

École d'hiver du LMB 2024

Fonctions implicites et sous-varités de $\mathbb{R}^n$

Yulia Kuznetsova

11 janvier 2024

1 Théorème des fonctions implicites

Exemple : $x^2 + y^2 = R^2$ et $y = h(x)$ si $y \neq 0$, $x = h(y)$ sinon ; à remarquer que $2y = \frac{\partial}{\partial y}(x^2 + y^2 - R^2)$.

La preuve suivante suit en ligne

Supposons $n = p + m$ avec $p, m \geq 1$, et notons dans la suite le point $\mathbb{R}^n$ par (x, y) , où $x = (x_1, \dots, x_p) \in \mathbb{R}^p$ et $y = (y_1, \dots, y_m) \in \mathbb{R}^m$.

Théorème 1 (des fonctions implicites). Soit $W \subset \mathbb{R}^n$ un ouvert, et soit $F : W \rightarrow \mathbb{R}^m$ une fonction de classe $C^{(k)}$, $k \geq 1$. Supposons $a =$

$(x_a, y_a) \in W$ et $F(a) = 0$ et $d_y F(a) = \left(\frac{\partial F_i}{\partial y_j}(a) \right)$ et

dans $M_m(\mathbb{R})$. Alors il existe un ouvert $U \subset W$ contenant a , un ouvert $V \subset \mathbb{R}^p$ contenant x_a et une fonction $G : V \rightarrow \mathbb{R}^m$ de classe $C^{(k)}$ tel que $U \cap F^{-1}(0) = \{(x, G(x)) : x \in V\}$.

Démonstration. Notons $M = F^{-1}(0)$. On procédera par récurrence en m .

• Soit $m = 1$, et alors $F : W \rightarrow \mathbb{R}$. Par l'hypothèse $\frac{\partial F}{\partial y}(x_a, y_a) \neq 0$; on peut admettre qu'elle est

$W_1 \subset W$ tel que $\frac{\partial F}{\partial y}(b) > 0$ pour tout $b \in W_1$. On peut supposer que W_1 contient l'ensemble $V_1 \times I$ où V_1 est

$I = [y_a - \varepsilon, y_a + \varepsilon]$ avec $\varepsilon > 0$. Pour tout $x \in V_1$, la fonction $F_x : y \mapsto F(x, y)$

est I . Par l'hypothèse $F(x_a, y_a) = 0$, alors $F(x_a, y_a + \varepsilon) > 0$ et $F(x_a, y_a - \varepsilon) < 0$.

Par continuité (sur les courbes $y = y_a + \varepsilon$ et $y = y_a - \varepsilon$) on peut trouver un ouvert $V \subset V_1$ tel que $F(x, y_a + \varepsilon) > 0$ et $F(x, y_a - \varepsilon) < 0$ pour tout $x \in V$. Par le théorème de

$x \in V$ il existe $y \in I$ tel que $F(x, y) = 0$. Comme F_x est croissante, cette valeur est y par $G(x)$, en obtenant

une fonction $G: V \rightarrow \overset{\circ}{I} \subset \mathbb{R}$ (à noter que $G(x)$ n'est pas de I).

On pose $U = V \times \overset{\circ}{I}$. Par construction, $M \cap U = \{(x, G(x)) : x \in V\}$.

• Supposons $m > 1$ et le théorème est vérifié pour toute dimension inférieure à m . Par l'hypothèse $\det d_y F(a) \neq 0$, alors chaque ligne contient au moins un élément non-nul, et $\frac{\partial F_i}{\partial y_m}(a) \neq 0$ pour un certain i ; on peut admettre que $i = m$.

Pour la suite on aura besoin de $b = (x, y) \in \mathbb{R}^n$, on notera $\tilde{y} = (y_1, \dots, y_{m-1})$ et $\tilde{b} = (x, \tilde{y})$.

La fonction $F_m: W \rightarrow \mathbb{R}$ vérifie le cas $m = 1$, donc il existe un ouvert U_1 contenant a , un ouvert $V_1 \subset \mathbb{R}^{n-1}$ contenant $\tilde{a}$ et une fonction $h: V_1 \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $U_1 \cap F_m^{-1}(0) = \{(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y})) : (x, \tilde{y}) \in V_1\}$.

