit $x \in \mathring{A}$

ie $\exists \delta > 0$ tel que $\underbrace{B(x, \delta)}_{\text{c'est un ouvert, c'est l'un des } V} \subset A$

donc $x \in U$.

2) Soit $x \in U$

ie $\exists V$ ouvert tq $V \subset A$ et $x \in V$

or V ouvert donc c'est un voisinage de x

or $A \supset V$ donc A voisinage de x $x \in A^\circ$

Bref: $A^\circ = \bigcup_{\substack{\text{V ouvert} \\ \text{VCA}}} V$

Corollaire A° est le plus grand ouvert inclus dans A .

Preuve A° est un ouvert (union d'ouverts)

il est inclus dans A

il contient tous les ouverts inclus dans A

Exemple Dans \mathbb{R}

$$A = \mathbb{R}$$

$$A^\circ = \mathbb{R}$$

\mathbb{R} ouvert

$$B = [0, +\infty[$$

$$B^\circ =]0, +\infty[$$

$]0, +\infty[$ ouvert

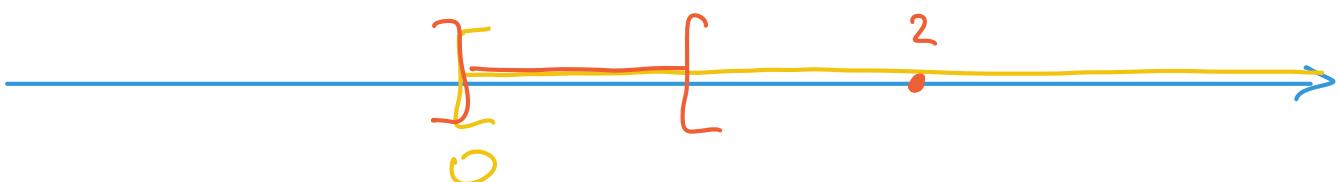
$$C =]0, 1[\cup \{2\}$$

$$C^\circ =]0, 1[$$

$]0, 1[$ ouvert

$$D = \mathbb{Z}$$

$$D^\circ = \emptyset$$



2 Points adhérents, fermé, densité

2.1 Fermé

Définition. On dit qu'une partie A de E est un **fermé** lorsque $E \setminus A = A^c$ est un ouvert.

Exemple. E et \emptyset sont fermés.

2.4 Caractérisations séquentielles

Proposition. Une partie A de E est un fermé si et seulement si, pour toute suite convergente d'éléments de A , sa limite est dans A .

Remarque. L'intérêt de travailler dans un fermé, c'est que « quand on y est, on y reste », même en passant à la limite.

Preuve:

← Par contraposée.

On suppose A non fermé i.e. $E \setminus A$ non ouvert

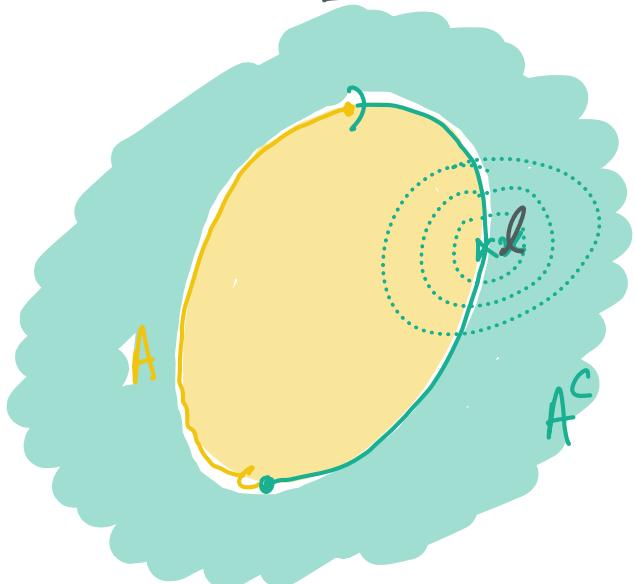
Montrons $\exists (u_m)_m \in A^{\mathbb{N}}$ tq $u_m \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} l$ où $l \notin A$

On sait que $E \setminus A$ non ouvert

i.e. $\exists l \in E \setminus A$ tq $\forall \delta > 0$

$B(l, \delta) \not\subset E \setminus A$

i.e. $B(l, \delta) \cap A \neq \emptyset$



$E \setminus A$ non ouvert donc, par déf,

$\exists l \in E \setminus A$ tq $\forall \delta > 0$, $B(l, \delta) \cap A \neq \emptyset$

