

I- Définitions et propriétés

Soit X un espace topologique.

1) Connexité

Déf. 1: X est dit connexe s'il vérifie l'une des propositions équivalentes suivantes.

(1) Si $X = O_1 \cup O_2$, avec $O_1 \cap O_2 = \emptyset$ et O_1, O_2 ouverts, alors $O_1 = \emptyset$ ou $O_2 = \emptyset$.

(2) Si $X = F_1 \cup F_2$, avec $F_1 \cap F_2 = \emptyset$ et F_1, F_2 fermés, alors $F_1 = \emptyset$ ou $F_2 = \emptyset$.

(3) Si $A \subset X$, et A ouvert et fermé, alors $A = X$ ou $A = \emptyset$.

(4) Toute application continue $\psi: X \rightarrow \mathbb{Z}$ est constante.

Prop 2: Dans (4), on peut remplacer \mathbb{Z} par n'importe quel espace discret comportant au moins deux éléments.

Ex 3: $[0, 1]$ est connexe dans \mathbb{R} .

Ex 4: \mathbb{Q} n'est pas connexe dans \mathbb{R} .

Déf. 5: Soit Y une partie de X . Y est connexe dans X si Y , muni de la topologie induite par celle de X , est connexe au sens de la Déf. 1.

Prop 6: Soit A une partie de X . Toute partie de X qui rencontre l'intérieur de A et ∂A de A rencontre aussi la frontière de A .

2) Propriétés de stabilité:

Prop 7: Si les A_i sont connexes dans X , avec $\bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$, alors $\bigcup_{i \in I} A_i$ est connexe.

Prop 8: Si A_1, \dots, A_n est une chaîne de connexes de X ($A_i \cap A_{i+1} \neq \emptyset$ si $i \in \{1, \dots, n-1\}$), alors $\bigcup_{i=1}^n A_i$ est connexe.

Prop 9: En général, une intersection de connexes n'est pas connexe.

Cor 10: Voir (Fig 2): $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1, x > 0\}$ et $B = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1, x \leq 0\}$.

Prop 11: Soit $f: X \rightarrow Y$ continue. Si X est connexe, alors $f(X)$ aussi.

Prop 12: Si $A \subset X$ est connexe, et $A \subset B \subset \bar{A}$, alors B est connexe.

Cor 13: Si $A \subset X$ est connexe, alors \bar{A} est connexe.

Prop 14: Soit $(X_i)_{i \in I}$ des espaces topologiques. Alors: $\forall i \in I, X_i$ est connexe $\Leftrightarrow \prod_{i \in I} X_i$ est connexe.

3) Composantes connexes

Déf 15: On définit une relation d'équivalence entre x et y dans X par: $x \sim y \Leftrightarrow \exists C$ connexe dans X tq $x \in C, y \in C$. Les classes d'équivalences de x pour " \sim " se notent $C(x)$ et s'appellent composantes connexes de x .

Prop 16: $C(x)$ est la réunion de tous les ouverts connexes contenant x . C'est le plus grand ouvert connexe contenant x .

Prop 17: $C(x)$ est fermée dans X .

Prop 18: Si $X = \bigcup_{i \in I} U_i$, où les U_i sont des ouverts connexes non vides, alors les U_i sont les composantes connexes de X .

Ex 19: Les composantes connexes de \mathbb{R}^* sont \mathbb{R}_+^* et \mathbb{R}_-^* .

4) Convexité par arcs :

Déf. 20: X est dit convexe par arcs s'il existe un chemin f joignant deux points a et b quelconques dans X . ce chemin est une application continue $f: [a, b] \rightarrow X$ telle que $f(0) = a$ et $f(1) = b$.

Prop. 21: Si X est convexe par arcs, alors X est convexe.

Prop. 22: La réciproque est vraie si X ouvert d'un E.V.N.

Prop. 23: Convexité \Rightarrow Convexité par arcs \Rightarrow convexe.

5) Conséquences et exemples

Prop. 24: Les intervalles de \mathbb{R} sont exactement les convexes de \mathbb{R} .

Prop. 25: $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ est convexe par arcs.