Notons $\Phi_i(x, \tilde{y}) = F_i(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y}))$ pour $i = 1, \dots, m$, $(x, \tilde{y}) \in V_1$. Par construction, on a $\Phi_m \equiv 0$. Cela définit une fonction $\Phi: V_1 \rightarrow \mathbb{R}^m$. Pour $1 \leq j \leq m-1$ et $1 \leq i \leq m$, en tout $u \in V_1$

$$\frac{\partial \Phi_i}{\partial y_j}(x, \tilde{y}) = \frac{\partial F_i}{\partial y_j}(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y})) + \frac{\partial F_i}{\partial y_m}(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y})) \frac{\partial h}{\partial y_j}(x, \tilde{y}).$$

On peut remarquer que si $(x, \tilde{y}) = \tilde{a}$, alors $(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y})) = a$. Si on note par $\frac{\partial \Phi}{\partial y_j}$ et $\frac{\partial F}{\partial y_j}$ le $i = 1, \dots, m$, on a alors

$$\frac{\partial \Phi}{\partial y_j}(\tilde{a}) = \frac{\partial F}{\partial y_j}(a) + \frac{\partial h}{\partial y_j}(\tilde{a}) \frac{\partial F}{\partial y_m}(a),$$

$\frac{\partial h}{\partial y_j}(\tilde{a})$ étant un scalaire. Les $\left(\frac{\partial F}{\partial y_j}(a)\right)$, $j = 1, \dots, m$, sont les colonnes de $d_y F(a)$ et sont donc linéairement indépendantes. Les $\left(\frac{\partial \Phi}{\partial y_j}(\tilde{a})\right)$, $j = 1, \dots, m-1$, et $\frac{\partial F}{\partial y_m}(a)$ engendrent le même espace que les $\left(\frac{\partial \Phi}{\partial y_j}(\tilde{a})\right)$, $j = 1, \dots, m-1$ sont nécessaires.

Soit $\tilde{\Phi}: V_1 \rightarrow \mathbb{R}^{m-1}$ la fonction «réduite» $(x, \tilde{y}) \mapsto (\Phi_1(x, \tilde{y}), \dots, \Phi_{m-1}(x, \tilde{y}))$.

Il rappelle, $\Phi_m \equiv 0$, alors $\frac{\partial \Phi}{\partial y_j} = \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{\Phi}}{\partial y_j} \\ 0 \end{pmatrix}$ pour tout j , ce qui implique l'indépendance de $\frac{\partial \tilde{\Phi}}{\partial y_j}(\tilde{a})$, $j = 1, \dots, m-1$; la matrice $d_y \tilde{\Phi}(\tilde{a})$

Par l'hypothèse $m-1$, il existe de $V_2 \subset V_1 \subset \mathbb{R}^{n-1}$, $V \subset \mathbb{R}^n$ contenant $\tilde{a}$ et x_a et une fonction $\tilde{G}: V \rightarrow \mathbb{R}^{m-1}$ tel $V_2 \cap \tilde{\Phi}^{-1}(0) = \{(x, \tilde{G}(x)) : x \in V\}$.

On pose $U = (V_2 \times \mathbb{R}) \cap U_1$ et $G(x) = (\tilde{G}(x), h(x, \tilde{G}(x)))$.
 Cette fonction est $(x, \tilde{G}(x)) \in V_2 \subset V_1$, et ce dernier
 est h . On a évidemment $F(x, G(x)) = 0$. De
 l'autre côté, si $(x, y) \in U$ et $F(x, y) = 0$, alors en particulier $F_m(x, y) = 0$.
 Comme $U \subset U_1$, on a $y_m = h(x, \tilde{y})$. Ensuite $F(x, y) = F(x, \tilde{y}, h(x, \tilde{y})) =$
 $\Phi(x, \tilde{y})$, donc $\Phi(x, \tilde{y}) = 0$. Comme $(x, \tilde{y}) \in V_2$, on a $\tilde{y} = \tilde{G}(x)$. On peut
 alors conclure que $y = G(x)$.

• La continuité et la dérivabilité de G sont admises □

On peut calculer la dérivée / différentielle de la fonction implicite :
 $F(x, G(x)) \equiv 0$ dans V implique que pour tout i, j

$$0 = \frac{\partial F_i}{\partial x_j}(x, G(x)) + \sum_{l=1}^m \frac{\partial F_i}{\partial y_l}(x, G(x)) \frac{\partial G_l}{\partial x_j}(x),$$

ou, en forme matricielle,

$$-d_x F(x, G(x)) = d_y F(x, G(x)) dG(x),$$

d'où

$$dG(x) = -\left(d_y F(x, G(x))\right)^{-1} d_x F(x, G(x)).$$

Si $x = x_a$, on a $(x, G(x)) = a$ et alors

$$dG(x_a) = -(d_y F(a))^{-1} d_x F(a).$$

Il est G en a sans connaître
 la fonction G elle-même.

