

# **Introduction à la Topologie**

**Licence  
Mathématiques  
Deuxième Année  
LMD  
Semestre 3**



**CHOUGUI  
NADHIR**

**Département de  
Mathématiques**

**Faculté des  
Sciences**

**Université  
Ferhat Abbas,  
Sétif 1**

---

# TABLE DES MATIÈRES

<b>Introduction</b>	<b>iii</b>
<b>1 Espaces topologiques</b>	<b>1</b>
1.1 Topologie, Ouverts, Fermés	1
1.2 Voisinages	3
1.3 Comparaison de topologies	4
1.4 Systèmes fondamentaux de voisinages et base d'une topologie	5
1.5 Points intérieurs, points adhérents, points frontières, points extérieurs, parties denses	7
1.5.1 Points intérieurs	7
1.5.2 Points adhérents	9
1.5.3 Points frontières	11
1.5.4 Points extérieurs	12
1.5.5 Parties denses	13
1.6 Espaces séparés (Hausdorff)	14
1.7 Topologie induite, topologie produit	15
1.7.1 Topologie induite	15
1.7.2 Topologie produit	18
1.8 Suites convergentes	20
1.9 Applications continues	23
1.10 Applications ouvertes, Applications fermées	27
1.11 Homéomorphismes	28
<b>2 Espaces métriques</b>	<b>30</b>
2.1 Distance, Espace métrique	30
2.2 Boule ouverte, Boule fermée	31
2.3 Partie ouverte, Partie fermée, Voisinage, Topologie associée à une distance	33
2.4 Intérieur, extérieur, adhérence et frontière	34
2.5 Distance entre deux parties, Diamètre	35
2.6 Métriques équivalentes	36
2.7 Produits d'espaces métriques	37
2.8 Espaces métriques isométriques	37
2.9 Continuité dans les espaces métriques	38
2.9.1 Application continue	38

2.9.2	Application uniformément continue	38
2.9.3	Application Lipschitzienne	39
<b>3</b>	<b>Espaces complets</b>	<b>40</b>
3.1	Les suites dans un espace métrique	40
3.1.1	Suite convergente	40
3.1.2	Suite de Cauchy et complétude	42
3.2	Point fixe des applications contractantes	45
<b>4</b>	<b>Espaces compacts</b>	<b>48</b>
4.1	Compacité dans les espaces topologiques	48
4.1.1	Espaces et parties compacts	48
4.1.2	Propriétés des espaces topologiques compacts	50
4.2	Compacité dans les espaces métriques	53
4.2.1	Espaces précompacts et séquentiellement compacts	53
4.2.2	Propriétés des espaces métriques compacts	54
<b>5</b>	<b>Espaces connexes</b>	<b>57</b>
5.1	Connexité dans les espaces topologiques	57
5.1.1	Espaces et parties connexes	57
5.1.2	Propriétés des espaces connexes	59
5.1.3	Composantes connexes, espaces localement connexes	61
5.1.4	Connexité par arcs	62
5.2	Connexité dans les espaces métriques	62
5.2.1	définitions et propriétés de la connexité dans les espaces métriques	62
<b>A</b>	<b>Topologie usuelle de <math>\mathbb{R}</math></b>	<b>64</b>
A.1	Rappel	64
A.2	Les ouverts dans $\mathbb{R}$	66
A.3	Les fermés dans $\mathbb{R}$	67
A.4	Les voisinages dans $\mathbb{R}$	69
A.5	Points d'accumulation, points isolés	69
A.6	Principe de Cantor des intervalles emboîté	70
	<b>Bibliographie</b>	<b>73</b>

---

# INTRODUCTION

La topologie intervient dans de nombreuses branches des mathématiques où elle est intimement liée à la théorie des ensembles, à l'étude de convergence des suites et séries, à l'analyse fonctionnelle, à l'analyse complexe, au calcul intégral et différentiel, au calcul vectoriel et à la géométrie. Donc, la topologie est un outil très important pour les étudiants qui souhaitent poursuivre ses études en mathématiques.

Le but de ce cours est ainsi de servir à ce vaste sujet et donner les bases en topologie indispensables à toute formation en mathématiques. Les prérequis pour ce cours sont une bonne connaissance de :

- 1) Techniques ensemblistes.
- 2) Analyse élémentaire sur la droite réelle  $\mathbb{R}$ .
- 3) Algèbre linéaire et bilinéaire.
- 4) Fonctions d'une et de plusieurs variables réelles .

Ce polycopie s'adresse aux étudiants en deuxième année LMD mathématiques, semestre 1, à l'université Ferhat Abbas - Sétif1- Algérie, avec deux cours et deux TD par semaine. Il est composé de 6 chapitre.

Le premier chapitre est consacré à l'étude de la structure des espaces topologiques et leurs propriété, les suites convergentes, les applications continues, les applications ouvertes et fermées et les homéomorphismes.

Dans le deuxième chapitre on a étudié et d'une manière similaire à celle qu'on a vu dans le premier chapitre les espaces métriques et leurs propriété où on a introduit d'autres notions comme : la distance, la boule ouverte et la boule fermé, les espaces isométriques et les applications lipschitzienne.

Dans le troisième chapitre on a donné la notion d'un espace complet qui est basée sur les suites de Cauchy et la notion d'un point fixe.

Dans le quatrième chapitre on s'intéresse à l'étude de la compacité dans les espaces topologique et les espaces métriques.

Dans le cinquième chapitre est dédié à l'étude de la connexité dans les espaces topologiques et métriques.

Enfin, pour aider l'étudiant à une bonne compréhension des notions introduites dans ce travail on a introduit le dernier chapitre comme annexe qui contient un rappel sur la topologie usuelle de  $\mathbb{R}$ .

---

## CONSEIL

Ce polycopié ne dispense pas d'assister aux amphis ni de prendre des notes complémentaires. Il est là pour éviter un travail de copie qui empêche parfois de se concentrer sur les explications données oralement.

Chougui-Nadhir



---

---

# CHAPITRE 1

---

## ESPACES TOPOLOGIQUES

### 1.1 Topologie, Ouverts, Fermés

Soit  $\mathbb{X}$  un ensemble quelconque. On note  $\mathcal{P}(\mathbb{X})$  l'ensemble des parties de  $\mathbb{X}$ .

**Définition 1.1.** Une *topologie* sur  $\mathbb{X}$  est une famille  $\mathcal{T} \subseteq \mathcal{P}(\mathbb{X})$  de parties de  $\mathbb{X}$  vérifiant les trois conditions suivantes :

$A_1)$   $\emptyset$  et  $\mathbb{X}$  sont des éléments de  $\mathcal{T}$ ,

$A_2)$  toute réunion d'éléments de  $\mathcal{T}$  est un élément de  $\mathcal{T}$ , c-à-d : pour toute famille  $\{O_i : i \in I\}$  de parties de  $\mathcal{T}$ , on a  $\bigcup_{i \in I} O_i \in \mathcal{T}$ .

$A_3)$  toute intersection finie d'éléments de  $\mathcal{T}$  est un élément de  $\mathcal{T}$ , c-à-d : pour toute famille  $\{O_i : i \in I \text{ et } I \text{ est fini}\}$  de parties de  $\mathcal{T}$ , on a  $\bigcap_{i \in I} O_i \in \mathcal{T}$ .

Le couple  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est appelé *espace topologique* et les éléments de  $\mathcal{T}$  sont appelés *les ouverts* de la topologie.

**Exemple 1.1.** Soit  $\mathbb{X} = \{1, 2\}$ . Les topologies définies sur  $\mathbb{X}$  sont :

$$\mathcal{T}_1 = \{\emptyset, \mathbb{X}\}.$$

$$\mathcal{T}_2 = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{1\}\}.$$

$$\mathcal{T}_3 = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{2\}\}.$$

$$\mathcal{T}_4 = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{1\}, \{2\}\}.$$

**Exemple 1.2.** Soit  $\mathbb{X}$  un ensemble non vide, alors  $\mathcal{P}(\mathbb{X})$  (resp.  $\{\mathbb{X}, \emptyset\}$ ) défini sur  $\mathbb{X}$  une topologie, appelée *topologie discrète* et notée  $\mathcal{T}_{Disc}$  (resp. *topologie grossière* ou *triviale* et notée  $\mathcal{T}_{Gros}$ ).

**Remarque 1.1.** Tout ensemble admet donc au moins deux topologies.

**Exemple 1.3.** Soient  $\mathbb{X}$  un ensemble infini et

$$\mathcal{T}_{Cof} = \{O \subseteq \mathbb{X} : \mathcal{C}_{\mathbb{X}}O \text{ est fini}\} \cup \{\emptyset\}.$$

Alors  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Cof})$  est un espace topologique et  $\mathcal{T}_{Cof}$  est appelée la *topologie cofinie* sur  $\mathbb{X}$ .

**Définition 1.2.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $F$  une partie de  $X$ . On dit que la partie  $F$  est *fermée* si et seulement si le complément  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}F \in \mathcal{T}$ . On note par  $\mathcal{F}$  l'ensemble des fermés de  $\mathbb{X}$ .

**Exemples 1.1.** 1. Dans l'exemple (1.1), si on prend la topologie  $\mathcal{T}_2$  alors l'ensemble  $\{2\}$  est fermé.

2. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Cof})$ . Alors toute partie finie de  $X$  est fermée (par définition).

3. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$ . Alors toute partie de  $\mathbb{X}$  est à la fois ouverte et fermée car dans cette topologie les singletons sont des ouverts.

4. Soit  $X = (\mathbb{R}, |\cdot|)$ . Alors  $\mathbb{N}$  et  $\mathbb{Z}$  sont fermés (voir page (67)).

**Remarque 1.2.** Une partie d'un espace topologique peut-être à la fois ouverte et fermée (par exemple dans l'espace discret). De même une partie d'un espace topologique peut-être ni ouverte ni fermée (par exemple  $[2, 5[$  dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ )

**Proposition 1.1.** L'ensemble  $\mathcal{F}$  des fermés de  $\mathbb{X}$  vérifie les propriétés suivantes :

- $P_1)$   $\mathbb{X}$  et  $\emptyset$  sont des fermés,
- $P_2)$  toute réunion finie de fermés est un fermé,
- $P_3)$  toute intersection de fermés est un fermé.

**Preuve.** Ces propriétés des parties fermées découlent directement des propriétés vérifiées par les parties ouvertes d'une topologie. En effet :

- On a vu que  $\mathbb{X}$  et  $\emptyset$  sont des ouverts et puisque  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}\emptyset = \mathbb{X}$  et  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}\mathbb{X} = \emptyset$  on conclut que  $\mathbb{X}$  et  $\emptyset$  sont des fermés. Donc,  $P_1$  est vérifiée.
- Si  $\{F_i : i = 1, \dots, N\}$  une famille finie de parties fermées de  $\mathbb{X}$ . Alors, pour tout  $i = 1, \dots, N$  on a  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}F_i$  est ouvert, donc  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}(\bigcup_{i=1}^N F_i) = \bigcap_{i=1}^N \mathcal{C}_{\mathbb{X}}F_i$  est un ouvert (voir  $A_3$  page (1)) d'où  $\bigcup_{i=1}^N F_i$  est un fermé. Donc,  $P_2$  est vérifiée.
- Si  $\{F_i : i \in I\}$  une famille quelconque de parties fermées de  $\mathbb{X}$ . Alors, on a  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}(\bigcap_{i \in I} F_i) = \bigcup_{i \in I} \mathcal{C}_{\mathbb{X}}F_i$  est un ouvert (voir  $A_2$  page (1)) d'où  $\bigcap_{i \in I} F_i$  est un fermé. Donc,  $P_3$  est vérifiée.

**Remarque 1.3.** Soit  $\mathcal{T} = \{O \in \mathcal{P}(\mathbb{X}) / \mathcal{C}_{\mathbb{X}}O \in \mathcal{F}\}$ . Alors, on peut montrer que  $\mathcal{T}$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$  (Exercice). Donc, une topologie peut aussi bien être définie par la donnée de l'ensemble de ses ouverts que par la donnée de l'ensemble de ses fermés.

## 1.2 Voisinages

**Définition 1.3.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. On dit qu'une partie  $V_x$  de  $\mathbb{X}$  est un *voisinage* de  $x$  dans  $\mathbb{X}$  s'il existe un ouvert  $O_x$  de  $\mathbb{X}$  vérifiant  $x \in O_x \subseteq V_x$ . On note par  $\mathcal{V}(x)$  l'ensemble des voisinages de  $x$ .

On peut écrire la définition précédente sous la forme suivante :

$$(1.1) \quad (V_x \text{ est un voisinage de } x) \Leftrightarrow (\exists O_x \in \mathcal{T} / x \in O_x \subseteq V_x).$$

**Définition 1.4.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. On dit qu'une partie  $V$  de  $\mathbb{X}$  est un *voisinage* d'une partie non vide  $A$  de  $\mathbb{X}$  s'il existe un ouvert  $O$  de  $\mathcal{T}$  vérifiant  $A \subseteq O \subseteq V$ . Autrement dit :

$$(1.2) \quad (V \text{ est un voisinage de } A) \Leftrightarrow (\exists O \in \mathcal{T} / A \subseteq O \subseteq V).$$

- Exemple 1.4.**
1. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Gros})$ . Alors, pour tout  $x \in \mathbb{X}$  on a  $\mathcal{V}(x) = \{\mathbb{X}\}$ .
  2. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  et  $x \in \mathbb{X}$ . Alors, toute partie de  $\mathbb{X}$  qui contient  $x$  est un élément de  $\mathcal{V}(x)$ .
  3. Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}) = (\mathbb{R}, | \cdot |)$  et  $x \in \mathbb{R}$ . Alors, toute partie de  $\mathbb{R}$  qui contient un intervalle centré en  $x$  est un voisinage de  $x$  (voir (A.5)).
  4. Soient  $\mathbb{X} = \{1, 2, 3, 4\}$  et  $\mathcal{T} = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{1\}, \{4\}, \{1, 4\}\}$  alors on a :
    - $\mathcal{V}\{1\} = \{\{1\}, \{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 2, 3\}, \{1, 2, 4\}, \{1, 3, 4\}, \mathbb{X}\}$
    - $\mathcal{V}\{2\} = \{\mathbb{X}\}$
    - $\mathcal{V}\{1, 4\} = \{\{1, 4\}, \{1, 2, 4\}, \{1, 3, 4\}, \mathbb{X}\}$

Il découle de la définition précédente que si  $B \subset A$ , alors tout voisinage de  $A$  est un voisinage de  $B$ .