Avec $\delta = \frac{1}{m}$, $\exists u_m \in B(l, \frac{1}{m}) \cap A$

On a construit $(u_m)_{m \in \mathbb{N}}$ d'éléments de A

tq $\|u_m - l\| < \frac{1}{m} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$ i.e. $u_m \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} l$

\Rightarrow On suppose A fermé ie $E \setminus A$ ouvert

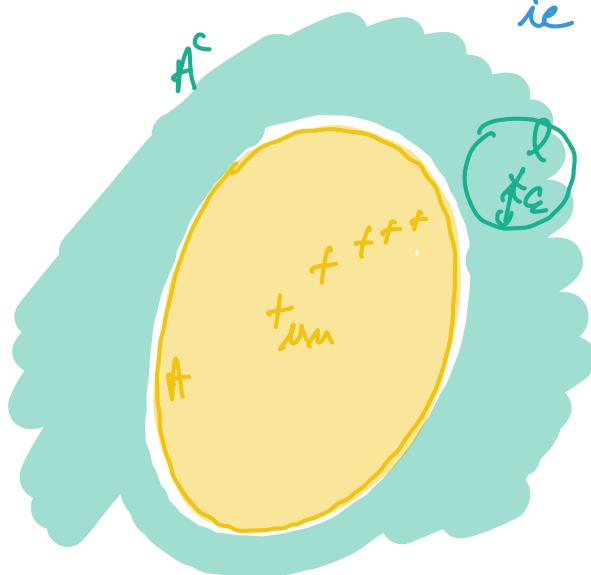
Soit $(x_n)_n$ suite convergente d'éléments de A .

On note l la limite. Hypothèse $l \in A$

Par l'absurde. On suppose $l \notin A$ ie $l \in E \setminus A$ qui est ouvert

donc $\exists \varepsilon > 0$ tq $B(l, \varepsilon) \subset E \setminus A$

ie $\forall x \quad \|x - l\| < \varepsilon \Rightarrow x \notin A$



Par déf de convergence avec ce ε ,

$\exists n_0$ tq $\forall n \geq n_0, \|x_n - l\| < \varepsilon$

donc, pour $n \geq n_0$, $x_n \notin A$

contredit l'hypothèse.

Remarque: il est plus facile de manipuler les fermés
par la caract. réciproque que par la déf.

2.1 Fermé

Proposition. Une boule fermée est fermée, une sphère est fermée, un singleton $\{a\}$ est fermé.

Proposition.

- Une réunion finie de fermés est un fermé.
- Une intersection quelconque de fermés est un fermé.

Proposition. Un produit fini de fermés est un fermé.

Montrer $BF(a, R)$ est un fermé

M1 par caract. séquentielle.

Soit $(x_n)_n$ suite d'éléments de $BF(a, R)$ convergeant

vers l . Montrer $l \in BF(a, R)$

$$\forall n \quad \|x_n - a\| \leq R$$

Par passage à la limite dans l'inégalité large

$$\|l - a\| \leq R$$

et $l \in BF(a, R)$.

M2 par les boules, Montrer $E \setminus BF(a, R)$ ouvert

Soit $x \in E \setminus BF(a, R)$ ic $\|x - a\| > R$

$$\text{Posons } \rho = \|x - a\| - R > 0$$

Montrer $B(x, \rho) \subset E \setminus BF(a, R)$.

Soit $y \in B(x, \rho)$

$$\|y - a\| = \|y - x + x - a\|$$

$$\geq \|x - a\| - \|y - x\|$$



$$> \|x-a\| - r$$

$$= R$$

donc $y \in E \cap B(a, R)$

Proposition.

- Une réunion finie de fermés est un fermé.
- Une intersection quelconque de fermés est un fermé.

) parer au complémentaire.

Proposition. Un produit fini de fermés est un fermé.

T
 preuve par caract. séquentielle.

Soit E_1, \dots, E_n espaces munis

F_1, \dots, F_n fermés de E_1, \dots, E_n resp.