Exemple 2. L'équation $u^3 - 2u^2x + uxy - 2 = 0$ définit une fonction
 implicite $u(x, y)$ dans un voisinage de $(1, 1)$ avec $u(1, 1) = 2$, car $\frac{\partial}{\partial u}(u^3 -$
 $2u^2x + uxy - 2) = 3u^2 - 4ux + xy$ vaut $5 \neq 0$ en $(1, 1, 2)$. Le
 partielle

$$\frac{\partial u}{\partial x}(1, 1) = -\left(\frac{\partial F}{\partial u}(1, 1, 2)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}(1, 1, 2) = -\frac{1}{5}(-2u^2 + uy)|_{(1,1,2)} = \frac{6}{5},$$

$$\frac{\partial u}{\partial y}(1, 1) = -\left(\frac{\partial F}{\partial u}(1, 1, 2)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial y}(1, 1, 2) = -\frac{1}{5}(ux)|_{(1,1,2)} = -\frac{2}{5}.$$

On peut donc écrire sa forme approchée, par la formule de Taylor :

$$u(x, y) = 2 + \frac{6}{5}(x - 1) - \frac{2}{5}(y - 1) + o(\|(x - 1, y - 1)\|).$$

Corollaire 3. Soit $U \subset \mathbb{R}^n$ un ouvert et $f : U \rightarrow \mathbb{R}^n$ une fonction de
 classe $C^{(k)}$ telle que $df(a)$ est

$W \subset U$ contenant a et un ouvert V contenant $f(a)$ tel $f : W \rightarrow V$
 est $C^{(k)}$.

Démonstration. Pour $y, x \in \mathbb{R}^n$ avec $x \in U$ on peut poser $F(y, x) = y - f(x)$, de $\mathbb{R}^n \times U \subset \mathbb{R}^{2n}$ dans $\mathbb{R}^n$. On a $d_x F(y, a) = -df(a)$ quel que soit y . Cette matrice est $F(f(a), a) = 0$, alors par le théorème de $U_1 \subset \mathbb{R}^n \times U$ contenant $(f(a), a)$, un ouvert $V \subset \mathbb{R}^n$ contenant $f(a)$ et une fonction $G : V \rightarrow \mathbb{R}^n$ de classe $C^{(k)}$ telle que $U_1 \cap F^{-1}(0) = \{(y, G(y)) : y \in V\}$. On pose $W = G(V)$.

Pour tout $y \in V$ on a donc $F(y, G(y)) = 0$, c'est-à-dire $y = f(G(y))$. Réciproquement, si $x = G(y) \in W$, alors $F(y, x) = 0$, d'où $y = f(x)$ et $x = G(f(x))$. La fonction G est f et de classe $C^{(k)}$, ce qui termine la preuve. $\square$

2 Sous-variétés de $\mathbb{R}^n$

Le $\mathbb{R}^n$ est une sous-variété de classe C^∞ et dans le théorème il faut comprendre «difféomorphisme» et «lisse» dans le sens «de classe $C^{(k)}$ », où k (qui peut être infini) est toujours d'une «sous-variété de classe $C^{(k)}$ » en précisant le k si besoin.

Définition 4. Une partie $M \subset \mathbb{R}^n$ est une sous-variété de classe C^p de $\mathbb{R}^n$ si pour tout $a \in M$ il existe de U de a et V de 0 et un difféomorphisme $f : U \rightarrow V$ tel que $f(U \cap M) = V \cap (\mathbb{R}^p \times \{0\})$.

Cette définition n'est pas suffisante pour caractériser les sous-variétés de $\mathbb{R}^n$, mais elle corrépond à la définition usuelle.