**Proposition 1.2.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$ . Alors, on a

$$(1.3) \quad (V \text{ est un voisinage de } A) \Leftrightarrow (\forall x \in A : V \in \mathcal{V}(x)).$$

**Preuve.**  $\implies$ ) Évidente.

$\impliedby$ ) Supposons que  $V$  est un voisinage de tout point de  $A$ . Alors on a

$$\forall x \in A, \exists O_x \in \mathcal{T} / x \in O_x \subseteq V,$$

d'où on conclut que  $A \subseteq \bigcup_{x \in A} O_x \subseteq V$  et puisque  $\bigcup_{x \in A} O_x \in \mathcal{T}$  alors  $V$  est un voisinage de  $A$ .

**Proposition 1.3.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Une partie non vide  $A$  est un ouvert de  $\mathbb{X}$  si et seulement si  $A$  est un voisinage de chacun de ses points.

**Preuve.**  $\implies$  ) Supposons que  $A$  est un ouvert de  $\mathbb{X}$ , alors en utilisant la définition (1.3) on conclut que  $A$  est un voisinage de chacun de ses points.

$\impliedby$  ) Supposons que  $A$  est un voisinage de chacun de ses points, alors pour tout  $x \in A$ , il existe  $O_x \in \mathcal{T}$  tel que  $x \in O_x \subset A$  d'où  $A = \bigcup_{x \in A} O_x$ . Alors,  $A$  est ouvert comme réunion d'ouverts.

**Proposition 1.4.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Les voisinages d'un point vérifient les propriétés suivantes.

1. Pour tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  on a  $x \in V$ .
2. Pour tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  et tout  $\mathbf{U} \subset \mathbb{X}$ , si  $V \subset \mathbf{U}$  alors  $\mathbf{U} \in \mathcal{V}(x)$ .
3. Toute intersection finie de voisinages de  $x$  est un voisinage de  $x$ .
4. Pour tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  il existe  $W \in \mathcal{V}(x)$  tel que : pour tout  $a \in W$  on a  $V \in \mathcal{V}(a)$

**Preuve.** • Les deux propriétés 1 et 2 sont évidentes.

- Pour la troisième propriété, si  $\{V_i : i = 1, \dots, n\}_{1 \leq i \leq n}$  une famille de voisinages de  $x \in \mathbb{X}$ . Alors, pour tout  $i = 1, \dots, n$  il existe  $O_i \in \mathcal{T}$  tels que  $x \in O_i \subset V_i$  d'où on conclut que  $x \in \bigcap_{i=1}^n O_i \subset \bigcap_{i=1}^n V_i$ . On en déduit que  $\bigcap_{i=1}^n V_i \in \mathcal{V}(x)$  car  $\bigcap_{i=1}^n O_i \in \mathcal{T}$ .
- Pour la quatrième propriété, si  $V \in \mathcal{V}(x)$  alors il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $x \in O \subset V$  d'où  $V$  est un voisinage de  $O$  donc un voisinage de tout point  $x \in O$ . En fin, pour  $W = O$  la propriété (4) est vérifiée.

### 1.3 Comparaison de topologies

**Définition 1.5.** Soient  $\mathcal{T}_1, \mathcal{T}_2$  deux topologies sur un ensemble  $\mathbb{X}$ . On dit que  $\mathcal{T}_1$  est *plus fine* que  $\mathcal{T}_2$  (ou bien  $\mathcal{T}_2$  est *moins fine* que  $\mathcal{T}_1$ ) si  $\mathcal{T}_2 \subset \mathcal{T}_1$ . Autrement dit :  $\mathcal{T}_1$  est *plus fine* que  $\mathcal{T}_2$  si l'une des trois assertions suivantes est vérifiées.

1. Tout ouvert de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_2)$  est aussi un ouvert de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_1)$ .
2. Tout fermé de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_2)$  est aussi un fermé de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_1)$ .
3. Si  $x \in \mathbb{X}$ , alors tout voisinage de  $x$  dans  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_2)$  est un voisinage de  $x$  dans  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_1)$ .

**Remarque 1.4.** Si  $\mathcal{T}_1$  est *plus fine* que  $\mathcal{T}_2$  et  $\mathcal{T}_2$  est *plus fine* que  $\mathcal{T}_1$  on dit que  $\mathcal{T}_1$  et  $\mathcal{T}_2$  sont équivalentes.

**Exemple 1.5.** La topologie grossière  $\mathcal{T}_{Gros}$  est la topologie la *moins fine* des topologies sur  $\mathbb{X}$ , et la topologie discrète  $\mathcal{T}_{Disc}$  est la topologie la *plus fine* des topologies sur  $\mathbb{X}$ .

Deux topologies ne sont pas nécessairement comparables.

**Exemple 1.6.** Si  $\mathbb{X} = \{x, y, z\}$ , alors  $\mathcal{T}_1 = \{\emptyset, \{x\}, \mathbb{X}\}$ ,  $\mathcal{T}_2 = \{\emptyset, \{x, y\}, \mathbb{X}\}$ ,  $\mathcal{T}_3 = \{\emptyset, \{x\}, \{x, y\}, \mathbb{X}\}$  sont trois topologies distinctes sur  $\mathbb{X}$ . Les topologies  $\mathcal{T}_1$  et  $\mathcal{T}_2$  sont *moins fine* que  $\mathcal{T}_3$ , cependant  $\mathcal{T}_1$  et  $\mathcal{T}_2$  ne sont pas comparables.

**Proposition 1.5.** Soit  $\{\mathcal{T}_i : i \in I\}$  un ensemble de topologies sur  $\mathbb{X}$ . Alors, l'intersection  $\bigcap_{i \in I} \mathcal{T}_i$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$  qui est *la moins fine* de chaque une des topologies  $\mathcal{T}_i$ .

**Preuve.** Évidente.

**Proposition 1.6.** Soit  $\beta$  une famille de parties de  $\mathbb{X}$ . Il existe une plus petite topologie qui contienne  $\beta$ . Cette topologie s'appelle la topologie *engendrée* par  $\beta$ .

**Preuve.** L'ensemble des topologies qui contiennent  $\beta$  n'est pas vide car il contient la topologie discrète. Donc, il suffit de prendre l'intersection de ces topologies.

## 1.4 Systèmes fondamentaux de voisinages et base d'une topologie

**Définition 1.6.** Une partie  $\mathcal{S}(x)$  de  $\mathcal{V}(x)$  est appelée *système fondamental de voisinage* (noté *SFV*) de  $x$  si et seulement si pour tout  $V \in \mathcal{V}(x)$ , il existe  $W \in \mathcal{S}(x)$  tel que  $W \subseteq V$ .

**Exemple 1.7.** 1. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Alors, on a :

$$\mathcal{S}(x) = \{O \in \mathcal{T} : x \in O\},$$

est un SFV de  $x$ .

2. Dans un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  on a

$$\mathcal{S}(x) = \{\{x\}\},$$

est un SFV de  $x$ .

3. Soit l'espace topologique  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  et  $x \in \mathbb{R}$ . Alors, on a :

$$\mathcal{S}(x) = \{]x - \varepsilon, x + \varepsilon[ : \varepsilon > 0\},$$

est un SFV de  $x$ . Par exemple  $\mathcal{S}(x) = \{]x - \frac{1}{n}, x + \frac{1}{n}[ : n \in \mathbb{N}^*\}$  est un SFV dénombrable de  $x$ .

4. Soit  $\bar{\mathbb{R}}$  muni de la topologie usuelle, alors :

$$\mathcal{S}(x) = \{]x, +\infty[ : x \in \mathbb{R}\},$$

est un SFV de  $+\infty$ . Par exemple  $\mathcal{S}(x) = \{]n, +\infty[ : n \in \mathbb{N}\}$  est un SFV dénombrable de  $+\infty$ .

**Définition 1.7.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique, *une base* pour la topologie  $\mathcal{T}$  est une famille  $\mathfrak{B} \subseteq \mathcal{T}$  telle que tout élément de  $\mathcal{T}$  est une réunion d'éléments de  $\mathfrak{B}$ .

**Exemple 1.8.** 1. Soit l'espace topologique  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  et  $x \in \mathbb{R}$ . Alors, on a :

$$\mathfrak{B} = \{]x, y[ : x, y \in \mathbb{R}\},$$

est une base de la topologie usuelle.

2. Dans un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  on a

$$\mathfrak{B} = \{\{x\}, x \in \mathbb{X}\},$$

est une base de la topologie discrète.

3. Soient  $\mathbb{X} = \{x, y, z\}$  et  $\mathcal{T} = \{\emptyset, \{x\}, \{y\}, \{x, y\}, \mathbb{X}\}$ . Alors, on a

$$\mathfrak{B} = \{\{x\}, \{y\}, \mathbb{X}\},$$

est une base pour cette topologie.

4. Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est un espace topologique, alors  $\mathcal{T}$  est une base pour elle même.

5. Dans un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Gros})$  on a

$$\mathfrak{B} = \{\mathbb{X}\},$$

est une base de la topologie grossière.

**Remarque 1.5.** Si  $\mathfrak{B}$  est une base d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  et  $\mathfrak{B}'$  est une famille qui contient  $\mathfrak{B}$ , alors en utilisant la définition précédente on conclut que  $\mathfrak{B}'$  est une autre base de  $\mathcal{T}$ . Donc, un espace topologique peut avoir plusieurs bases.

**Proposition 1.7.** Toute base  $\mathfrak{B}$  d'une topologie  $\mathcal{T}$  sur  $\mathbb{X}$  possède les deux propriétés suivantes :

1. Pour tout  $x \in \mathbb{X}$ , il existe  $B \in \mathfrak{B}$  tel que  $x \in B$ .
2. Si  $B_1, B_2 \in \mathfrak{B}$  et  $x \in B_1 \cap B_2$ , alors il existe  $B_3 \in \mathfrak{B}$  tel que  $x \in B_3 \subseteq B_1 \cap B_2$ .

**Preuve.** Supposons que  $\mathfrak{B}$  est une base de la topologie  $\mathcal{T}$ .

1. Puisque  $\mathbb{X}$  est un ouvert, alors  $\mathbb{X} = \bigcup_{B \in \mathfrak{B}} B$  (voir définition (1.7)) d'où pour tout  $x \in \mathbb{X}$ , il existe  $B \in \mathfrak{B}$  tel que  $x \in B$ .
2. Si  $B_1, B_2 \in \mathfrak{B}$ , alors  $B_1, B_2 \in \mathcal{T}$  (car  $\mathfrak{B} \subseteq \mathcal{T}$ ) d'où  $B_1 \cap B_2 \in \mathcal{T}$ . Donc,  $B_1 \cap B_2 = \bigcup_{B \in \mathfrak{B}} B$  (voir définition (1.7)). Alors, pour tout  $x \in B_1 \cap B_2$ , il existe  $B_3 \in \mathfrak{B}$  tel que  $x \in B_3 \subseteq B_1 \cap B_2$ .

**Proposition 1.8.** Si  $\mathfrak{B}$  est une famille de parties d'un ensemble quelconque  $\mathbb{X}$  qui satisfait les deux propriétés de la proposition (1.7), alors  $\mathcal{T} = \{\bigcup B : B \in \mathfrak{B}\}$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$ .

**Preuve.** (Exercice)

Maintenant, en utilisant les deux propositions précédentes on obtient le résultat suivant :

**Proposition 1.9.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Alors, une famille de parties  $\mathfrak{B}$  de  $\mathbb{X}$  est une base de  $\mathcal{T}$  si et seulement si  $\mathfrak{B}$  vérifie les deux propriétés de la proposition (1.7)*

**Proposition 1.10.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $\mathfrak{B}$  une partie de  $\mathcal{T}$ . Alors,  $\mathfrak{B}$  est une base de  $\mathcal{T}$  si et seulement si pour tout  $O \in \mathcal{T}$  et pour tout  $x \in O$  il existe  $U_x \in \mathfrak{B}$  tel que :  $x \in U_x \subset O$ .*

**Preuve.**  $\Leftarrow$ ) Il est évident que  $O = \bigcup_{x \in O} U_x$ , donc  $\mathfrak{B}$  est une base de  $\mathcal{T}$ .

$\Rightarrow$ ) Si  $\mathfrak{B}$  est une base de  $\mathcal{T}$ , alors toute partie  $O$  de  $\mathcal{T}$  est une réunion d'éléments de  $\mathfrak{B}$  d'où pour tout élément de  $x \in O$  il existe  $U_x \in \mathfrak{B}$  tel que :  $x \in U_x \subset O$ .

**Proposition 1.11.** *Soit  $\mathfrak{B}_1$  une base de d'une topologie  $\mathcal{T}$  et  $\mathfrak{B}_2$  une famille de partie de  $\mathcal{T}$ . Si tout élément de  $\mathfrak{B}_1$  une réunion d'éléments de  $\mathfrak{B}_2$ , alors  $\mathfrak{B}_2$  est une base de  $\mathcal{T}$ .*

**Preuve.** Soit  $O \in \mathcal{T}$ . Alors, il existe  $\{O_i : i \in I \text{ et } O_i \in \mathfrak{B}_1\}$  tel que :  $O = \bigcup_{i \in I} O_i$  (car  $\mathfrak{B}_1$  est une base de  $\mathcal{T}$ ) et puisque tout élément de  $\mathfrak{B}_1$  une réunion d'éléments de  $\mathfrak{B}_2$ , alors il existe  $\{U_{i,j} : j \in J \text{ et } U_{i,j} \in \mathfrak{B}_2\}$  tel que :  $O_i = \bigcup_{j \in J} U_{i,j}$  pour tout  $i \in I$ , d'où on obtient :  $O = \bigcup_{i,j \in I \times J} U_{i,j}$  donc  $\mathfrak{B}_2$  est une base de  $\mathcal{T}$ .

Dans la section suivante on donne les quatre types de points d'un espace topologique.

## 1.5 Points intérieurs, points adhérents, points frontières, points extérieures, parties denses

### 1.5.1 Points intérieurs

**Définition 1.8.** *Soit  $A$  une partie d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . On dit que  $x$  est un point intérieur de  $A$  si  $A$  est un voisinage de  $x$ , autrement dit,*

$$(1.4) \quad x \text{ un point intérieur de } A \iff A \in \mathcal{V}(x).$$

L'ensemble de tous les points intérieurs de  $A$  est appelé l'intérieur ou l'ouverture de  $A$  et on le dénote par  $Int(A)$ .

