

# Chapitre 10

## Dérivées partielles d'ordre 2 et extrema

### 10.1 Dérivées partielles secondes

Les dérivées partielles secondes (ou dérivées partielles d'ordre 2) sont les dérivées partielles des dérivées partielles.

Notation :

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}, \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2}.$$

**Théorème 10.1.1** (Schwarz). *Soit  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction de plusieurs variables. Si  $f$  admet des dérivées partielles secondes continues, alors :*

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}.$$

**Définition 10.1.2.** La fonction de plusieurs variables,  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ , est de classe  $C^2$  si et seulement si ses dérivées partielles secondes existent et sont continues.

### 10.2 Formes quadratiques

Cas de deux variables : On appelle fonction quadratique de deux variables, toute fonction de la forme :

$$q(x_1, x_2) = rx_1^2 + 2sx_1x_2 + tx_2^2.$$

En écriture matricielle :

$$q(x_1, x_2) = (x_1, x_2) \begin{pmatrix} r & s \\ s & t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

En général, dans le cas de  $n$  variables :

$$q(x) = {}^t x S x ,$$

où  $S$  est une matrice  $n \times n$  symétrique ( ${}^t S = S$ ).

**Discussion du signe** (cas de deux variables).

Pour :  $q(x_1, x_2) = r x_1^2 + 2s x_1 x_2 + t x_2^2$ ,  $\Delta = s^2 - rt$ .

Si  $\Delta < 0$ , alors  $q(x_1, x_2)$  est strictement du signe de  $s$  pour  $(x_1, x_2) \neq (0, 0)$ .

Si  $\Delta > 0$ , alors  $q(x_1, x_2)$  change de signe.

## 10.3 Formule de Taylor à l'ordre 2

**Théorème 10.3.1** (Cas de deux variables). *Soit  $f$  une fonction de deux variables de classe  $C^2$  sur  $U$ . Pour  $(a_1, a_2)$  intérieur à  $U$ , on a :*

$$f(a_1 + h_1, a_2 + h_2) = f(a_1, a_2) + \text{grad}f(a_1, a_2) \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix} + \frac{1}{2}q(h_1, h_2) + (h_1^2 + h_2^2)o(1) .$$

où :  $q(h_1, h_2) = r h_1^2 + 2s h_1 h_2 + t h_2^2$ ,  $r = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}$ ,  $s = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}$ ,  $t = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2}$ .

**Théorème 10.3.2** (Cas général). *Soit  $f$  une fonction de plusieurs variables de classe  $C^2$  sur  $U$ . En un point  $a$  intérieur à  $U$ , on a :*

$$f(a + h) = f(a) + \text{grad}f(a) \cdot h + \frac{1}{2} {}^t h \cdot H_f(a) \cdot h + \|h\|^2 o(1) .$$

où :  $H_f(a)$  est la matrice des dérivées partielles secondes.

## 10.4 Application aux extrema

Cas de deux variables :

Soit  $a = (a_1, a_2)$  un point critique d'une fonction de deux variables de classe  $C^2$  ;

$$r = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}, s = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}, t = \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2}, \Delta = s^2 - rt.$$

Si  $\Delta < 0$ , alors  $f$  a un extremum en  $a$ .

Si  $\Delta > 0$ , alors  $f$  a un *point selle* en  $a$ .

Fin du cours du 10/04

## 10.5 Preuve de la formule de Taylor

On montre le résultat plus précis suivant :

**Théorème 10.5.1.** *Soit  $f$  une fonction de plusieurs variables de classe  $C^2$  sur  $U$ . Si le segment  $[a, a + h]$  est dans  $U$ , il existe  $c$  sur ce segment tel que :*

$$f(a + h) = f(a) + \text{grad}f(a) \cdot h + \frac{1}{2} {}^t h \cdot H_f(c) \cdot h .$$

où :  $H_f(c)$  est la matrice des dérivées partielles secondes en  $c$ .

## 10.6 Exemples de détermination d'extrema