Exemple 5. Si $M = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$, sur $U = \{(x, y) : y > 0\}$ on peut poser $f(x, y) = (x, x^2 + y^2 - 1)$. On obtient $V = \{(x, z) \in \mathbb{R}^2 : z > x^2 - 1\}$, ce qui se vérifie par exemple en définissant la fonction inverse $f^{-1}(x, z) = (x, \sqrt{z + 1 - x^2})$. Ce U, V, f valent pour $y > 0$; pour le M on construit de

Théorème 6. Soit M une partie de $\mathbb{R}^n$. Les conditions suivantes sont équivalentes :

1. M est une sous-variété de classe C^p de $\mathbb{R}^n$;
2. Pour tout $a \in M$ il existe un ouvert U contenant a et une submersion $g : U \rightarrow \mathbb{R}^{n-p}$ (c.a.d. le rang de $dg(u)$ est $n - p$ pour tout $u \in U$) telle que $U \cap M = g^{-1}(0)$;
3. Pour tout $a \in M$ il existe un ouvert U contenant a , un ouvert $\Omega \subset \mathbb{R}^p$ contenant 0 et une application $h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ qui est

fois immersion (c.à.d. $dh(x)$ est un isomorphisme de Ω sur $U \cap M$);

4. Pour tout $a \in M$ il existe un ouvert U contenant a , un ouvert $V \subset \mathbb{R}^p$ contenant $(a_1, \dots, a_p)$ et une application lisse $G : V \rightarrow \mathbb{R}^{n-p}$ tel que $U \cap M$ soit égal au graphe de G .

Démonstration. On note $m = n - p$.

(1) $\Rightarrow$ (2) Pour $a \in M$ soient U, V, f données par (1). On garde l'ouvert U et on pose $g(u) = (f^{(p+1)}(u), \dots, f^{(n)}(u)) \in \mathbb{R}^m$ pour $u \in U$. Évidemment $g(u) = 0$ si $u \in U \cap M$. Réciproquement, si $g(u) = 0$, alors $f(u) \in V \cap (\mathbb{R}^p \times \{0\})$, donc il existe $v \in U \cap M$ tel que $f(u) = f(v)$. Par l'hypothèse f est une immersion, on conclut que $g^{-1}(0) = U \cap M$. La matrice de dg est une matrice $m \times m$ dernière m colonnes de la matrice df ; elle est indépendante.

(2) $\Rightarrow$ (4) Soit $a \in M$. Les $dg(a)$ sont $\frac{\partial g}{\partial u_j}$, $j = 1, \dots, m$. Par l'hypothèse, les $\frac{\partial g}{\partial u_j}$ sont linéairement indépendants.

Pour $u \in \mathbb{R}^n$ on note, comme dans le théorème de la fonction implicite, $u = (x, y)$ où $x \in \mathbb{R}^p$ et $y \in \mathbb{R}^m$. On peut appliquer ce théorème à la fonction g car $d_y g(a)$ est une matrice inversible. Il existe alors un ouvert $W \subset U$, un ouvert $V \subset \mathbb{R}^p$ et une fonction lisse $G : V \rightarrow \mathbb{R}^m$ tel que $W = \{(x, G(x)) : x \in V\}$.

(4) $\Rightarrow$ (3) On pose $\Omega = V$ et $h(x) = (x, G(x))$. Par l'hypothèse, $h(\Omega) = U \cap M$. La fonction h est une immersion.

Enfin, $dh(x) = \begin{pmatrix} I_p \\ dG(x) \end{pmatrix}$ est une matrice $n \times p$ dans $\mathbb{R}^n$.

(3) $\Rightarrow$ (1) Par l'hypothèse, les p colonnes de la matrice $dh(a)$ sont linéairement indépendantes. On peut admettre que ce soient les premières. Soit p_x la projection sur les premières p coordonnées. Soit W un ouvert de U contenant a et un ouvert $V \subset \Omega$ contenant 0 tel que $g := p_x h : V \rightarrow W$ soit un difféomorphisme.

On pose $f(x, y) = (x, y - p_y h(g^{-1}(x)))$ sur $U_1 = U \cap (W \times \mathbb{R}^m)$, et on note $V = f(U_1)$. Pour tout $v \in V$ on pose $x = p_x v$ et $y = v - p_y h(g^{-1}(x))$ pour obtenir une fonction inverse. Il est clair que f et f^{-1} sont des immersions.

de classe $C^{(k)}$, $f \in U_1$ sur V . Enfin, si $(x, y) \in U_1 \cap M$, alors $(x, y) = h(z)$ avec $z \in \Omega$, donc $x = g(z)$ et $y = p_y h(z)$ d'où $f(x, y) \in \mathbb{R}^p \times \{0\}$. $\square$