**Exemple 1.9.** 1. Si  $A$  est une partie de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Gros})$  on a les deux cas suivant :

- $\mathbb{X} = A \implies Int(A) = \mathbb{X}$ .
- $\mathbb{X} \neq A \implies Int(A) = \emptyset$ .

2. Si  $A$  est une partie de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  on a  $Int(A) = A$ .
3. Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}) = (\mathbb{R}, |\cdot|)$  on a :
  - $\forall x \in \mathbb{R}, Int\{x\} = \phi$ .
  - $\forall x, y \in \mathbb{R}, Int[x, y] = Int[x, y[ = Int]x, y] = Int]x, y[ = ]x, y[.$
4.  $Int(\mathbb{N}) = Int(\mathbb{Z}) = Int(\mathbb{Q}) = Int(\mathbb{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}) = \phi$ .
5. Si  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t\}$  et  $\mathcal{T} = \{\mathbb{X}, \phi, \{x\}, \{y\}, \{x, y\}\}$  alors on a :
  - $Int\{z\} = Int\{t\} = \phi$ .
  - $Int\{x, z, t\} = \{x\}$ .

**Proposition 1.12.**  $Int(A)$  est le plus grand ouvert contenu dans  $A$ .

**Preuve.** On va montrer que  $Int(A)$  est l'union de toutes les parties ouvertes de  $A$ . Pour tout  $x \in Int(A)$ , on a  $A \in \mathcal{V}(x)$  (voir définition (1.8)). En utilisant la définition (1.1) on conclut que : pour tout  $x \in Int(A)$  il existe  $O_x \in \mathcal{T}$  tel que :  $x \in O_x \subset A$  d'où on obtient :

$$(*) \quad Int(A) \subset \bigcup_{x \in Int(A)} O_x \subset \bigcup_{x \in A} O_x.$$

Réciproquement, si  $x \in \bigcup_{x \in A} O_x$  alors  $x \in O_x \subset A$  d'où  $A \in \mathcal{V}(x)$  donc  $x \in Int(A)$  ce qui signifie que :

$$(**) \quad \bigcup_{x \in A} O_x \subset Int(A).$$

D'après (\*) et (\*\*) on conclut que :

$$Int(A) = \bigcup_{x \in A} O_x.$$

Finalement,  $Int(A)$  est le plus grand ouvert contenu dans  $A$  car c'est l'union de toutes les parties ouvertes de  $A$ .

La proposition précédente nous permet d'écrire le résultat suivant :

$$(1.5) \quad A \text{ est ouvert dans } \mathbb{X} \iff A = Int(A).$$

**Proposition 1.13.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A, B$  deux parties de  $\mathbb{X}$ . Alors, on a :

1.  $A \subset B$  et  $A$  ouvert  $\implies A \subset Int(B)$ .
2.  $A \subset B \implies Int(A) \subset Int(B)$ .
3.  $Int(A) = Int(Int(A))$ .
4.  $Int(A \cap B) = Int(A) \cap Int(B)$ .
5.  $Int(A) \cup Int(B) \subset Int(A \cup B)$ .

$$6. A \in \mathcal{V}(B) \iff B \subset \text{Int}(A).$$

**Preuve.** (Exercice).

**Remarque 1.6.** On a  $\text{Int}(\bigcap_{i \in I} A_i) \subset \bigcap_{i \in I} \text{Int}(A_i)$  si  $I$  non fini.

## 1.5.2 Points adhérents

**Définition 1.9.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique,  $A \subset \mathbb{X}$  et  $x \in \mathbb{X}$ . On dit que  $x$  est un point adhérent à  $A$  si et seulement si tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  contient au moins un point de  $A$ . Autrement dit :

$$(1.6) \quad x \text{ un point adhérent de } A \iff \forall V \in \mathcal{V}(x), V \cap A \neq \emptyset.$$

L'ensemble de tous les points adhérents à  $A$  est appelé l'adhérence ou la fermeture de  $A$  et on le note par  $\text{Adh}(A)$ .

**Remarque 1.7.** Il découle de cette définition que  $A \subset \text{Adh}(A)$ .

**Exemple 1.10.** 1. Si  $A$  est une partie non vide de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\text{Gros}})$  alors on a :  
 $\text{Adh}(A) = \mathbb{X}$ .

2. Si  $A$  est une partie de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\text{Disc}})$  on a  $\text{Adh}(A) = A$ .

3. Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}) = (\mathbb{R}, |\cdot|)$  on a :

- $\forall x \in \mathbb{R}, \text{Adh}\{x\} = \{x\}$ .
- $\forall x, y \in \mathbb{R}, \text{Adh}[x, y] = \text{Adh}[x, y[ = \text{Adh}]x, y] = \text{Adh}]x, y[ = [x, y]$ .
- $\text{Adh}(\mathbb{Q}) = \text{Adh}(\mathbb{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}) = \mathbb{R}, \text{Adh}(\mathbb{N}) = \mathbb{N}, \text{Adh}(\mathbb{Z}) = \mathbb{Z}$ .

4. Si  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t\}$  et  $\mathcal{T} = \{\mathbb{X}, \emptyset, \{x\}, \{y\}, \{x, y\}\}$  alors on a par exemple :

- $\text{Adh}\{x\} = \{x, z, t\}, \text{Adh}\{y\} = \{y, z, t\}$ .
- $\text{Adh}\{z\} = \{z, t\}, \text{Adh}\{t\} = \{z, t\}$ .

**Proposition 1.14.**  $\text{Adh}(A)$  est le plus petit fermé qui contient  $A$ .

**Preuve.** On va montrer que  $\text{Adh}(A)$  est l'intersection de toutes les parties fermées de  $A$ .

Soit  $F = \bigcap_{i \in I} F_i$  tel que  $F_i$  un fermé qui contient  $A$  et ce pour tout  $i \in I$ .

$\implies$ ) Supposons qu'il existe  $x \in F$  et  $x \notin \text{Adh}(A)$  alors il existe un ouvert  $O \in \mathcal{V}(x)$  tel que  $O \cap A = \emptyset$  d'où  $A \subset \mathbb{C}_{\mathbb{X}}O$  donc  $\mathbb{C}_{\mathbb{X}}O$  est un fermé qui contient  $A$  et  $x \notin \mathbb{C}_{\mathbb{X}}O$  ce qui contredit que  $x \in F$  alors on a :

$$(*) \quad F \subset \text{Adh}(A).$$

$\impliedby$ ) Supposons qu'il existe  $x \in \text{Adh}(A)$  et  $x \notin F$  alors  $x \in \mathbb{C}_{\mathbb{X}}F$  (ouvert) mais  $\mathbb{C}_{\mathbb{X}}F \cap A = \emptyset$  d'où  $x \notin \text{Adh}(A)$  ce qui contredit  $x \in \text{Adh}(A)$ . Alors, on a :

$$(**) \quad \text{Adh}(A) \subset F.$$

D'après (\*) et (\*\*) on conclut que  $Adh(A) = F$ . Donc,  $Adh(A)$  est le plus petit fermé qui contient  $A$ .

La proposition précédente nous permet d'écrire le résultat suivant :

$$(1.7) \quad A \text{ est fermé dans } \mathbb{X} \iff A = Adh(A).$$

Maintenant, voici un résultat qui récapitule les propriétés de l'adhérence.

**Proposition 1.15.** Soient  $A$  et  $B$  deux parties de l'espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors, on a :

1.  $A \subset B \implies Adh(A) \subset Adh(B)$ .
2.  $Adh(A \cup B) = Adh(A) \cup Adh(B)$ .
3.  $Adh(A \cap B) \subset Adh(A) \cap Adh(B)$ .
4.  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}} Adh(A) = Int(\mathcal{C}_{\mathbb{X}} A)$ .
5.  $Adh(\mathcal{C}_{\mathbb{X}} A) = \mathcal{C}_{\mathbb{X}} Int(A)$ .
6.  $Adh(Adh(A)) = Adh(A)$ .

**Preuve.** (Exercice).

**Exemple 1.11.** Si  $A = ]1, 2[$  et  $B = ]2, 3[$ , alors  $Adh(A \cap B) = \emptyset$ . Or  $Adh(A) \cap Adh(B) = [1, 2] \cap [2, 3] = \{2\}$ . Cet exemple montre qu'en général l'inclusion dans 3) n'est pas une égalité.

**Remarque 1.8.** On a  $\bigcup_{i \in I} Adh(A_i) \subset Adh(\bigcup_{i \in I} A_i)$  si  $I$  non fini.

Les points adhérents sont deux types.

• **Points d'accumulations**

**Définition 1.10.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique,  $A \subset \mathbb{X}$  et  $x \in \mathbb{X}$ . On dit que  $x$  est un **point d'accumulation** de  $A$  si et seulement si tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  contient au moins un point de  $A$  autre que  $x$ . Autrement dit :

$$(1.8) \quad x \text{ un point d'accumulation de } A \iff \forall V \in \mathcal{V}(x), (V - \{x\}) \cap A \neq \emptyset.$$

L'ensemble de tous les points d'accumulation de  $A$  est appelé **l'ensemble dérivé** de  $A$  et on le note par  $A'$ .

Il découle de cette définition que tout point adhérent à  $A$  et n'appartient pas à  $A$  est un point d'accumulation. Donc on a le résultat suivant :

$$(1.9) \quad A' \cup A = Adh(A).$$

**Exemple 1.12.** 1. Soient  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t, s\}$ ,  $\mathcal{T} = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{x, y\}, \{z, t, s\}\}$  et  $A = \{x, y, z\}$ . Alors, on a  $A' = \{x, y\}$ .

2. Si  $A$  est une partie d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  alors  $A' = \emptyset$ .
3. Dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  on a  $\mathbb{N}' = \mathbb{Z}' = \emptyset$

**Proposition 1.16.** Une partie  $A$  d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est fermée si et seulement si elle contient tous ses points d'accumulation.

**Preuve.** Évidente. (d'après la relation (1.9))

• Points isolés

**Définition 1.11.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A \subset \mathbb{X}$ . On dit qu'un point  $x \in A$  est un **point isolé** si et seulement s'il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  qui ne contient aucun point de  $A$  autre que  $x$ . Autrement dit :

$$(1.10) \quad x \text{ un point isolé dans } A \iff \exists V \in \mathcal{V}(x), V \cap A = \{x\}.$$

L'ensemble de tous les points isolés de  $A$  est noté par  $Is(A)$ .

**Exemple 1.13.** 1. Dans l'espace topologique  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  on a  $Is(\mathbb{N}) = \mathbb{N}$  et  $Is(\mathbb{Z}) = \mathbb{Z}$ .

2. Tout point d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  est isolé.

3. Soient  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t, s\}$ ,  $\mathcal{T} = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{x\}, \{y\}, \{x, y\}\}$  et  $A = \{y, z, t\}$ . Alors, on a  $Is(A) = \{y\}$ .

### 1.5.3 Points frontières

**Définition 1.12.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique,  $A \subset \mathbb{X}$  et  $x \in \mathbb{X}$ . On dit que  $x$  est un **point frontière** de  $A$  s'il est adhérent à la fois à  $A$  et à  $\mathbb{C}_{\mathbb{X}}A$ . Autrement dit :

$$(1.11) \quad x \text{ un point frontière de } A \iff x \in Adh(A) \cap Adh(\mathbb{C}_{\mathbb{X}}A).$$

L'ensemble de tous les points frontières de  $A$  est appelé **frontière** de  $A$  et on le dénote par  $Fr(A)$ .

**Remarque 1.9.** En utilisant la propriété (5) de la proposition (1.15) on obtient le résultat suivant :

$$(1.12) \quad \begin{aligned} Fr(A) &= Adh(A) \cap Adh(\mathbb{C}_{\mathbb{X}}A) \\ &= Adh(A) \cap \mathbb{C}_{\mathbb{X}}Int(A) \\ &= Adh(A) - Int(A). \end{aligned}$$

Maintenant, voici un résultat qui récapitule les propriétés de la frontière.

**Proposition 1.17.** Soit  $A$  une partie d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors, on a :

1.  $Fr(A)$  est une partie fermée.

2.  $A$  est à la fois ouvert et fermé  $\iff Fr(A) = \emptyset$ .
3.  $A$  est ouvert  $\iff Fr(A) \cap A = \emptyset$ .
4.  $A$  est fermé  $\iff Fr(A) \subseteq A$ .

**Preuve.** (*Exercice*).

**Exemple 1.14.** 1. Si  $A$  est une partie d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Gros})$  alors,  $Fr(A) = \mathbb{X}$ .

2. Si  $A$  est une partie d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  alors,  $Fr(A) = \emptyset$ .

3. Dans l'espace  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  :

- Si  $A = ]a, b[$  alors,  $Fr(A) = Adh(A) - Int(A) = [a, b] - ]a, b[ = \{a, b\}$
- Si  $A = \mathbb{Z}$  alors  $Fr(A) = Adh(A) - Int(A) = \mathbb{Z} - \emptyset = \mathbb{Z}$

#### 1.5.4 Points extérieurs

**Définition 1.13.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique,  $A \subset \mathbb{X}$  et  $x \in \mathbb{X}$ . On dit que  $x$  est un **point extérieur** à  $A$  s'il appartient à l'intérieur de  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}A$ . Autrement dit :

$$(1.13) \quad x \text{ est un point extérieur à } A \iff x \in Int(\mathcal{C}_{\mathbb{X}}A).$$

L'ensemble de tous les points extérieurs à  $A$  est appelé **l'extérieur** de  $A$  et on le dénote par  $Ext(A)$ .

**Remarque 1.10.** En utilisant la propriété (4) de la proposition (1.15) on obtient le résultat suivant :

$$(1.14) \quad Ext(A) = Int(\mathcal{C}_{\mathbb{X}}A) = \mathcal{C}_{\mathbb{X}}Adh(A).$$

Maintenant, voici un résultat qui récapitule les propriétés de la frontière.

**Proposition 1.18.** Soient  $A$  et  $B$  deux parties d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors, on a :

1.  $Ext(A)$  est une partie ouverte.
2.  $Ext(A) \subseteq \mathcal{C}_{\mathbb{X}}A$ .
3.  $Ext(A) = Ext(\mathcal{C}_{\mathbb{X}}Ext(A))$ .
4.  $Ext(A \cup B) = Ext(A) \cap Ext(B)$ .
5.  $Adh(A) = \mathbb{X} \iff Ext(A) = \emptyset$ .

