

Critère \mathcal{C}^1 pour les fonctions de plusieurs variables

1. Classe \mathcal{C}^1 sur Ω	1
2. Critère \mathcal{C}^1	1
3. Matrice Jacobienne	1

Soient n, p des entiers naturels non nuls, Ω un ouvert de \mathbf{R}^n et :

$$f \left| \begin{array}{l} \Omega \longrightarrow \mathbf{R}^p \\ (x_1, \dots, x_n) \longmapsto (f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, f_p(x_1, \dots, x_n)) \end{array} \right.$$

où $f_1, \dots, f_p \in \mathbf{R}^\Omega$ sont les fonctions coordonnées de la fonction f .

1. Classe \mathcal{C}^1 sur Ω

On rappelle la définition de l’assertion « la fonction f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω ».

Définition 1. — L’application f est dite de classe \mathcal{C}^1 sur Ω si les deux conditions suivantes sont vérifiées :

- (a) la fonction f est différentiable sur Ω ;
- (b) la différentielle de f :

$$df \left| \begin{array}{l} \Omega \longrightarrow \mathcal{L}(\mathbf{R}^n, \mathbf{R}^p) \\ a \longmapsto df(a) \end{array} \right.$$

est continue.

2. Critère \mathcal{C}^1

Le théorème suivant, que nous appellerons « Critère \mathcal{C}^1 », fournit un puissant outil pour démontrer que la fonction f est différentiable (en démontrant une propriété plus forte).

Théorème 2. — La fonction f est de classe \mathcal{C}^1 sur Ω si et seulement si toutes ses dérivées partielles existent et sont continues sur Ω , i.e. :

$$f \text{ est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } \Omega \iff \forall (i, j) \in \llbracket 1, p \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket \text{ la fonction } \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \text{ est définie et continue sur } \Omega .$$

3. Matrice Jacobienne

Notons \mathcal{B}_n la base canonique de \mathbf{R}^n et \mathcal{B}_p la base canonique de \mathbf{R}^p .

Dans le cas où la fonction f est différentiable en un point $a \in \Omega$, la proposition suivante nous livre une expression de $\text{Mat}_{\mathcal{B}_n, \mathcal{B}_p}(df(a))$ à l’aide des dérivées partielles de f .

Proposition 3. — Si la fonction f est différentiable en un point a de Ω , alors :

$$\underbrace{\text{Mat}_{\mathcal{B}_n, \mathcal{B}_p}(df(a))}_{\text{matrice Jacobienne de } f \text{ en } a} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(a) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial x_1}(a) & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial x_n}(a) \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbf{R}) .$$