

Généralités

1) Définitions et exemples

Soit (X, \mathcal{E}) un espace topologique.

Def-Prop: Les assertions suivantes sont équivalentes :

- a) Si $X = G_1 \cup G_2$ avec G_1, G_2 ouverts disjoints, alors $G_1 = \emptyset$ ou $G_2 = \emptyset$
- b) Si $X = F_1 \cup F_2$ " F_1, F_2 fermés " $F_1 = \emptyset$ ou $F_2 = \emptyset$

Si $A \subset X$ est ouvert, fermé et non vide, alors $A = X$

Toute application continue $\varphi: X \rightarrow \mathbb{Z}$ est constante.
est dit connexe s'il vérifie a), b), c) ou d) [Q], p 105

Def: Soit $Y \subset X$. On dit que Y est une partie connexe de X si Y muni de la topologie induite par celle de X est connexe. [Q]

Ex: Les singletons $\{x\}, x \in X$ et l'ensemble vide sont connexes.

$[0,1]$ est un connexe de \mathbb{R} .

\mathbb{Q} n'est pas une partie connexe de \mathbb{R}

Ex: [Passage des douanes]

Soit $A \subset X$. Toute partie connexe C de X qui rencontre l'intérieur l'extérieur de A rencontre aussi la frontière de A .

2) Stabilités

Soient (X, \mathcal{E}_X) et (Y, \mathcal{E}_Y) deux espaces topologiques.

Prop: a) Si les A_i sont connexes dans X et $\bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$, alors

$\bigcup_{i \in I} A_i$ est connexe

Si $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$ est une chaîne $(A_i \cap A_{i+1} \neq \emptyset, \forall i \in \{1, \dots, n-1\})$ de

connexes, alors $\bigcup_{i=1}^n A_i$ est connexe [Q]

Ex: Une réunion non connexe de deux parties connexes dont les adhérences se rencontrent: $A =]-\infty, 0[$ et $B =]0, +\infty[$.

Une intersection de connexes n'est pas nécessairement connexe:



Prop: L'image d'un connexe par une application continue est connexe

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

Application: Les connexes de \mathbb{R} sont les intervalles.

Applications: • **TVI:** Soit $f: X \rightarrow \mathbb{R}$ continue. Si X est connexe et f prend deux valeurs α, β , alors f prend toutes les valeurs α à β .

• **Brouwer en dim 1:** Toute fonction continue $f: [a,b] \rightarrow [a,b]$ admet un point fixe.

Prop: Soient (X_i, \mathcal{E}_i) des espaces topologiques, $X = \prod_{i \in I} X_i$. Alors: X est connexe $\iff \forall i \in I, X_i$ est connexe. [Q]

3) Composantes connexes

Def: Les composantes connexes sont les classes d'équivalence de la relation d'équivalence dans X :

$x \mathcal{R} y \iff \exists C$ connexe de X t.q. $x, y \in C$.

$C(x)$ est appelée la composante connexe de $x \in X$.

Prop: $C(x)$ est la réunion de tous les connexes contenant x .

$C(x)$ est aussi le plus grand connexe contenant x . $C(x)$ est une partie fermée de X .

Prop: Si $X = \bigsqcup_{i \in I} w_i$ où les w_i sont ouverts connexes non vides alors les w_i sont les composantes connexes de X .

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

Ex: $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ continue de graphe G . $\mathbb{R}^2 \setminus G$ admet deux composantes connexes: l'épigraphe et l'hypographe $C = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2, y < f(x)\}$ de f

II) Connexité par arcs

1) Définitions, premières propriétés [G]

Def: Soit (E, d) un espace métrique. On appelle chemin de E toute application $\gamma: [0,1] \rightarrow (E, d)$ continue. L'image $\gamma([0,1])$ du chemin s'appelle un arc, $\gamma(0)$ l'origine de l'arc et $\gamma(1)$ l'extrémité.