**Preuve.** (*Exercice*).

### 1.5.5 Parties denses

**Définition 1.14.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A$  et  $B$  deux parties de  $\mathbb{X}$ . On dit que  $A$  est dense dans  $B$  si et seulement si tout point de  $B$  est un point adhérent de  $A$ , autrement dit :

$$(1.15) \quad A \text{ est dense dans } B \iff B \subset \text{Adh}(A),$$

et on dit que  $A$  est dense  $\mathbb{X}$  si et seulement si  $\text{Adh}(A) = \mathbb{X}$  ou  $\text{Int}(C_{\mathbb{X}}A) = \emptyset$ .

**Exemple 1.15.** 1. Si  $\mathbb{X}$  est muni de la topologie grossière, alors toute partie de  $\mathbb{X}$  est dense dans  $\mathbb{X}$ .

2. Si  $\mathbb{X}$  est muni de la topologie discrète et  $A$  et  $B$  deux parties de  $\mathbb{X}$  telles que  $B \subset A$ , alors  $A$  est dense dans  $B$ . De plus, il n'existe aucune partie  $A \neq \mathbb{X}$  dense dans  $\mathbb{X}$ .

3. Dans  $(\mathbb{R}, | \cdot |)$  on pose  $A = [a, b[$  et  $B = ]a, b[$ . Il est clair que  $A$  est dense dans  $B$  car  $B \subset \text{Adh}(A) = [a, b]$

4. On a vu que  $\mathbb{Q}$  est dense dans  $\mathbb{R}$  car  $\bar{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$ .

5. Soit  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t\}$  et  $\mathcal{T} = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{x\}, \{x, y\}\}$ . On pose  $A = \{t\}$  et  $B = \{x, z\}$ , on a  $B$  est dense dans  $A$  car  $A \subset \text{Adh}(B) = \mathbb{X}$  mais  $A$  n'est pas dense dans  $B$  car  $B \not\subset \text{Adh}(A) = \{z, t\}$ .

**Proposition 1.19.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A, B$  et  $C$  trois parties de  $\mathbb{X}$ . Si  $A$  est dense dans  $B$  et  $B$  est dense dans  $C$ , alors  $A$  est dense dans  $C$ .

**Preuve.** On a :

$$A \text{ est dense dans } B \iff B \subset \text{Adh}(A) \text{ d'où } \text{Adh}(B) \subset \text{Adh}(A) \dots (*).$$

D'autre part on a :

$$B \text{ est dense dans } C \iff C \subset \text{Adh}(B) \dots (**).$$

D'après (\*) et (\*\*) on conclut que  $C \subset \text{Adh}(A)$ , alors  $A$  est dense dans  $C$ .

**Remarque 1.11.** La proposition précédente montre que la densité est une notion transitive.

La propriété suivante est une caractérisation très pratique des parties denses.

**Proposition 1.20.**  $A$  est dense dans  $\mathbb{X}$  si et seulement si tout ouvert non vide de  $\mathbb{X}$  contient au moins un point de  $A$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $A$  est une partie dense dans  $\mathbb{X}$  et  $O$  un ouvert non vide de  $\mathbb{X}$ . Puisque  $\text{Adh}(A) = \mathbb{X}$ , il vient que  $O \subset \text{Adh}(A)$  d'où  $A \cap O \neq \emptyset$  car  $O$  est un voisinage de chacun de ses points.

$\Leftarrow$ ) Supposons que pour tout ouvert  $O$  de  $\mathbb{X}$  on a  $A \cap O \neq \emptyset$ . Alors, pour tout voisinage  $V$  d'un point  $x \in \mathbb{X}$  on aura  $V \cap A \neq \emptyset$  car  $V$  contient un ouvert non vide. Donc,  $x \in \text{Adh}(A)$  d'où  $\text{Adh}(A) = \mathbb{X}$ .

## 1.6 Espaces séparés (Hausdorff)

**Définition 1.15.** Un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est dit *séparé* ou *Hausdorff* si et seulement si pour tous deux points distincts  $x$  et  $y$  de  $\mathbb{X}$ , il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  et  $W \in \mathcal{V}(y)$  tels que  $V \cap W = \emptyset$ .

**Exemple 1.16.** 1. L'espace  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Disc})$  est séparé.

2. Si  $\text{card}(\mathbb{X}) \geq 2$  l'espace  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Gros})$  n'est pas séparé.

3. L'espace  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est séparé.

4. L'espace  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{Cof})$  n'est pas séparé.

**Proposition 1.21.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Alors,  $\mathbb{X}$  est séparé si et seulement si pour tout  $x \in \mathbb{X}$  on a  $\{x\} = \bigcap_{V_x \in \mathcal{V}(x)} V_x \dots (*)$ , tel que  $V_x$  est voisinage fermé de  $x$ .

**Preuve.**  $\Rightarrow$ ) Soit  $\mathbb{X}$  un espace topologique séparé et  $x \in \mathbb{X}$ . On veut montrer que  $\{x\} = \bigcap_{V_x \in \mathcal{V}(x)} V_x$  tel que  $V_x$  est voisinage fermé de  $x$ . Supposons qu'il existe  $y \in \bigcap_{V_x \in \mathcal{V}(x)} V_x$  tel que  $y \neq x$ , alors ils existent deux voisinages ouverts  $U$  et  $W$  de  $x$  et  $y$ , respectivement, tels que  $U \cap W = \emptyset$  ce qui signifie que  $C_{\mathbb{X}}W$  est un voisinage fermé de  $x$  (car il contient  $U$ ) ce qui contredit l'appartenance de  $y$  à tous les voisinages fermés de  $x$ .

$\Leftarrow$ ) Réciproquement, soient  $x, y \in \mathbb{X}$  tels que  $x \neq y$ . Il découle de l'égalité  $(*)$  qu'il existe un voisinage fermé  $V_x$  de  $x$  qui ne contient pas  $y$ , donc il existe un ouvert  $O$  qui vérifie :  $x \in O \subset \text{Adh}(O) \subset V_x$ , alors  $y \notin \text{Adh}(O)$ . En fin, on conclut que  $O$  et  $C_{\mathbb{X}}\text{Adh}(O)$  sont deux ouverts disjoints qui contiennent  $x$  et  $y$ , respectivement, donc  $\mathbb{X}$  est séparé.

En utilisant la proposition précédente on obtient le résultats suivant :

**Proposition 1.22.** Tout singleton d'un espace séparé est fermé et en générale toute partie finie d'un espace séparé est fermée.

**Proposition 1.23.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique séparé et  $x \in \mathbb{X}$ . Alors,  $x$  est un point d'accumulation d'une partie  $A$  de  $\mathbb{X}$  si et seulement si tout voisinage  $V_x$  de  $x$  contient une infinité de points de  $A$ .

**Preuve.**  $\Leftarrow$ ) Évidente.

$\implies$ ) Supposons qu'il existe  $V_x \in \mathcal{V}(x)$  qui contient un nombre fini de points  $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$  de  $A$ , alors  $W = V_x - \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$  est un voisinage de  $x$  et  $(W - \{x\}) \cap A = \emptyset$ . Donc,  $x$  n'est pas un point d'accumulation de  $A$ .

**Remarque 1.12.** Il vient de la proposition précédente que toute partie finie d'un espace topologique séparé ne possède aucun point d'accumulation.

## 1.7 Topologie induite, topologie produit

### 1.7.1 Topologie induite

**Définition 1.16.** Soit  $A$  une partie non vide d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . On appelle *la trace* d'un ouvert  $O \in \mathcal{T}$  sur  $A$  la partie  $O_A$  définie par :  $O_A = A \cap O$ . La famille des traces des ouverts de  $\mathbb{X}$  sur  $A$  est notée par  $\mathcal{T}_A$  et on écrit :

$$(1.16) \quad \mathcal{T}_A = \{O_A = A \cap O : O \in \mathcal{T}\}.$$

**Définition 1.17.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A$  une partie non vide de  $\mathbb{X}$ . La famille  $\mathcal{T}_A$  définie par la relation (1.16) est une topologie sur  $A$  appelée *la topologie induite* par la partie  $A$ . On dit que  $(A, \mathcal{T}_A)$  est un sous-espace topologique de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ .

**Exercice.** Montrer que  $\mathcal{T}_A$  est une topologie sur  $A$ .

**Exemple 1.17.** Considérons la topologie

$$\mathcal{T} = \{\mathbb{X}, \emptyset, \{x\}, \{z, t\}, \{x, z, t\}, \{y, z, t, s\}\},$$

sur  $\mathbb{X} = \{x, y, z, t, e\}$  et le sous-ensemble  $A = \{x, t, s\}$  de  $\mathbb{X}$ . Remarquons que  $\mathbb{X} \cap A = A$ ,  $\emptyset \cap A = \emptyset$ ,  $\{x\} \cap A = \{x\}$ ,  $\{z, t\} \cap A = \{t\}$ ,  $\{x, z, t\} \cap A = \{x, t\}$ ,  $\{y, z, t, s\} \cap A = \{t, s\}$ . Ainsi la topologie induite par  $\mathcal{T}$  sur  $A$  est

$$\mathcal{T}_A = \{A, \emptyset, \{x\}, \{t\}, \{x, t\}, \{t, s\}\}.$$

**Exemple 1.18.** Considérons la topologie usuelle sur  $\mathbb{R}$  et la topologie induite  $\mathcal{T}_A$  sur l'intervalle fermé  $A = [4, 9]$ . Notons que l'intervalle semi-ouvert  $[4, 6[$  est un ouvert pour la topologie  $\mathcal{T}_A$  puisque  $[4, 6[ = ]3, 6[ \cap A$  où  $]3, 6[$  est un ouvert de  $\mathbb{R}$ . Ainsi nous voyons qu'un ensemble peut être ouvert relativement à un sous-espace mais ni ouvert ni fermé dans l'espace tout entier.

**Exemple 1.19.** Considérons la topologie usuelle sur  $\mathbb{R}$  et la topologie induite  $\mathcal{T}_A$  sur  $A = \mathbb{N}$ , alors pour tout  $n \in \mathbb{N}$  on a  $\mathbb{N} \cap ]n-1, n+1[ = \{n\} \in \mathcal{T}_A$ . On conclut que  $(\mathbb{N}, \mathcal{T}_{\mathbb{N}} = \mathcal{P}(\mathbb{N}))$  est un espace discret.

**Proposition 1.24.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous-espace d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  et  $F'$  une partie de  $A$ . Alors,  $F'$  est un fermé de  $A$  pour la topologie induite  $\mathcal{T}_A$  si et seulement si il existe  $F \in \mathcal{F}$  (où  $\mathcal{F}$  est l'ensemble des fermés de  $\mathbb{X}$ ) tel que  $F' = A \cap F$ .

**Preuve.** On a  $F'$  est un fermé de  $A$  si et seulement si  $\mathcal{C}_A F'$  est un ouvert de  $A$ , c-à-d si et seulement si il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $\mathcal{C}_A F' = A \cap O$ . Donc,  $F'$  est un fermé de  $A$  si et seulement si il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $F' = \mathcal{C}_A(\mathcal{C}_A F') = \mathcal{C}_A(A \cap O) = A \cap (\mathcal{C}_A O)$ , c-à-d si et seulement si il existe  $F = \mathcal{C}_A O \in \mathcal{F}$  tel que  $F' = A \cap F$ .

On peut facilement montrer le résultat suivant.

**Proposition 1.25.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous-espace d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  et  $B$  une partie de  $A$ . Si  $B$  est un ouvert (resp. fermé) dans  $\mathbb{X}$ , alors  $B$  est un ouvert (resp. fermé) dans  $A$ .

**Preuve.** Il suffit de voir que  $B = B \cap A$ .

**Remarque 1.13.** Les deux exemples (1.18) et (1.19) montrent que la réciproque du résultat précédent n'est pas forcément vraie.

**Proposition 1.26.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous-espace d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors, tout ouvert (resp. fermé) dans  $A$  est un ouvert (resp. fermé) dans  $\mathbb{X}$  si et seulement si  $A$  est un ouvert (resp. fermé) dans  $\mathbb{X}$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que tout ouvert dans  $A$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}$ , alors  $A$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}$ .

$\impliedby$ ) Supposons que  $A$  est un ouvert de  $\mathbb{X}$  et soit  $O_A$  un ouvert de  $A$ , alors il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $O_A = A \cap O$  qui est un ouvert dans  $\mathbb{X}$  car  $A \in \mathcal{T}$ . (Par des arguments similaires on montre ce résultat pour les fermés).

**Proposition 1.27.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous-espace d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors, on a

1. Si  $x \in A$ , alors  $V'$  est un voisinage de  $x$  dans  $A$  si et seulement si il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  (où  $\mathcal{V}(x)$  est la famille des voisinages de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ ) tel que  $V' = V \cap A$ .
2. Si  $\mathcal{S}(x)$  est un SFV de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ , alors  $\{V \cap A : V \in \mathcal{S}(x)\}$  est un SFV de  $x$  dans  $A$  pour la topologie induite  $\mathcal{T}_A$ .
3. Si  $B$  est une partie de  $A$ , alors on a :
  - a)  $Adh(B)_A = A \cap Adh(B)$  (où  $Adh(B)_A$  et  $Adh(B)$  sont les adhérences de  $B$  pour  $\mathcal{T}_A$  et  $\mathcal{T}$ , respectivement.)
  - b)  $Adh(B)_A = Adh(B) \iff A$  est fermé dans  $\mathbb{X}$ .
  - c)  $A \cap Int(B) \subset Int(B)_A$
4. Si  $\mathfrak{B}$  est une base de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ , alors  $\mathfrak{B}_A = \{\beta \cap A : \beta \in \mathfrak{B}\}$  est une base de  $(A, \mathcal{T}_A)$ .

**Preuve.** 1. Si  $V'$  est un voisinage de  $x$  dans  $A$ , alors il existe un ouvert  $A \cap O \in \mathcal{T}_A$  (c-à-d, il existe  $O \in \mathcal{T}$ ) tel que  $x \in A \cap O \subset V'$ . Ainsi, si on pose  $V = O \cup V'$  on obtient  $x \in O \subset V$  donc  $V$  est un voisinage de  $x$  dans  $\mathbb{X}$  et on a  $V \cap A = (O \cup V') \cap A = (O \cap A) \cup (V' \cap A) = (O \cap A) \cup V' = V'$ .