Prop. 26: \mathbb{R} et \mathbb{R}^2 ne sont pas homéomorphes. (Voir (Fig 3))

Prop. 27: $[0, 1]$ et S^1 ne sont pas homéomorphes. Voir (Fig 4)

Ex. 28: Soit $A = \{(x, \sin(\frac{1}{x})), x \in \mathbb{R}^* \}$. (Fig. 5)

A est convexe, mais pas convexe par arcs.

Ex. 29: Voir (Fig.). L'ensemble triadique de Cantor est totalement discontinu, i.e.: la composante convexe de chacun de ses points est l'ensemble réduit à ce point.

App. 30: Théorème de d'Alembert - Gauss : démonstration par convexité par arcs.

III - Applications à l'analyse réelle

Thm 31: T.V.I. Soit $f: X \rightarrow \mathbb{R}$ continue. Si f prend deux valeurs distinctes a et b , elle prend toute valeur intermédiaire entre a et b .

Thm 32: Point fixe de Brouwer en dimension 1: toute fonction continue $f: [a, b] \rightarrow [a, b]$ possède un point fixe.

Thm 33: Soit I un intervalle et $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction dérivable. Alors $f'(I)$ est un intervalle.

III - Passage du local au global

1) En calcul différentiel

Déf. 34: $f: X \rightarrow Y$ est dite localement constante si tout point $a \in X$ possède un voisinage V sur lequel f vaut $f(a)$.

Prop. 35: Soit $f: X \rightarrow Y$ localement constante, X convexe. Alors f est constante.

Thm 36: $f: U \subset \mathbb{R} \rightarrow F$ différentiable sur un ouvert convexe U , avec E, F espaces de Banach, $t_0 \in U$, $df(x) = 0$. Alors f est constante.

Thm 37: Thm de Cauchy - Lipschitz.

Soient U ouvert de \mathbb{R}^n , $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ continue par rapport à (t, x) ; $(t_0, x_0) \in U$. On a le pb de Cauchy :

$$x'(t) = f(t, x(t)); x(t_0) = x_0 \quad (1)$$

On suppose f localement Lipschitzienne par rapport à x .

Alors $\exists !$ unique solution locale :

$\exists I$ voisinage ouvert de t_0 , et $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^m$ de classe C^1 , $t_0 \in I$, $\gamma(t_0) = x_0$.

Si (I_1, γ_1) et (I_2, γ_2) sont deux solutions locales, alors $\gamma_1 = \gamma_2$ sur $I_1 \cap I_2$.

2) En analyse complexe

Def. 38: Un domaine est un ouvert non vide convexe du plan complexe.

Thm 39: Soit γ un chemin fermé ($\gamma(0) = \gamma(1)$) continûment différentiable par morceaux; soit D_γ la complémentaire de cet arc.

$$\forall z \in D_\gamma, \text{Ind}_\gamma(z) = \frac{1}{2i\pi} \int_\gamma \frac{1}{\zeta - z} d\zeta.$$

La fonction indice est à valeurs entières sur D_γ , constante sur chaque composante convexe de D_γ .

Thm 40: Formule de Cauchy. Soit D_0 un domaine, et γ un chemin fermé de D_0 . Soit f holomorphe sur D_0 . Si $z \in D_0$ et $z \notin \text{Im}(\gamma)$; alors $f(z) = \text{Ind}_\gamma(z) \int_\gamma \frac{f(\zeta)}{\zeta - z} d\zeta$.

Thm 41: Zéros isolés. Soit D_0 un domaine de \mathbb{C} , et soit $f: D_0 \rightarrow \mathbb{C}$ une fonction holomorphe. $\exists \exists z \in D_0$ tq $\forall \epsilon > 0, f^{(n)}(z) = 0$, Alors f est identiquement nulle.

Coro 42: Si f est non identiquement nulle, alors ses zéros sont isolés, i.e: $Z(f) = \{z \in D_0 \mid f(z) = 0\}$ est un ensemble discret de D_0 .

Coro 43: Unité du prolongement analytique.

Deux fonctions holomorphes sur un domaine qui coïncident sur un ensemble non discret et non vide sont égales.

IV - Connexité dans les espaces de matrices

1) Quelques résultats remarquables

Prop 44: $GL_n(\mathbb{C})$ est ouvert convexe par arcs.

$GL_n(\mathbb{R})$ a deux composantes convexes par arcs:

$$G^+ = \{M \in GL_n(\mathbb{R}) \mid \det M > 0\} \text{ et } G^- = \{M \in GL_n(\mathbb{R}) \mid \det M < 0\}.$$

Prop 45: $SL_n(\mathbb{R})$ et $SL_n(\mathbb{C})$ sont convexes par arcs.