Même $F_1 \times \dots \times F_n$ fermé de $E_1 \times \dots \times E_n$

Soit $(u_\varepsilon)_\varepsilon$ suite convergente de $F_1 \times \dots \times F_n$

On note $u_\varepsilon = (u_\varepsilon^1, \dots, u_\varepsilon^n)$

$l = (l^1, \dots, l^n)$ la limite

$u_\varepsilon \xrightarrow[\varepsilon \rightarrow 0]{} l$ donc $u_\varepsilon^1 \xrightarrow[\varepsilon \rightarrow 0]{} l^1, \dots, u_\varepsilon^n \xrightarrow[\varepsilon \rightarrow 0]{} l^n$

Comme F_1, \dots, F_n sont fermés, $l^1 \in F_1, \dots, l^n \in F_n$
 $\in l \in F_1 \times \dots \times F_n$.

il est collé

2.2 Point adhérent, adhérence, frontière

Définition. Soit A une partie de E . On dit que $x \in E$ est **adhérent à A** lorsque :

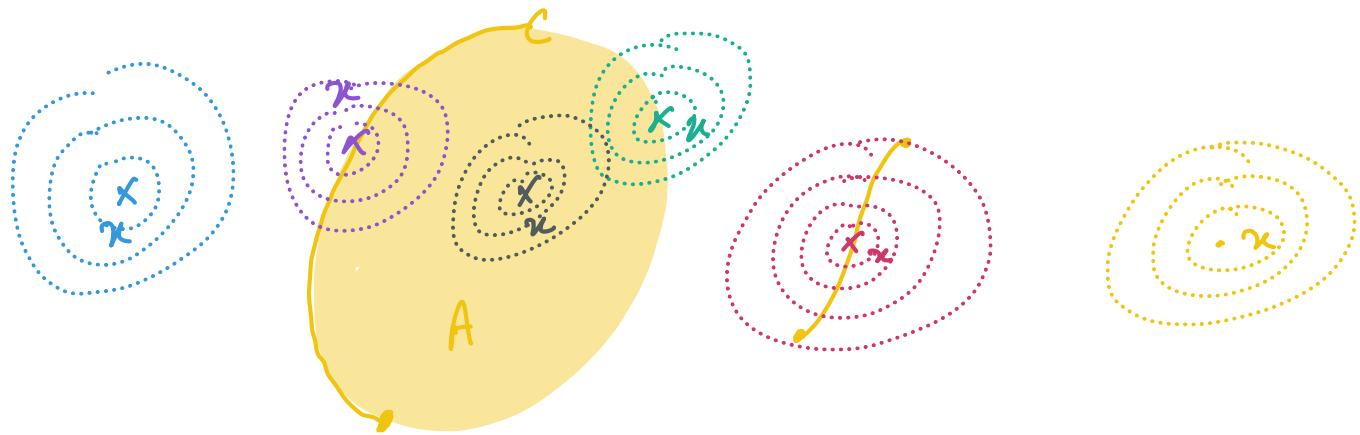
$$\forall \delta > 0, B(x, \delta) \cap A \neq \emptyset$$

On appelle **adhérence de A** l'ensemble \bar{A} de tous les points adhérents à A .

Proposition. A est fermé si et seulement si $\bar{A} = A$.

2.4 Caractérisations séquentielles

Proposition. x est adhérent à A si et seulement s'il existe une suite d'éléments de A qui converge vers x .



$A \subset \bar{A}$ évidemment.

Preuve: savoir faire.

Remarque: $E \setminus A = A^c = \cancel{\cancel{A}}$

Proposition. L'adhérence de A est le plus petit fermé contenant A .

Étape 1: Montrer $(\overline{A})^c = (\overset{\circ}{A}^c)$

$$\begin{aligned} x \in (\overline{A})^c &\iff x \notin \overline{A} & x \in \overline{A} \\ &\iff \exists \delta > 0, B(x, \delta) \cap A = \emptyset & \iff \forall \delta > 0, B(x, \delta) \cap A \neq \emptyset \\ &\iff \exists \delta > 0, B(x, \delta) \subset E \setminus A \\ &\iff x \in (E \setminus \overset{\circ}{A}) \end{aligned}$$

Étape 2.

On a montré: $\overset{\circ}{A} = \bigcup_{\substack{V \text{ ouvert} \\ V \subset A}} V$

$$\begin{aligned} \overline{A} &= E \setminus (\overline{A}^c) \\ &= E \setminus ((E \setminus \overset{\circ}{A})) \\ &= E \setminus \bigcup_{\substack{V \text{ ouvert} \\ V \subset E \setminus A}} V \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \bigcap_{\substack{V \text{ ouvert} \\ V \subset E \setminus A}} V^c & V \subset E \setminus A \iff A \subset V^c \\ && V \text{ ouvert} \iff V^c \text{ fermé.} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \bigcap_{\substack{F \text{ fermé} \\ A \subset F}} F \end{aligned}$$

C'est un fermé comme intes. de fermés, contient A .