Réciproquement, si  $V \in \mathcal{V}(x)$  alors il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $x \in O \subset V$ . Ainsi,  $x \in A \cap O \subset A \cap V$  d'où  $V' = A \cap V$  est un voisinage de  $x$  dans  $A$  car  $A \cap O$  est un ouvert dans  $A$ .

2. Soit  $V' = V \cap A$  un voisinage de  $x$  dans  $A$  pour la topologie induite, avec  $V$  un voisinage de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ . Si  $\mathcal{S}(x)$  est un SFV de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ , alors il existe  $W \in \mathcal{S}(x)$  tel que  $W \subset V$  d'où  $W \cap A \subset V'$ . On en déduit que  $\{V \cap A : V \in \mathcal{S}(x)\}$  est un SFV de  $x$  dans  $A$ .

3. a) Si  $x \in \text{Adh}(B)_A$ , alors pour tout  $V \in \mathcal{V}(x)$  (pour la topologie  $\mathcal{T}$ ) on a  $(V \cap A) \cap B \neq \emptyset$  et donc  $x \in A$  et  $x \in \text{Adh}(B)$  d'où on obtient

$$x \in A \cap \text{Adh}(B) \dots (*)$$

D'autre part, si  $x \in A \cap \text{Adh}(B)$  alors tout voisinage  $V \cap A$  de  $x$  dans  $A$  rencontre  $B$  car  $V$  rencontre  $B$  et  $B \subset A$  d'où on obtient

$$x \in \text{Adh}(B)_A \dots (**)$$

En fin, d'après (\*) et (\*\*) on conclut que  $\text{Adh}(B)_A = A \cap \text{Adh}(B)$ .

b) Supposons que pour toute partie  $B$  de  $A$  on a  $\text{Adh}(B)_A = \text{Adh}(B)$ , alors  $A = \text{Adh}(A)_A = \text{Adh}(A)$  car  $A$  est fermé dans  $A$  d'où  $A$  est fermé dans  $\mathbb{X}$ .

Réciproquement, si  $A$  est fermé dans  $\mathbb{X}$ , alors  $\text{Adh}(B) \subset \text{Adh}(A) = A$  d'où  $\text{Adh}(B)_A = A \cap \text{Adh}(B) = \text{Adh}(B)$ .

c) On a  $A \cap \text{Int}(B)$  est un ouvert de  $A$  inclus dans  $B$ , donc  $A \cap \text{Int}(B) \subset \text{Int}(B)_A$ .

4. Soit  $U$  un ouvert de  $A$ , alors il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $U = A \cap O$  mais  $O = \bigcup_{i \in I} O_i$  tel que  $O_i \in \mathcal{T}$  pour tout  $i \in I$  d'où on obtient  $U = A \cap (\bigcup_{i \in I} O_i) = \bigcup_{i \in I} A \cap O_i$  ce qui termine la démonstration.

**Définition 1.18.** Une propriété topologique est *héréditaire* si chaque fois qu'un espace topologique possède cette propriété, il en est alors de même pour chacun de ses sous-espaces.

**Proposition 1.28.** Tout sous-espace d'un espace séparé est séparé.

**Preuve.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous espace topologique d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  et  $x, y \in A$  tels que  $x \neq y$ . Puisque  $\mathbb{X}$  séparé alors il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  et  $W \in \mathcal{V}(y)$  tel que  $V \cap W = \emptyset$  d'où  $(A \cap V) \cap (A \cap W) = \emptyset$ . Donc,  $(A \cap V)$  et  $(A \cap W) = \emptyset$  sont

deux voisinages de  $x$  et  $y$ , respectivement, disjoints dans  $A$  ce qui montre que  $A$  est séparé.

Le résultat suivant montre la transitivité de la topologie induite.

**Proposition 1.29.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $B \subset A \subset \mathbb{X}$  deux parties de  $\mathbb{X}$ . On note par  $\mathcal{T}'_B$  la topologie induite sur  $B$  par  $\mathcal{T}_A$ . Alors, on a*

$$\mathcal{T}_B = \mathcal{T}'_B.$$

**Preuve.** *Si  $U \in \mathcal{T}_B$ , alors il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $U = B \cap O$  et puisque  $A \cap O \in \mathcal{T}_A$  on obtient  $U = B \cap O = B \cap (A \cap O) \in \mathcal{T}'_B$ .*

*Réciproquement, si  $U \in \mathcal{T}'_B$ , alors il existe  $O_A \in \mathcal{T}_A$  tel que  $U = B \cap O_A$  et puisque  $O_A \in \mathcal{T}_A$  il existe  $O \in \mathcal{T}$  tel que  $O_A = A \cap O$ . Ainsi  $U = B \cap (A \cap O) = B \cap O$ , et donc  $U \in \mathcal{T}_B$ .*

## 1.7.2 Topologie produit

**Définition 1.19.** *Soient  $(\mathbb{X}_1, \mathcal{T}_1), (\mathbb{X}_2, \mathcal{T}_2), \dots, (\mathbb{X}_n, \mathcal{T}_n)$   $n$ -espaces topologiques et  $\mathbb{X} = \mathbb{X}_1 \times \mathbb{X}_2 \times \dots \times \mathbb{X}_n$ . On appelle **ouvert élémentaire** de  $\mathbb{X}$  toute partie  $O \subset \mathbb{X}$  de la forme  $O = O_1 \times O_2 \times \dots \times O_n$  tel que  $O_i \in \mathcal{T}_i$ ,  $i = 1, \dots, n$  et on appelle **ouvert** de  $\mathbb{X}$  toute réunion d'ouverts élémentaires. La famille formée de l'ensemble vide et des réunions quelconques d'ouverts élémentaires définit une topologie sur  $\mathbb{X}$  appelée **topologie produit**.*

Notons cette famille par  $\mathcal{T}$  et montrons que  $\mathcal{T}$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$ .

**Preuve.** 1. *On a  $\mathbb{X} = \mathbb{X}_1 \times \mathbb{X}_2 \times \dots \times \mathbb{X}_n \in \mathcal{T}$  et  $\emptyset = \emptyset \times \emptyset \times \dots \times \emptyset \in \mathcal{T}$  car ce sont des ouverts élémentaires.*

2. *Si  $\{O_i : i \in I\}$  une famille de parties ouvertes de  $\mathbb{X}$ , alors on a :*

$$\bigcup_{i \in I} O_i = \bigcup_{i \in I} \left( \bigcup_{j \in J} (O_{i,j}^1 \times \dots \times O_{i,j}^n) \right) = \bigcup_{(i,j) \in I \times J} (O_{i,j}^1 \times \dots \times O_{i,j}^n) \in \mathcal{T},$$

*car c'est une réunion quelconque d'ouverts élémentaires.*

3. *Il suffit de montrer que si  $O_1, O_2 \in \mathcal{T}$ , alors  $O_1 \cap O_2 \in \mathcal{T}$ .*

*Puisque  $O_1, O_2 \in \mathcal{T}$  alors  $O_1 = \bigcup_{i \in I} V_i$  et  $O_2 = \bigcup_{j \in J} W_j$  tels que  $V_i$  et  $W_j$  sont des ouverts élémentaires pour tout  $i \in I$  et  $j \in J$ . Donc, on obtient :*

$$O_1 \cap O_2 = \left( \bigcup_{i \in I} V_i \right) \cap \left( \bigcup_{j \in J} W_j \right) = \bigcup_{(i,j) \in I \times J} (V_i \cap W_j).$$

*Il suffit de montrer maintenant que  $V_i \cap W_j$  est un ouvert élémentaire pour tout  $i \in I$  et  $j \in J$ . Par définition on a  $V_i = R_1^i \times \dots \times R_n^i$  et  $W_j = K_1^j \times \dots \times K_n^j$  tels*

que  $R_\alpha^i \in \mathcal{T}_\alpha$  et  $K_\alpha^j \in \mathcal{T}_\alpha$  pour tout  $\alpha = 1, \dots, n$  ce qui nous permet d'écrire :

$$V_i \cap W_j = (R_1^i \cap K_1^j) \times (R_2^i \cap K_2^j) \times \dots \times (R_n^i \cap K_n^j),$$

et comme  $R_\alpha^i \cap K_\alpha^j$  sont des parties ouverts de  $\mathcal{T}_\alpha$ ,  $\alpha = 1, \dots, n$  alors  $V_i \cap W_j$  est un ouvert élémentaire. En fin, nous concluons que  $\mathcal{T}$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$ .

En utilisant la définition (1.19) on obtient le résultat suivant.

**Proposition 1.30.** *La famille des ouverts élémentaires est une base de la topologie produit.*

**Exemple 1.20.** 1. Les ouverts de  $\mathbb{R}^n$  sont des réunions des ouverts élémentaires de la forme  $\prod_{i=1}^n ]a_i, b_i[$  tels que  $a_i, b_i \in \mathbb{R}$  pour tout  $i = 1, \dots, n$ .  
2. Soit  $\{(\mathbb{X}_i, \mathcal{T}_i) : i = 1, \dots, n\}$  une famille d'espaces discrets, alors le produit  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$  est un espace discret. En effet, si  $O = \prod_{i=1}^n O_i$  est un ouvert élémentaire différent de  $\mathbb{X}$  alors il existe  $i_0$  tel que  $O_{i_0} \neq \mathbb{X}_{i_0}$  et puisque  $\mathcal{T}_{i_0} = \{\mathbb{X}_{i_0}, \emptyset\}$  on obtient  $O_{i_0} = \emptyset$  d'où  $O = \emptyset$  et donc la famille des ouverts élémentaires est  $\{\mathbb{X}, \emptyset\}$  ce qui montre que  $\mathbb{X}$  est un espace discret.

**Proposition 1.31.** Soit  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$  un produit d'espaces topologiques et  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{X}$ . Notons par  $\mathcal{S}$  la famille des ensembles de la formes  $V_1 \times \dots \times V_n$  tel que  $V_i \in \mathcal{V}(x_i)$  dans  $\mathbb{X}_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ . Alors,  $\mathcal{S}$  est un système fondamentale de voisinage (SFV) de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ .

**Preuve.** Si  $V_i \in \mathcal{V}(x_i)$ ,  $i = 1, \dots, n$ , alors il existe  $O_i \in \mathcal{T}_i$  tel que  $x_i \in O_i \subset V_i$  d'où on obtient  $x \in O_1 \times \dots \times O_n \subset V_1 \times \dots \times V_n$  et puisque  $O_1 \times \dots \times O_n$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}$  on conclut que  $V_1 \times \dots \times V_n$  est un voisinage de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ .

Maintenant, soit  $V \in \mathcal{V}(x)$  dans  $\mathbb{X}$ , alors il existe un ouvert  $O \subset \mathbb{X}$  tel que  $x \in O \subset V$ . Soit  $W = O_1 \times \dots \times O_n$  un élément élémentaire qui contient  $x$  (car  $O$  est une réunion d'ouverts élémentaires), alors  $W \in \mathcal{S}$  car  $O_i \in \mathcal{V}(x_i)$  pour tout  $i = 1, \dots, n$  et on a  $W \subset V$  ce qui termine la démonstration (voir la définition (1.6)).

**Exemple 1.21.** Soit  $\mathbb{R}^n$  muni de la topologie usuelle et  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ . La famille  $\left\{ \prod_{i=1}^n ]x_i - \varepsilon_i, x_i + \varepsilon_i[ : i = 1, \dots, n \right\}$  tels que  $(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n) \in (\mathbb{R}_+^*)^n$  est un (SFV) de  $x$ . De même, la famille  $\left\{ \prod_{i=1}^n ]x_i - \varepsilon, x_i + \varepsilon[ : i = 1, \dots, n \right\}$  tel que  $\varepsilon \in \mathbb{R}_+^*$  est un (SFV) de  $x$ .

**Proposition 1.32.** Soit  $A = \prod_{i=1}^n A_i$  une partie d'un espace produit  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ . Alors, on a :

$$\text{Adh}(A) = \prod_{i=1}^n \text{Adh}(A_i).$$

**Preuve.** Soit  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \text{Adh}(A)$ . Alors pour tout  $V_i \in \mathcal{V}(x_i)$  on a :

$$(V_1 \cap A_1) \times \dots \times (V_n \cap A_n) = (V_1 \times \dots \times V_n) \cap A \neq \emptyset,$$

d'où  $V_i \cap A_i \neq \emptyset$  pour tout  $i = 1, \dots, n$  et donc  $x_i \in \text{Adh}(A_i)$  pour tout  $i = 1, \dots, n$  ce qui montre que  $x \in \prod_{i=1}^n \text{Adh}(A_i)$ .

Réciproquement, si  $x \in \prod_{i=1}^n \text{Adh}(A_i)$ . Alors, pour tout  $V_i \in \mathcal{V}(x_i)$ ,  $i = 1, \dots, n$ , on a  $V_i \cap A_i \neq \emptyset$  d'où  $(V_1 \cap A_1) \times \dots \times (V_n \cap A_n) = (V_1 \times \dots \times V_n) \cap A \neq \emptyset$  et donc  $x \in \text{Adh}(A)$ .

En utilisant la proposition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 1.33.** Soit  $A = \prod_{i=1}^n A_i$  une partie d'un espace produit  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ . Alors,  $A$  est fermé dans  $\mathbb{X}$  si et seulement si  $A_i$  est fermé dans  $\mathbb{X}_i$  pour tout  $i = 1, \dots, n$ .

**Proposition 1.34.** Un espace produit  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$  est séparé si et seulement si  $\mathbb{X}_i$  est séparé pour tout  $i = 1, \dots, n$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$  est séparé et  $x_{i_0}, y_{i_0} \in \mathbb{X}_{i_0}$  tels que  $x_{i_0} \neq y_{i_0}$ .

Pour tout  $x' = (x_1, \dots, x_{i_0-1}, x_{i_0+1}, \dots, x_n) \in \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq i_0}}^n \mathbb{X}_i$  il existe un voisinage  $O$  de  $(x_1, \dots, x_{i_0}, \dots, x_n)$  et un voisinage  $O'$  de  $(x_1, \dots, y_{i_0}, \dots, x_n)$  tel que  $O \cap O' \neq \emptyset$ , mais  $O = V_1 \times V_2$  et  $O' = V'_1 \times V'_2$  avec  $V_1 \in \mathcal{V}(x_{i_0})$ ,  $V_2 \in \mathcal{V}(x')$ ,  $V'_1 \in \mathcal{V}(y_{i_0})$  et  $V'_2 \in \mathcal{V}(x')$  d'où on obtient :

$$O \cap O' = (V_1 \cap V'_1) \times (V_2 \cap V'_2) = \emptyset \implies V_1 \cap V'_1 = \emptyset,$$

et donc  $\mathbb{X}_{i_0}$  est séparé.