Prop 46: $SO_n(\mathbb{R})$ est convexe par arcs. C'est l'unique des deux composantes convexes de $O_n(\mathbb{R})$, l'autre étant: $O^- = \{M \in O_n(\mathbb{R}) \mid \det M = -1\}$.

App 47: $SO_3(\mathbb{R})$ est simple.

2) Surjectivité de l'exponentielle matricielle

Thm 48: Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$. $\exp(\mathbb{C}CA3) = \mathbb{C}CA3 \cap GL_n(\mathbb{C})$.
En particulier, $\exp: M_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective, et son antécédent de $A \in GL_n(\mathbb{C})$ est un polyèdre en A .

Prop 49: $\exp(M_n(\mathbb{R})) = \{A^2 \mid A \in GL_n(\mathbb{R})\}$.

Autres développements possibles:

- Simplicité de $SO_3(\mathbb{R})$ (App 47)
- Thm de Rerunge.

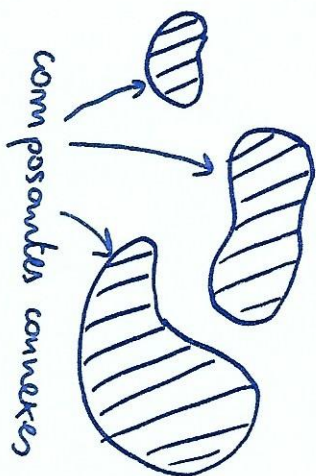
Bibliographie: Topologie.

- Zavidovique: Man max de Maths
- Pommellet: Cours d'analyse
- Rudin: Analyse complexe.
- Benzoni - Gavage: Calcul différentiel et équations différentielles
- Gornord - Tosol.

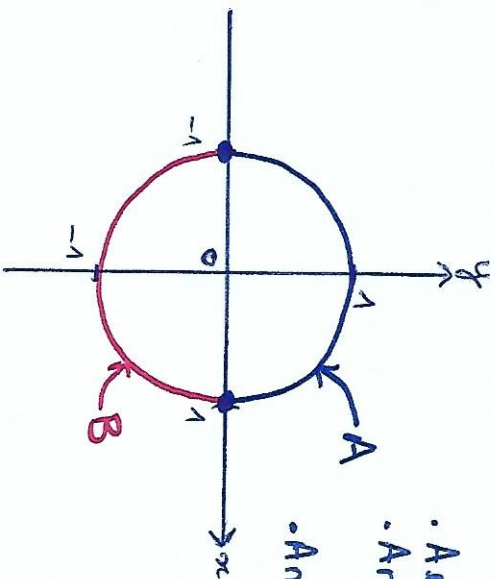
Annexes:

(fig 1)

Ensemble total: pas connexe.



(fig 2)

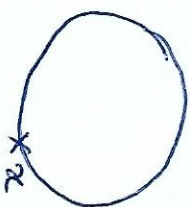


- A et B convexes
- $A \cap B = \{(1,0)\} \cup \{(1,0)\}$.
- $A \cap B$ pas connexe.

(fig 3)

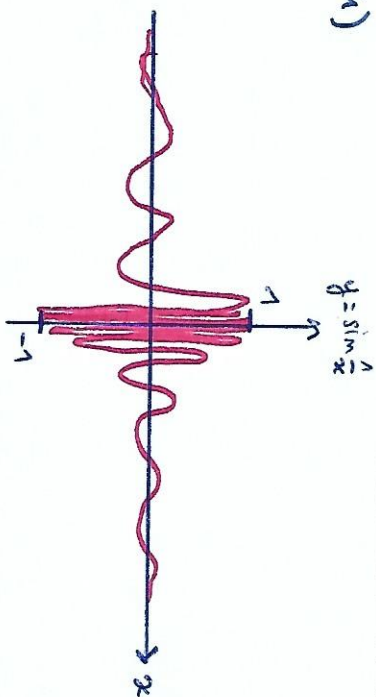


$[0,1] \setminus \{x\}$ pas connexe



$S \setminus \{x\}$ connexe

(fig 4)



(fig 5) Ensemble triadique de Cantor :