Def: Soit (E, d) un espace métrique. On dit que E est connexe par arcs si pour tout $(a,b) \in E \times E$, il existe un arc inclus dans E d'origine a et d'extrémité b .

Ex: $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ est connexe par arcs.

Application: \mathbb{R} et \mathbb{R}^n ne sont pas homéomorphes

hm: Un espace connexe par arcs est connexe.

r-ex: $\{(x, \sin(4/x))\}, x \in]0, 1[$ est une partie connexe mais on connexe par arcs.

2) Connexité par lignes brisées (dans un EVN) [G]

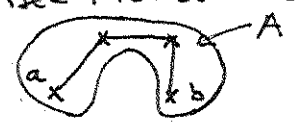
Ici, E désigne un \mathbb{R} -ev.

éf: Soient $a, b \in E$. On appelle segment d'extrémités a et b l'ensemble $\{\lambda a + (1-\lambda)b, \lambda \in [0, 1]\}$, noté $[a, b]$

éf: On appelle ligne brisée de E joignant deux points a et b de E tout ensemble de la forme:

$$\bigcup_{i=1}^n [x_{i-1}, x_i] \text{ où } n \in \mathbb{N}, x_0 = a, x_n = b \text{ et } \forall i \in [1, n], x_i \in E$$

éf: Une partie A de E est dite connexe par lignes brisées par tout $a, b \in E$, il existe une ligne brisée incluse dans A joignant a et b .



x: Σ est connexe par lignes brisées.

q: Il est clair qu'une ligne brisée est un arc. Une partie $\subset E$ connexe par lignes brisées est donc connexe par arcs.

x: Un \mathbb{R} -evn E est connexe par lignes brisées (donc connexe par arcs, donc connexe) car $\forall a, b \in E, [a, b] \subset E$.

hm: Soit E un \mathbb{R} -evn, $\Omega \subset E$ une partie ouverte. On a l'équivalence entre :

- i) Ω est connexe
- ii) Ω est connexe par lignes brisées.

9) Analyse complexe [R]

Dans cette partie, Ω désigne un domaine (c'est à dire un ouvert connexe non vide) de \mathbb{C} .

Déf: $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$ est un chemin si γ est C^1 i.e $\exists t_0, \dots, t_n \in [a, b]$ où $a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ t_q $\gamma|_{[t_i, t_{i+1}]}$ est C^1 et γ est C^0 sur $[a, b]$.

γ est un chemin fermé (ou lacet) si de plus $\gamma(a) = \gamma(b)$.

Ex: Pour $a \in \mathbb{C}, r > 0$, le chemin défini par $\gamma(t) = a + re^{it}$ avec $t \in [0, 2\pi]$ est le cercle de centre a , de rayon r , orienté positivement:



Thm: [De l'indice]

Soit γ un chemin fermé. Posons:

$$\text{Ind}_\gamma(z) := \frac{1}{2\pi i} \int_\gamma \frac{d\gamma}{\gamma - z}, \quad z \in \mathbb{C} \setminus \text{Im}(\gamma)$$

La fonction indice Ind est une fonction à valeurs entières sur Ω , constante sur chaque composante connexe de Ω , nulle sur la composante connexe non bornée de Ω .

Ex: $\bigcirc_{x_{z_1}}^{\gamma_1} \text{Ind}_{\gamma_1}(z_1) = 0, \quad \bigcirc_{x_{z_2}}^{\gamma_2} \text{Ind}_{\gamma_2}(z_2) = 1$

Déf: Soient Θ un ouvert de \mathbb{C} et $\gamma_0, \gamma_1: [a, b] \rightarrow \Theta$ deux lacets ayant la même origine z_0 et même extrémité z_1 . On dit que γ_0 et γ_1 sont homotopes dans Θ s'il existe une application continue $\Gamma: [a, b] \times [0, 1] \rightarrow \Theta$ tq: $\Gamma(\cdot, 0) = \gamma_0, \Gamma(\cdot, 1) = \gamma_1$ et $\forall \lambda \in [0, 1], \gamma_\lambda = \Gamma(\cdot, \lambda)$ est un lacet.