$\impliedby$ ) Soient  $x = (x_1, \dots, x_n), y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$  tel que  $x \neq y$ . Alors, il existe au moins  $i_0 \in \{1, \dots, n\}$  tel que  $x_{i_0} \neq y_{i_0}$ , mais  $\mathbb{X}_{i_0}$  est séparé donc il existe un voisinage  $V$  de  $x_{i_0}$  et un voisinage  $W$  de  $y_{i_0}$  tel que  $V \cap W = \emptyset$ . Soient  $O_x = \mathbb{X}_1 \times \dots \times \mathbb{X}_{i_0-1} \times V \times \mathbb{X}_{i_0+1} \dots \mathbb{X}_n$  et  $O_y = \mathbb{X}_1 \times \dots \times \mathbb{X}_{i_0-1} \times W \times \mathbb{X}_{i_0+1} \dots \mathbb{X}_n$ , alors on obtient  $O_x \in \mathcal{V}(x)$ ,  $O_y \in \mathcal{V}(y)$  et  $O_x \cap O_y = \emptyset$  et donc  $\mathbb{X}$  est séparé.

## 1.8 Suites convergentes

**Définition 1.20.** On appelle " suite d'éléments " d'un ensemble  $\mathbb{X}$  toute application de  $\mathbb{N}$  (ou une partie de  $\mathbb{N}$ ) dans  $\mathbb{X}$ , qui à l'entier  $n$  de  $\mathbb{N}$  associe un élément de  $\mathbb{X}$  noté  $x_n$ . La suite de terme général  $x_n$  est notée  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  (ou  $(x_n)$ ).

**Définition 1.21.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Soit  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  une suite d'éléments de  $\mathbb{X}$  et  $l \in \mathbb{X}$ . On dit que  $l$  est une limite de la suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  (ou  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  converge vers une limite  $l$ ) quand  $n$  tend vers l'infini si pour tout voisinage  $V$  de  $l$  dans  $\mathbb{X}$ , il existe un rang à partir duquel tous les termes de la suite sont dans  $V$ . Autrement dit,

$$(1.17) \quad \forall V \in \mathcal{V}(l), \exists n_0(V) \in \mathbb{N} : \forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 \implies x_n \in V,$$

et on écrit :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = l.$$

Une suite qui n'est pas convergente est dite *divergente*.

**Exemple 1.22.** 1. Toute suite constante est convergente dans tous les espaces topologiques.

2. Une suite d'un espace grossière est convergente vers tout point de cet espace.

3. Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace discret, alors une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  de  $\mathbb{X}$  converge vers  $l$  si et seulement s'il existe  $n_0$  tel que  $x_n = l$  quand  $n \geq n_0$ .

4. La suite  $(x_n) = \frac{1}{n}$  est convergente vers 0 dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  et elle est divergente dans  $(\mathbb{R}, \mathcal{P}(\mathbb{R}))$ .

**Proposition 1.35.** Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est un espace topologique séparé, alors toute suite convergente dans  $\mathbb{X}$  admet une limite unique.

**Preuve.** Raisonnons par l'absurde. Soit  $(x_n)$  une suite convergente dans  $\mathbb{X}$ . Supposons qu'elle admet deux limites distinctes  $l_1 \neq l_2$ . Comme  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est séparé, il existe  $V_1 \in \mathcal{V}(l_1)$  et  $V_2 \in \mathcal{V}(l_2)$  tels que  $V_1 \cap V_2 = \emptyset$ . D'après la définition (1.21), il existe deux entiers  $n_1$  et  $n_2$  tels que :

$$\forall n \geq n_1, x_n \in V_1 \text{ et } \forall n \geq n_2, x_n \in V_2.$$

Soit  $n_0 = \max(n_1, n_2)$ , alors on obtient

$$\forall n \geq n_0, x_n \in V_1 \cap V_2,$$

ce qui est impossible car  $V_1 \cap V_2 = \emptyset$ .

**Exemple 1.23.** La topologie grossière sur un ensemble  $\mathbb{X}$  est une topologie non séparé car tout élément  $x \in \mathbb{X}$  n'admet qu'un seul voisinage  $\mathbb{X}$ . Donc, si  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est une suite dans  $\mathbb{X}$ , tout point  $x \in \mathbb{X}$  est une limite. Ainsi, il n'y a pas unicité de la limite.

**Définition 1.22.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. On dit que  $x \in \mathbb{X}$  est une *valeur d'adhérence* de la suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  de  $\mathbb{X}$  si tout voisinage  $V$  de  $x$  contient une infinité de points de la suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ .

**Remarque 1.14.** D'après la définition précédente, on conclut que la limite d'une suite est une valeur d'adhérence de cette suite.

**Exemple 1.24.** 1. Dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ ,  $x = 1$  est une valeur d'adhérence unique de la suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} = (1 + e^{-n})_{n \in \mathbb{N}}$  et cette valeur est la limite de cette suite. De plus,  $x_n = 1 + e^{-n}$  est un point adhérent pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , mais n'est pas une valeur d'adhérence.

2. Dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ , la suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} = ((-1)^n)_{n \in \mathbb{N}}$  possède deux valeurs d'adhérence  $-1$  et  $1$ , mais elle est une suite divergente.

D'après l'exemple précédent et la définition (1.22) on conclut que toute valeur d'adhérence est un point adhérent et la réciproque n'est pas vraie.

**Proposition 1.36.** *Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est un espace topologique séparé, alors toute suite convergente dans  $\mathbb{X}$  admet une unique valeur d'adhérence qui est sa limite.*

**Preuve.** (Par des arguments similaires à ceux utilisés dans la démonstration de la proposition précédente.)

**Remarque 1.15.** *Une suite qui possède au moins deux valeurs d'adhérence diverge.*

La réciproque de la proposition précédente est fautive. Par exemple, la suite définie par  $x_n = (1 - (-1)^n) \times n$  ne possède que 0 comme valeur d'adhérence mais diverge.

**Définition 1.23.** *Soit  $(x_n)$  une suite d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . On appelle sous-suite ou suite extraite de  $(x_n)$ , toute suite de la forme  $(x_{\phi(n)})$  où  $\phi(n)$  est une application strictement croissante de  $\mathbb{N}$  dans  $\mathbb{N}$ .*

**Exemple 1.25.** *Si  $(x_n)$  une suite d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  et  $\phi(n) = 2n + 1$ , alors  $(x_{2n+1}) = \{x_1, x_3, x_5, x_7, \dots, x_{2n+1}, \dots\}$  est une sous-suite de  $(x_n)$ .*

En utilisant les définitions (1.21) et (1.22) on obtient les deux résultats suivants.

**Proposition 1.37.** 1. *Toute sous-suite d'une suite convergente est convergente (vers même limite).*

2. *La limite d'une suite extraite d'une suite  $(x_n)$  est une valeurs d'adhérence de cette dernière.*

**Proposition 1.38.** *Soit  $(z_n) = \{z_n^1, z_n^2, \dots, z_n^k\}$  une suite d'un espace  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ . Alors,  $(z_n)$  est convergente vers  $z = (z^1, z^2, \dots, z^k)$  si et seulement si pour tout  $i = 1, \dots, k$  la suite  $(z_n^i)$  est convergente dans  $\mathbb{X}$  vers  $z^i$*

**Preuve.**  $\implies$  *Supposons que  $(z_n) = \{z_n^1, z_n^2, \dots, z_n^k\}$  est convergente dans  $\mathbb{X}$  vers  $z = (z^1, z^2, \dots, z^k)$ . Soit  $V_i$  un voisinage de  $z_i$  dans  $\mathbb{X}_i$ ,  $i = 1, \dots, k$ , alors  $W = \mathbb{X}_1 \times \dots \times \mathbb{X}_{i-1} \times V_i \times \mathbb{X}_{i+1} \times \dots \times \mathbb{X}_k$  est un voisinage de  $z$ , donc il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que*

$$n \geq n_0 \implies z_n \in W.$$

*Par conséquent on obtient :*

$$n \geq n_0 \implies z_n^i \in V_i,$$

*ce qui montre que pour tout  $i = 1, \dots, k$  la suite  $(z_n^i)$  est convergente vers  $z^i$  dans  $\mathbb{X}_i$ .*

$\Leftarrow$ ) Supposons que pour tout  $i = 1, \dots, k$  la suite  $(z_n^i)$  est convergente vers  $z^i$  dans  $\mathbb{X}_i$ . Soit  $W$  un voisinage de  $z = (z^1, z^2, \dots, z^k)$  dans  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ . D'après la proposition (1.31),  $W$  contient un voisinage de la forme  $V_1 \times \dots \times V_k$  tel que  $V_i$  est un voisinage de  $z^i$  dans  $\mathbb{X}_i$  pour tout  $i = 1, \dots, k$ . Donc, pour tout  $i = 1, \dots, k$  et pour tout  $V_i \in \mathcal{V}(z^i)$  il existe  $n_0^i$  tel que :

$$n \geq n_0^i \implies z_n^i \in V_i.$$

Si on pose  $n_0 = \max(n_0^1, \dots, n_0^k)$  on obtient :

$$n \geq n_0 \implies z_n \in V_1 \times \dots \times V_k,$$

ce qui entraîne que :

$$n \geq n_0 \implies z_n \in W.$$

Donc  $z_n$  est une suite convergente vers  $z$  dans  $\mathbb{X}$ .

**Proposition 1.39.** Si  $x = (x^1, \dots, x^k)$  est une valeur d'adhérence de  $(z_n)$  dans  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ , alors  $x^i$  est une valeur d'adhérence de  $(z_n^i)$  pour tout  $i = 1, \dots, k$ .

**Preuve.** Soit  $V_i \in \mathcal{V}(x^i)$  pour tout  $i = 1, \dots, k$ , alors  $W = \mathbb{X}_1 \times \dots \times \mathbb{X}_{i-1} \times V_i \times \mathbb{X}_{i+1} \times \dots \times \mathbb{X}_k$  est un voisinage de  $x$  dans  $\mathbb{X}$ . Par conséquent on obtient :

$$\text{card}\{n \in \mathbb{N} : z_n \in W\} = +\infty,$$

ce qui entraîne que :

$$\text{card}\{n \in \mathbb{N} : z_n^i \in V_i\} = +\infty,$$

d'où  $x^i$  est une valeur d'adhérence de  $(z_n^i)$  pour tout  $i = 1, \dots, k$ .

Le résultat précédent est en général faux. Par exemple dans  $\mathbb{R}^2$  si on prend la suite  $z_n = (x_n, y_n)$  définie par la relation suivante :

$$\begin{cases} x_{2n} = n \\ x_{2n+1} = \frac{1}{n} \end{cases} \quad \begin{cases} y_{2n} = \frac{1}{n} \\ y_{2n+1} = n \end{cases}$$

Il est clair que 0 est une valeur d'adhérence de  $(x_n)$  et  $(y_n)$  mais  $(0,0)$  n'est pas une valeur d'adhérence de  $(z_n)$ .

## 1.9 Applications continues

**Définition 1.24 (Continuité ponctuelle).** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques. On dit qu'une application  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  est continue en  $x_0 \in \mathbb{X}$  ssi pour

tout voisinage  $V \in \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_0))$ , il existe  $U \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0)$  tel que  $f(U) \subset V$ . Autrement dit,

$$(1.18) \quad \forall V \in \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_0)), \exists U \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0) / f(U) \subset V \iff f \text{ est continue en } x_0.$$

En utilisant l'image réciproque on obtient  $U \subset f^{-1}(V)$  d'où  $f^{-1}(V)$  est un voisinage de  $x_0$ . Donc, on peut écrire la définition précédente sous la forme suivante.

**Définition 1.25.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques. On dit qu'une application  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  est continue en  $x_0 \in \mathbb{X}$  si et seulement si l'image réciproque de tout voisinage de  $f(x_0)$  dans  $\mathbb{Y}$  est un voisinage de  $x_0$  dans  $\mathbb{X}$ . Autrement dit,

$$(1.19) \quad \forall V \in \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_0)), f^{-1}(V) \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0)$$

**Remarque 1.16.** Dans les deux définitions précédentes on peut remplacer  $\mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0)$  et  $\mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_0))$  par des SFV de  $x_0$  et  $f(x_0)$ .

**Exemple 1.26.** 1. L'application  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \rightarrow (\mathbb{R}, \mathcal{P}(\mathbb{R}))$  telle que pour tout  $x \in \mathbb{R}$  on a  $f(x) = x$  n'est pas continue sur  $\mathbb{R}$ , car  $V = \{x\}$  est un voisinage de  $x$  dans  $(\mathbb{R}, \mathcal{P}(\mathbb{R}))$  mais  $f^{-1}(V) = \{x\}$  n'est pas un voisinage de  $x$  dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ .

2. Soit  $\mathbb{X} = \{x_1, x_2, x_3, x_4\}$  et  $\mathcal{T}_{\mathbb{X}} = \{\emptyset, \mathbb{X}, \{x_1\}, \{x_2\}, \{x_1, x_2\}, \{x_2, x_3, x_4\}\}$  et  $\mathbb{Y} = \{y_1, y_2, y_3, y_4\}$  et  $\mathcal{T}_{\mathbb{Y}} = \{\emptyset, \mathbb{Y}, \{y_1\}, \{y_1, y_2\}, \{y_1, y_2, y_3\}\}$ . On définit l'application  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  telle que  $f(x_4) = y_4$ ,  $f(x_3) = y_2$ ,  $f(x_1) = f(x_2) = y_1$ .

- Par exemple, on a  $\mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_4)) = \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(y_4) = \{\mathbb{Y}\}$  et  $f^{-1}(\mathbb{Y}) = \mathbb{X} \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_4)$  d'où  $f$  est continue en  $x_4$ .

- On a aussi,  $\mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(y_2) = \{\{y_1, y_2\}, \{y_1, y_2, y_3\}, \{y_1, y_2, y_4\}, \mathbb{Y}\}$ . Si on prend  $V = \{y_1, y_2\}$  on obtient  $f^{-1}(V) = \{x_1, x_2, x_3\} \notin \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_3)$ , donc  $f$  n'est pas continue en  $x_3$ .