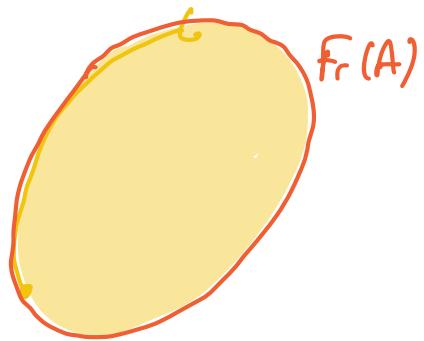
Proposition. On dispose de l'équivalence suivante :

$$x \in \overline{A} \iff d(x, A) = 0$$

430.1

Définition. On appelle **frontière de A** l'ensemble :

$$\text{Fr}(A) = \overline{A} \setminus \mathring{A}$$



2.3 Densité

Définition. Une partie A de l'espace vectoriel normé $(E, \|\cdot\|)$ est dite **dense dans E** lorsque $\overline{A} = E$, c'est-à-dire :

- tout élément de E est limite d'une suite d'éléments de A

ou alors

- $\forall x \in E, \forall r > 0, B(x, r) \cap A \neq \emptyset$.

Exemple. \mathbb{Q} est dense dans \mathbb{R} .

Exemple. Le sous-espace des fonctions polynomiales est dense dans $(\mathcal{C}^0([a, b], \mathbb{K}), \|\cdot\|_\infty)$ par le théorème de Weierstrass.

Exemple. Le sous-espace des fonctions en escalier est dense dans l'ensemble $(\mathcal{C}_{\text{pm}}^0([a, b], \mathbb{K}), \|\cdot\|_\infty)$ des fonctions continues par morceaux.

3 Topologie et normes équivalentes

Théorème.

Les notions topologiques étudiées ci-avant sont invariante par passage à une norme équivalente :

- Si A est un ouvert de (E, N_1) et N_2 équivalente à N_1 , alors A est un ouvert de (E, N_2) .
- L'intérieur de A dans (E, N_1) , lorsque N_2 équivalente à N_1 , est le même que l'intérieur de A dans (E, N_2) .
- etc.

4 Topologie induite

4.1 Voisinage relatif, ouvert relatif

Définition. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel normé et A une partie quelconque de E . Soit $a \in A$ et $X \subset A$. On dit que X est un **voisinage relatif de a dans A** s'il existe $r > 0$ tel que $B(a, r) \cap A \subset X$

Remarque. Ainsi, les voisinages relatifs de a dans A sont les intersections avec A des voisinages de a (dans E).

Définition. On conserve les notations précédentes. On dit que X est un **ouvert relatif de A** si et seulement s'il est voisinage relatif de chacun de ses points, c'est-à-dire :

$$\forall a \in X, \exists r > 0 \text{ t.q. } B(a, r) \cap A \subset X$$

Proposition. X est un ouvert relatif de A si et seulement s'il existe U ouvert (de E) tel que $X = U \cap A$.

Remarque. On dit parfois que $U \cap A$ est la **trace** laissée par U sur A .

Exemple. Les parties suivantes sont-elles des ouverts relatifs de $[0, 1]$?

1. $[0, 1]$

3. $[0, 1/2]$

5. $[0, 1] \setminus [1/2, 3/4]$

7. $]0, 1/2[$

2. $\{0\}$

4. $[0, 3/4[$

6. $]0, 1[$

4.2 Fermé relatif

Définition. Soit $(E, \|\cdot\|)$ un \mathbb{K} -espace vectoriel normé et A une partie quelconque de E . On dit que $X \subset A$ est un **fermé relatif de A** lorsque $A \setminus X$ est un ouvert relatif de A .

Proposition. X est un fermé relatif de A si et seulement s'il existe F fermé (de E) tel que $X = F \cap A$.

Remarque. On dit parfois que $F \cap A$ est la **trace** laissée par F sur A .

Caractérisation séquentielle. X est un fermé relatif de A si et seulement si, pour toute suite $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de X qui converge vers un élément ℓ de A , alors $\ell \in X$.

Exemple. Est-ce que $]-\infty, 0[$ est un ouvert relatif de \mathbb{R}^* ? un fermé relatif de \mathbb{R}^* ?

Exemple. Dans $E = \mathbb{R}^2$, on note $O = (0, 0)$ et $a = (1, 1)$ et on considère $A = B(O, 1/4) \cup B(a, 1/4)$. Proposer quatre parties de A qui sont à la fois des ouverts relatifs et des fermés relatifs de A .

4.3 Densité

Définition. On dit que $X \subset A$ est **dense** dans A lorsque tout élément de A est limite d'une suite d'éléments de X .