Déf: Un ouvert Ω de \mathbb{C} est dit simplement connexe s'il est connexe et si tout lacet de Ω est homotope à un point de Ω .

\mathbb{C}, S^1 sont simplement connexes.

r-Ex: S^1 n'est pas simplement connexe

thm: [Cauchy]

soit Ω un ouvert simplement connexe, $p \in \Omega$, $f \in C(\Omega)$
 $f \in H(\Omega \setminus \{p\})$. On a pour tout γ chemin fermé dans Ω
 $\int_{\gamma} f(z) dz = 0$.

Application: [DVPT 1]

calcul de l'intégrale de Fresnel: $\int_{-\infty}^{+\infty} e^{ix^2} dx = \sqrt{\frac{\pi}{2}} (1+i)$.

thm: [Formule de Cauchy]

soit γ un chemin fermé dans un ouvert simplement connexe Ω et $f \in H(\Omega)$. Si $z \in \Omega \setminus \text{Im}(\gamma)$, alors:

$$f(z) \text{Ind}_{\gamma}(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\gamma} \frac{f(\tau)}{\tau - z} d\tau$$

thm: [Prolongement analytique]

si f et g sont des fonctions holomorphes sur un domaine Ω et si $f(z) = g(z)$ par tout z dans un ensemble qui possède un point d'accumulation dans Ω , on a alors $f(z) = g(z), \forall z \in \Omega$.

Ex: La fonction Γ se prolonge en une fonction holomorphe sur $\mathbb{C} \setminus \mathbb{Z}^-$.

La transformée de Fourier d'une gaussienne est une gaussienne.

thm: [Principe du maximum]

soit Ω un ouvert connexe, $f \in H(\Omega)$ et $\bar{D}(a, r) \subset \Omega, r > 0$

$$\text{alors: } |f(w)| \leq \max_{\theta} |f(a + re^{i\theta})| \quad (*)$$

dans (*), on a égalité ssi f est constante sur Ω .

2) En algèbre

a) Groupes matriciels [MT]

Prop: $GL_n(\mathbb{C})$ est connexe par arcs donc connexe.

- $SO_n(\mathbb{K})$ est connexe ($\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C})
- L'ensemble des projecteurs de rang p de $M_n(\mathbb{C})$ est connexe.
- $O(n)$ a deux composantes connexes homéomorphes.

Prop: $GL_n(\mathbb{R})$ a deux composantes connexes qui sont:

$$GL_n^+(\mathbb{R}) = \{A \in GL_n(\mathbb{R}), \det A > 0\}$$

$$GL_n^-(\mathbb{R}) = \{ \quad \quad \quad < \quad \quad \quad \}$$

De plus, ces deux composantes connexes sont homéomorphes.

- $SL_n(\mathbb{K})$ est connexe ($\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C}).

b) Groupes Topologiques [NO]

Déf: Un groupe topologique est un groupe muni d'une topologie séparée par laquelle les applications $g \mapsto g^{-1}$ et $(g, g') \mapsto gg'$ sont continues.

Prop: Un sous-groupe ouvert H d'un groupe topologique G est aussi fermé.

Cor: Dans un groupe topologique G connexe, un sous-groupe H ouvert vérifie $H = G$.

Application: [DVPT 2]

exp: $M_n(\mathbb{C}) \rightarrow GL_n(\mathbb{C})$ est surjective.

Références

[R]: Walter RUDIN: "Analyse réelle et complexe"

[G]: Xavier GOURDON: "Analyse"

[MT]: Rached MNEIMNE, Frédéric TESTARD: "Introduction ... groupes de Lie classique"

[NO]: Ivan NOURDIN: "Agrégation de Mathématiques, Epreuve orale"

[Q]: Hervé QUEFFÉLEC, Claude ZUILY: "Analyse pour l'agrégation"