**Proposition 1.40 (Transitivité de la continuité).** Soit  $\mathbb{X}, \mathbb{Y}$  et  $\mathbb{T}$  trois espaces topologiques. On considère les deux fonctions  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  et  $g : \mathbb{Y} \rightarrow \mathbb{T}$ . Si  $f$  est continue en un point  $x_0 \in \mathbb{X}$  et  $g$  est continue en  $f(x_0)$  alors  $g \circ f$  est continue en  $x_0$ .

**Preuve.** Soit  $W \in \mathcal{V}_{\mathbb{T}}(g \circ f(x_0))$ . Comme  $g$  est continue en  $f(x_0)$ , il existe  $V \in \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(x_0))$  tel que  $g(V) \subset W$  et comme  $f$  est continue en  $x_0$ , il existe  $U \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0)$  tel que  $f(U) \subset V$ . On en déduit que  $g \circ f(U) \subset W$  d'où  $g \circ f$  est continue en  $x_0$ .

**Remarque 1.17.** La réciproque dans la proposition précédente n'est pas toujours vraie.

Considérons l'application  $f$  figurée dans l'exemple (1.26(2)) et soit  $g : (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}}) \rightarrow (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  une application définie comme suit :  $g(y_4) = x_4$ ,  $g(y_3) = x_1$ ,  $g(y_2) = x_3$ ,  $g(y_1) = x_2$ . D'une part, on a  $\mathcal{V}_{\mathbb{X}}(g(f(x_4))) = \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(g(y_4)) = \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_4) = \{\{x_2, x_3, x_4\}, \mathbb{X}\}$ . Mais,  $g^{-1}(\{x_2, x_3, x_4\}) = \{y_1, y_2, y_4\} \notin \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(y_4)$ , ce qui signifie que  $g$  n'est pas continue en  $f(x_4) = y_4$ . D'autre part, on a  $(g \circ f)(x_4) = g(f(x_4)) = g(y_4) = x_4$

et  $\mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_4) = \{\{x_2, x_3, x_4\}, \mathbb{X}\}$  et  $(g \circ f)^{-1}(\{x_2, x_3, x_4\}) = f^{-1}(g^{-1}(\{x_2, x_3, x_4\})) = f^{-1}(\{y_1, y_2, y_4\}) = \mathbb{X} \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_4)$  et comme  $(g \circ f)^{-1}(\mathbb{X}) = \mathbb{X}$  on conclut que  $g \circ f$  est continue en  $x_4$ .

**Proposition 1.41.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques et  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$ . Les assertions suivantes sont équivalentes.

- (a)  $f$  est continue.
- (b)  $f(\text{Adh}A) \subset \text{Adh}f(A)$  pour toute partie  $A$  de  $\mathbb{X}$ .
- (c)  $f^{-1}(F)$  est fermé dans  $\mathbb{X}$  pour tout fermé  $F$  de  $\mathbb{Y}$ .
- (d)  $f^{-1}(O)$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$  pour tout ouvert  $O$  de  $\mathbb{Y}$ .
- (e)  $f^{-1}(\beta)$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$  pour tout élément  $\beta$  d'une base  $\mathfrak{B}$  de  $\mathcal{T}_{\mathbb{Y}}$ .
- (f)  $f^{-1}(\text{Int}B) \subset \text{Int}f^{-1}(B)$  pour toute partie  $B$  de  $\mathbb{Y}$ .
- (g)  $\text{Adh}f^{-1}(B) \subset f^{-1}(\text{Adh}B)$  pour toute partie  $B$  de  $\mathbb{Y}$ .

**Preuve.** • (a)  $\implies$  (b) Soit  $a \in \text{Adh}(A)$  et  $V \in \mathcal{V}_{\mathbb{Y}}(f(a))$ , alors  $f^{-1}(V) \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(a)$  car  $f$  est continue. Par conséquent,  $f^{-1}(V) \cap A \neq \emptyset$ . Donc, si  $y \in f^{-1}(V) \cap A$  on obtient  $f(y) \in V \cap f(A)$  c-à-d  $V \cap f(A) \neq \emptyset$  d'où  $f(a) \in \text{Adh}(f(A))$  ce qui montre que  $f(\text{Adh}(A)) \subset \text{Adh}(f(A))$ .

• (b)  $\implies$  (c) Soit  $F$  une partie fermé de  $\mathbb{Y}$ . On pose  $A = f^{-1}(F)$ , donc il suffit de montrer que  $A = \text{Adh}(A)$ . Par définition on a  $A \subseteq \text{Adh}(A)$  et d'après (b) on a  $f(\text{Adh}(A)) \subseteq \text{Adh}(f(A)) \subseteq \text{Adh}(F) = F$  (car  $F$  fermé), d'où  $\text{Adh}(A) \subseteq f^{-1}(F) = A$ . Par conséquent,  $A = \text{Adh}(A)$  ce qui montre que  $f^{-1}(F)$  est fermé dans  $\mathbb{X}$ .

• (c)  $\implies$  (d) Soit  $O$  un ouvert de  $\mathbb{Y}$ , alors  $\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O$  est un fermé dans  $\mathbb{Y}$ . Donc, d'après (c) la partie  $f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O)$  est fermée dans  $\mathbb{X}$  et puisque  $f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O) = \mathcal{C}_{\mathbb{X}}f^{-1}(O)$  on déduit que  $f^{-1}(O)$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$ .

• (d)  $\implies$  (e) (Évident).

• (e)  $\implies$  (f) Soit  $B$  une partie de  $\mathbb{Y}$ . Alors,  $\text{Int}(B) = \bigcup_{i \in I} \beta_i$  tel que  $\{\beta_i : i \in I\}$  est une famille d'éléments d'une base  $\mathfrak{B}$  de  $\mathcal{T}_{\mathbb{Y}}$ . En utilisant l'image réciproque on obtient  $f^{-1}(\text{Int}(B)) = f^{-1}(\bigcup_{i \in I} \beta_i) = \bigcup_{i \in I} f^{-1}(\beta_i)$ . Ainsi,  $f^{-1}(\text{Int}(B))$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}$  (d'après (e)) et puisque  $f^{-1}(\text{Int}(B)) \subset f^{-1}(B)$  on conclut que  $f^{-1}(\text{Int}(B)) \subset \text{Int}(f^{-1}(B))$  (voir la proposition (1.12)).

• (f)  $\implies$  (g). Soit  $B$  une partie de  $\mathbb{Y}$ . En utilisant la proposition (1.15(4)) et (f) on obtient :

$$\begin{aligned} \mathcal{C}_{\mathbb{X}}f^{-1}(\text{Adh}B) &= f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}\text{Adh}B) = f^{-1}(\text{Int}\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}B) \\ &\subseteq \text{Int}f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}B) = \text{Int}\mathcal{C}_{\mathbb{X}}f^{-1}(B) = \mathcal{C}_{\mathbb{X}}\text{Adh}f^{-1}(B), \end{aligned}$$

ce qui montre que  $\text{Adh}f^{-1}(B) \subset f^{-1}(\text{Adh}B)$ .

• (g)  $\implies$  (a) Soit  $x_0 \in \mathbb{X}$  et  $O$  un voisinage ouvert de  $f(x_0)$ . Alors,  $\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O$  est fermé dans  $\mathbb{Y}$ . En utilisant (g) on obtient  $\text{Adh}f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O) \subseteq f^{-1}(\text{Adh}\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O) = f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O)$  (car

$\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O$  et fermé) et donc  $f^{-1}(\mathcal{C}_{\mathbb{Y}}O) = \mathcal{C}_{\mathbb{X}}f^{-1}(O)$  est un fermé. Par conséquent,  $f^{-1}(O)$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$ . En fin, puisque  $x_0 \in f^{-1}(O)$  on conclut que  $f^{-1}(O) \in \mathcal{V}_{\mathbb{X}}(x_0)$  ce qui montre que  $f$  est continue.

**Proposition 1.42.** Soit  $(A, \mathcal{T}_A)$  un sous-espace d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$ . Alors l'injection canonique  $i : A \longrightarrow \mathbb{X}$  définie par  $i(a) = a$  pour tout  $a \in A$  est continue.

**Preuve.** Soit  $O$  un ouvert de  $\mathbb{X}$ , alors  $i^{-1}(O) = O \cap A$  qui est ouvert dans  $(A, \mathcal{T}_A)$  donc  $i$  est continue.

**Proposition 1.43.** Soient  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une application continue et  $A \subset \mathbb{X}$ . Alors la restriction  $f|_A : (A, \mathcal{T}_A) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  est continue.

**Preuve.** On a  $f|_A = f \circ i$ , donc  $f|_A$  est continue car c'est la composée de deux fonctions continues.

**Proposition 1.44.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques. Si  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  continue et injective et  $\mathbb{Y}$  séparé, alors  $\mathbb{X}$  est séparé.

**Preuve.** Soient  $x, y \in \mathbb{X}$  tels que  $x \neq y$ , alors  $f(x) \neq f(y)$  (car  $f$  est injective) et puisque  $\mathbb{Y}$  est séparé, il existe deux ouverts disjoints  $O_1$  et  $O_2$  tels que  $f(x) \in O_1$  et  $f(y) \in O_2$ . Par conséquent,  $f^{-1}(O_1)$  et  $f^{-1}(O_2)$  sont deux ouverts disjoints tels que  $x \in f^{-1}(O_1)$  et  $y \in f^{-1}(O_2)$  ce qui montre que  $\mathbb{X}$  est séparé.

**Définition 1.26 (Continuité séquentielle).** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques, On dit que  $f$  est *séquentiellement* continue en  $x_0$  si pour toute suite  $(x_n)$  qui converge vers  $x_0$ , la suite  $f(x_n)$  converge vers  $f(x_0)$ .

**Remarque 1.18.** On dit que  $f$  est continue (resp. séquentiellement continue) sur  $\mathbb{X}$  si elle est continue (resp. séquentiellement continue) en tout point de  $\mathbb{X}$ .

**Proposition 1.45.** Toute application continue est séquentiellement continue.

**Preuve.** Soit  $f$  une fonction continue en  $x_0$  et  $(x_n)$  une suite convergente vers  $x_0$ . Donc, si  $V$  est un voisinage de  $f(x_0)$  alors  $f^{-1}(V)$  est un voisinage de  $x_0$  d'où il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que :

$$n \geq n_0 \implies x_n \in f^{-1}(V),$$

ou, de manière équivalente

$$n \geq n_0 \implies f(x_n) \in V,$$

ce qui montre que  $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(x_0)$ .

**Remarque 1.19.** La réciproque dans la proposition précédente n'est pas vraie en général.

## 1.10 Applications ouvertes, Applications fermées

Soit  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une fonction continue.

- Si  $O$  est un ouvert de  $\mathbb{X}$  alors  $f(O)$  n'est pas nécessairement ouvert dans  $\mathbb{Y}$ .
- Si  $F$  est un fermé de  $\mathbb{X}$  alors  $f(F)$  n'est pas nécessairement fermé dans  $\mathbb{Y}$ .

Autrement dit, l'image continue d'un ouvert (resp. fermé) n'est pas nécessairement un ouvert (resp. fermé).

**Exemple 1.27.** 1. La fonction  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = \sin(x)$  est continue sur  $\mathbb{R}$ , mais  $f(\mathbb{R}) = [-1, 1]$  n'est pas un ouvert de  $\mathbb{R}$ .

2. La fonction  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = e^x$  est continue sur  $\mathbb{R}$ , mais  $f(\mathbb{R}) = ]0, +\infty[$  n'est pas un fermé de  $\mathbb{R}$ .

**Définition 1.27.** Soit  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$ . On dit que  $f$  est une *application ouverte* (resp. *fermée*) si l'image directe de tout ouvert (resp. fermé) de  $X$  est un ouvert (resp. fermé) de  $\mathbb{Y}$ .

**Exemple 1.28.** 1. Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  un espace topologique et  $A \subset \mathbb{X}$ . L'application canonique  $i : (A, \mathcal{T}_A) \longrightarrow (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  définie par  $i(x) = x$  est ouverte (resp. fermée) si  $A$  est un ouvert de  $\mathbb{X}$ .

2. Soit la fonction  $f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x) = c \in \mathbb{R}$ . Si  $F$  est fermé dans  $\mathbb{R}$  alors  $f(F) = \{c\}$  est fermé dans  $\mathbb{R}$  aussi. Par contre, si  $O$  est ouvert dans  $\mathbb{R}$  alors  $f(O) = \{c\}$  n'est pas ouvert dans  $\mathbb{R}$ . Donc,  $f(x) = c$  est une application continue et fermée mais n'est pas ouverte.

**Proposition 1.46.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}), (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$ . Alors, pour tout  $A \in \mathbb{X}$  on a :

- (1)  $f$  est ouvert  $\iff f(\text{Int}A) \subset \text{Int}(f(A))$ .
- (2)  $f$  est fermé  $\iff \text{Adh}f(A) \subset f(\text{Adh}A)$ .

**Preuve. (1)**

$\implies$  ) Supposons que  $f$  est ouvert, donc  $f(\text{Int}(A))$  est ouvert dans  $\mathbb{Y}$ . Par conséquent  $f(\text{Int}A) \subset \text{Int}(f(A))$  (car  $\text{Int}(A) \subset A$ ).

$\impliedby$  ) Supposons que  $f(\text{Int}A) \subset \text{Int}(f(A))$  et soit  $A$  un ouvert de  $\mathbb{X}$ , alors  $f(A) = f(\text{Int}A) \subset \text{Int}f(A)$  et donc  $f(A) = \text{Int}f(A)$  ce qui montre que  $f$  est ouvert.

(2) (Exercice : en utilisant des arguments similaires à ceux utilisés dans (1) ).

**Proposition 1.47.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}), (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$ . Alors, pour tout  $A \in \mathbb{X}$  et  $B \in \mathbb{Y}$  on a :

- (1)  $f$  continue et ouverte  $\iff f^{-1}(\text{Int}B) = \text{Int}(f^{-1}(B))$ .
- (2)  $f$  continue et fermée  $\iff \text{Adh}f(A) = f(\text{Adh}A)$ .

**Preuve. (1)**

$\implies$ ) Supposons que  $f$  est ouvert et continue. Donc, on obtient

$$(*) \quad f^{-1}(\text{Int}B) \subset \text{Int}f^{-1}(B),$$

d'après la proposition (1.41(f)). D'autre part, puisque  $\text{Int}f^{-1}(B)$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}$  alors  $f(\text{Int}f^{-1}(B))$  est ouvert dans  $\mathbb{Y}$  (car  $f$  ouvert). Par conséquent  $f(\text{Int}f^{-1}(B)) \subset \text{Int}f(f^{-1}(B)) \subset \text{Int}B$  d'où

$$(**) \quad \text{Int}(f^{-1}(B)) \subset f^{-1}(\text{Int}B).$$

. En fin, les deux inclusions (\*) et (\*\*) montrent que  $f^{-1}(\text{Int}B) = \text{Int}(f^{-1}(B))$ .