Exemple 7. (1) Tout ouvert de $\mathbb{R}^n$ est dans la définition. En particulier : $GL_n(\mathbb{R})$ dans $\mathbb{R}^{n^2}$. $f = \text{Id}$ dans

(2) $M = SL_n(\mathbb{R})$ dans $\mathbb{R}^{n^2}$ est dans le Théorème (2), pour $g(A) = \det A - 1$. En tout point A , la dérivée partielle $\frac{\partial g}{\partial A_{ij}}$ est un de non-nul. $n^2 - 1 :$

(3) La sphère S^n est dans $\mathbb{R}^{n+1}$. En (2) du Théorème, pour $g(x) = x_1^2 + \dots + x_{n+1}^2 - 1$. Le gradient $dg(x) = 2x$ est $x \in S^n$.

(4) Le produit $M = M_1 \times M_2$ de sous-variétés de $\mathbb{R}^{n_j}$ de dimension p_j , $j = 1, 2$, est $\mathbb{R}^{n_1+n_2}$ de dimension $p_1 + p_2$. Dans Théorème (4), pour $U = U_1 \times U_2$, $V = V_1 \times V_2$ et $G(x_1, x_2) = (G_1(x_1), G_2(x_2))$. Le même pour un produit de tout nombre fini de facteurs. En particulier, le tore $\mathbb{T}^n = (S^1)^n$ est n (qui peut être réalisé en tant que sous-variété de $\mathbb{R}^{2n}$, mais éventuellement de $\mathbb{R}^m$ avec m plus petit).

(5) $O_n(\mathbb{R}) = \{A \in M_n(\mathbb{R}) : AA^t = I\}$, alors $O_n(\mathbb{R}) = F^{-1}(0)$ où $F(A) = AA^t - I$. On a $F(A+H) + I = (A+H)(A+H)^t = AA^t + AH^t + HA^t + HH^t$ donc $dF(A)(H) = AH^t + HA^t$. L'image de $dF(A)$ est matrice $Sym_n(\mathbb{R})$, mais aussi toute matrice symétrique S y est $H = \frac{1}{2}SA$. La dimension de $Sym_n(\mathbb{R})$ est $n + (n-1) + \dots + 1 = \frac{n(n+1)}{2}$, et s'est $dF(A)$ pour toute A orthogonale. Soit P la projection $M_n(\mathbb{R})$ sur $Sym_n(\mathbb{R})$ (qui ne garde que le $P \circ F$ est

submersion. La dimension de $O_n(\mathbb{R})$ est $n^2 - \frac{n(n+1)}{2} = \frac{n(n-1)}{2}$.

À noter, la dimension de $SO_n(\mathbb{R}) = O_n(\mathbb{R}) \cap \det^{-1}(]0, +\infty[)$ est même.

(6) Le cône $M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 - z^2 = 0, z \geq 0\}$ n'est sous-variété de $\mathbb{R}^3$. Supposons alors par (3) du Théorème il existe un ouvert U contenant $0 \in M$, un ouvert $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ contenant 0 (en considérant le M on obtient nécessairement $p = 2$) et une immersion $h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ réalisant un homéomorphisme entre Ω et $U \cap M$. En particulier, la fonction

$f : t \mapsto h(t, 0)$, définie dans un intervalle autour de 0, est
 dérivable non-nulle car $df(0) = dh(0, 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $dh(0, 0) \neq 0$
 a donc $f(t) \sim f'(0)t$, $t \rightarrow 0$ et $\|f(t)\| \sim C|t|$ avec $C = \|f'(0)\| \neq 0$. Au
 même temps, $f_3(t)$ atteint son minimum global en 0, donc $f'_3(0) = 0$ et
 $f_3(t) = o(t)$, $t \rightarrow 0$. Soit f étant dans M , on doit pourtant
 avoir $f_3(t)^2 = f_1(t)^2 + f_2(t)^2$ ce qui implique $\|f(t)\|^2 = o(t^2)$, contradiction
 avec l'équivalence $\|f(t)\| \sim C|t|$, $C \neq 0$, obtenue avant.

Remarque 8. Soit M en $a \in dh(a)(\mathbb{R}^p)$ où h est
 fonction paramétrisante du (3) du Théorème. Mais sa discussion ne
 fera pas partie de ce cours.

Références

- [1] V. Lorch, Mathematical analy
- [2] J. Lafontaine, Introduction aux variétés différentielle
 Science