$\impliedby$ ) Supposons que  $f^{-1}(\text{Int}B) = \text{Int}(f^{-1}(B))$ , donc  $f$  est continue (voir la proposition 1.41(f)). De plus, si  $A$  un ouvert de  $\mathbb{X}$  on obtient

$$A = \text{Int}A \subset \text{Int}f^{-1}(f(A)) = f^{-1}(\text{Int}f(A)),$$

et donc  $f(A) \subset \text{Int}f(A)$ . Ainsi,  $f(A)$  est ouvert d'où  $f$  est ouvert.

(2) (Évidente, en utilisant la proposition (1.41(b)) et la proposition (1.46(2))).

## 1.11 Homéomorphismes

**Définition 1.28.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y}$ . On dit que  $f$  est un **homéomorphisme** de  $\mathbb{X}$  sur  $\mathbb{Y}$  si :

- (1)  $f$  est bijective,
- (2)  $f$  est continue de  $\mathbb{X}$  sur  $\mathbb{Y}$ ,
- (3)  $f^{-1}$  est continue de  $\mathbb{Y}$  sur  $\mathbb{X}$ ,

S'il existe un homéomorphisme de  $\mathbb{X}$  sur  $\mathbb{Y}$ , on dit que  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont **homéomorphes** ou bien **topologiquement équivalents** et on le note par  $\mathbb{X} \cong \mathbb{Y}$ . Toute propriété conservée par un homéomorphisme est dite **propriété topologique**.

**Exemple 1.29.** 1. Soit  $\mathbb{X} = \mathbb{R}$  et  $\mathbb{Y} = ]-1, 1[$  munis de la topologie usuelle. La fonction  $f : \mathbb{R} \longrightarrow ]-1, 1[$  définie par  $f(x) = \frac{x}{1+|x|}$  est un homéomorphisme. Par conséquent,  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont homéomorphe.

2. Soit  $\mathbb{X} = ]a, b[$  et  $\mathbb{Y} = \mathbb{R}$  munis de la topologie usuelle. La fonction  $f : ]a, b[ \longrightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x) = \frac{1}{x-a} + \frac{1}{x-b}$  est un homéomorphisme. Par conséquent,  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont homéomorphe.

3. Soit  $\mathbb{X} = ]a, b[$  et  $\mathbb{Y} = ]0, 1[$  munis de la topologie usuelle. La fonction  $f : ]0, 1[ \longrightarrow ]a, b[$  définie par  $f(x) = (b-a)x + a$  est un homéomorphisme. Par conséquent,  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont homéomorphe.

**Remarque 1.20.** 1. En général, la bijectivité et la continuité de  $f$  ne signifie pas que  $f$  est un *homéomorphisme*. Par exemple, l'application  $f : (\mathbb{R}, \mathcal{P}(\mathbb{R})) \rightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = x$  est bijective et continue, tandis que  $f^{-1}$  n'est pas continue.

2. Les homéomorphismes sont des applications ouvertes et fermées par définition.

Chougui-Nadhir

---

---

# CHAPITRE 2

---

## ESPACES MÉTRIQUES

### 2.1 Distance, Espace métrique

**Définition 2.1.** (*Espace métrique*) Soit  $\mathbb{X}$  un ensemble quelconque et  $d : \mathbb{X} \times \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{R}_+$  une fonction qui vérifie les trois conditions suivantes pour tout  $x, y, z \in \mathbb{X}$  :

$$C_1) \quad d(x, y) = 0 \iff x = y ; \quad (\text{propriété de séparation}).$$

$$C_2) \quad d(x, y) = d(y, x) ; \quad (\text{propriété de symétrie}).$$

$$C_3) \quad d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y) ; \quad (\text{inégalité triangulaire}).$$

La fonction  $d$  est appelée *distance* (ou *métrique*) et le couple  $(\mathbb{X}, d)$  est appelé *espace métrique*.

**Exemple 2.1.** 1. Sur  $\mathbb{R}^n$  on a les distances suivantes :

$$(a) \quad d_1(x, y) = \sum_{i=1}^n |x_i - y_i|, \quad (b) \quad d_2(x, y) = \left( \sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2 \right)^{\frac{1}{2}},$$

$$(c) \quad d_\infty(x, y) = \sup_{i=1, \dots, n} (|x_i - y_i|), \quad (d) \quad d_p(x, y) = \left( \sum_{i=1}^n |x_i - y_i|^p \right)^{\frac{1}{p}}, \quad p \geq 1$$

2. Sur  $C([a, b], \mathbb{R})$  (l'ensemble des fonctions continues sur l'intervalle fermée  $[a, b]$ ) on a les distances suivantes :

$$(a) \quad d_1(f, g) = \int_a^b |f(t) - g(t)| dt, \quad (b) \quad d_2(f, g) = \left[ \int_a^b (f(t) - g(t))^2 dt \right]^{\frac{1}{2}},$$

$$(c) \quad d_\infty(f, g) = \sup_{t \in [a, b]} (|f(t) - g(t)|), \quad (d) \quad d_p(f, g) = \left[ \int_a^b |f(t) - g(t)|^p dt \right]^{\frac{1}{p}}, \quad p \geq 1$$

La distance  $d_2$  est appelée *la distance euclidienne*,  $d_\infty$  est appelée *la distance de la convergence uniforme* et  $d_p$  est appelée *la distance de Holder*.

**Exemple 2.2.** L'application  $d_u : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$  définie par  $d(x, y) = |x - y|$  est une distance sur  $\mathbb{R}$  et est appelée *la distance usuelle de  $\mathbb{R}$* .

**Exemple 2.3.** Soit  $\mathbb{X}$  un ensemble quelconque. La distance  $\delta$  définie par :

$$(2.1) \quad \delta(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \neq y \\ 0 & \text{si } x = y \end{cases}$$

est appelée la distance *discrète*. L'espace métrique muni de cette distance est appelé espace métrique *discret*.

**Proposition 2.1.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique. Alors, pour tout  $x, y, z \in \mathbb{X}$  on a :

$$(2.2) \quad |d(x, z) - d(y, z)| \leq d(x, y).$$

**Preuve.** En utilisant la condition  $(C_1)$  on obtient :

$$(*) \quad d(x, z) - d(y, z) \leq d(x, y).$$

D'autre part on a :

$$(**) \quad -d(x, y) \leq d(x, z) - d(y, z).$$

D'après  $(*)$  et  $(**)$  l'inégalité (2.2) est vérifiée.

**Définition 2.2.** Soit  $A$  une partie non-vide d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ . La restriction  $d_A : A \times A \rightarrow \mathbb{R}_+$  de  $d_{\mathbb{X}}$  sur  $A$ , c-à-d :  $d_A(x, y) = d_{\mathbb{X}}(x, y)$  pour tout  $(x, y) \in A \times A$ , est une distance sur  $A$ . La distance  $d_A$  est appelée *la distance induite* et  $(A, d_A)$  est appelé *sous-espace métrique* de  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ .

## 2.2 Boule ouverte, Boule fermée

**Définition 2.3.** Soient  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique,  $a \in \mathbb{X}$  et  $r \in \mathbb{R}_+^*$ .

1) On appelle *boule ouverte* de centre  $a$  et de rayon  $r$  l'ensemble défini par :

$$B(a, r) = \{x \in \mathbb{X} / d(a, x) < r\}.$$

2) On appelle *boule fermée* de centre  $a$  et de rayon  $r$  l'ensemble défini par :

$$B_f(a, r) = \{x \in \mathbb{X} / d(a, x) \leq r\}.$$

3) On appelle *Sphère* de centre  $a$  et de rayon  $r$  l'ensemble défini par :

$$S(a, r) = \{x \in \mathbb{X} / d(a, x) = r\}.$$

**Exemple 2.4.** 1) Dans  $\mathbb{R}$  les distances  $d_1, d_2$  et  $d_{\infty}$  sont égaux et on a :

- $B(a, r) = \{x \in \mathbb{R} / |x - a| < r\} = ]a - r, a + r[.$

- $B_f(a, r) = \{x \in \mathbb{R} / |x - a| \leq r\} = [a - r, a + r]$ .
- $S(a, r) = \{x \in \mathbb{R} / |x - a| = r\} = \{a - r, a + r\}$ .

2) Dans  $\mathbb{R}^2$ , si  $d = d_2$  alors :

- $B(a, r)$  est l'ensemble des points strictement à l'intérieur du disque de centre  $a$  et de rayon  $r$ ,
- $S(a, r)$  est le cercle de centre  $a$  et de rayon  $r$ .
- $B_f(a, r) = B(a, r) \cup S(a, r)$ .

3) Dans  $\mathbb{R}^3$ , si  $d = d_2$  alors :

- $B(a, r)$  est l'ensemble des points strictement à l'intérieur de la sphère de centre  $a$  et de rayon  $r$ .
- $S(a, r)$  est la sphère de centre  $a$  et de rayon  $r$ .
- $B_f(a, r) = B(a, r) \cup S(a, r)$ .

4) Dans  $\mathbb{R}^2$ , on a :

- $B_{d_1}((0,0),1) = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 / d_1((x_1, x_2), (0,0)) = |x_1| + |x_2| < 1\}$ ,
- $B_{d_2}((0,0),1) = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 / d_2((x_1, x_2), (0,0)) = \sqrt{(x_1)^2 + (x_2)^2} < 1\}$ ,
- $B_{d_\infty}((0,0),1) = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 / d_\infty((x_1, x_2), (0,0)) = \max(|x_1|, |x_2|) < 1\}$ .

Donc, pour les distances  $d_1, d_2$  et  $d_\infty$  la boule unitaire  $B_f((0,0),1)$  prend les formes suivantes :

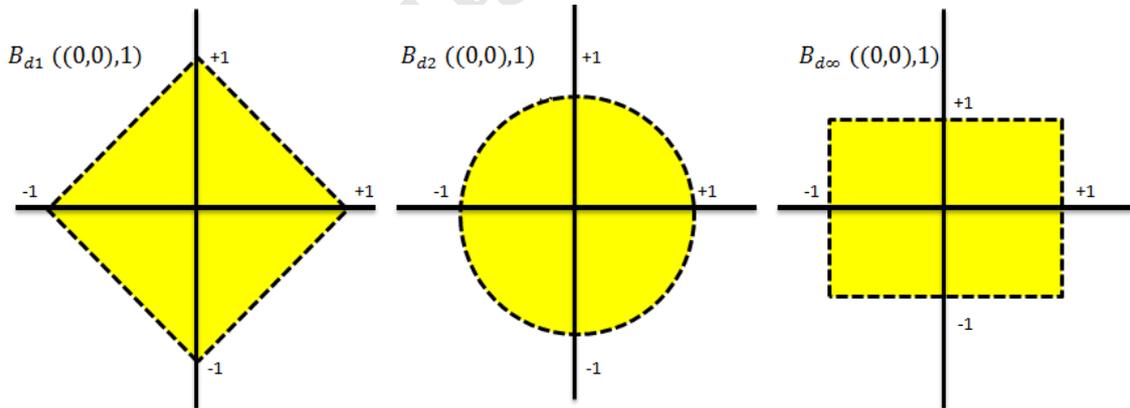


FIGURE 2.1 – Boules ouvertes  $B((0,0),1)$  dans  $\mathbb{R}^2$  avec  $d_1, d_2$  et  $d_\infty$

5) Si on prend l'espace topologique  $(\mathbb{X}, \delta)$  (voir l'exemple (2.3)), alors pour tout  $a \in \mathbb{X}$  et  $r > 0$  on a :

$$B(a, r) = \begin{cases} \{a\} & \text{si } r \leq 1, \\ \mathbb{X} & \text{si } r > 1. \end{cases}$$

## 2.3 Partie ouverte, Partie fermée, Voisinage, Topologie associée à une distance

**Définition 2.4.** Soient  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $O, F, V_x$  des parties de  $\mathbb{X}$ .

- 1) ( $O$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$ )  $\iff (O = \emptyset)$  ou  $(\forall x \in O, \exists r > 0$  tel que  $B(x, r) \subseteq O)$ .
- 2) ( $F$  est fermé dans  $\mathbb{X}$ )  $\iff (\complement_{\mathbb{X}} F$  est ouvert dans  $\mathbb{X}$ ).
- 3) ( $V_x$  est un voisinage de  $x$ )  $\iff (\exists r > 0$  tel que  $B(x, r) \subseteq V_x)$ .

**Proposition 2.2.** Une boule ouverte est une partie ouverte.

**Preuve.** Soit  $B(a, r_1)$  une boule ouverte de  $\mathbb{X}$ . Alors, pour tout  $x \in B(a, r_1)$  on a  $d(a, x) < r_1$ . En posant  $r_2 = r_1 - d(a, x)$  on obtient :  $B(x, r_2) \subset B(a, r_1)$ .

**Remarque 2.1.** D'après la proposition précédente, une boule fermée est une partie fermée.

**Proposition 2.3.** Dans un espace métrique, toute partie ouverte est une réunion de boules ouvertes.

**Preuve.** Soit  $O$  un ouvert de  $(\mathbb{X}, d)$ . Alors pour tout  $x \in O$  il existe  $r > 0$  tel que  $B(x, r) \subseteq O$  ce qui implique que  $O = \bigcup_{x \in O} \{x\} \subseteq \bigcup_{x \in O} B(x, r) \subseteq O$  d'où  $O = \bigcup_{x \in O} B(x, r)$ .

**Proposition 2.4.** Soit  $\mathcal{T}$  la famille des ouverts dans un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ . Alors,  $\mathcal{T}$  est une *topologie* sur  $\mathbb{X}$  telle que la famille des boules ouvertes est une *base* de cette topologie.

**Preuve.**  $C_1)$   $\mathbb{X}, \emptyset \in \mathcal{T}$  (Évidente).

$C_2)$  Soit  $\{O_i : i \in I\}$  une famille de  $\mathcal{T}$ . Alors, pour tout  $x \in \bigcup_{i \in I} O_i$ , il existe  $i_0 \in I$  tel que  $x \in O_{i_0}$  ce qui implique qu'il existe  $r > 0$  tel que  $B(x, r) \subseteq O_{i_0}$  d'où  $B(x, r) \subseteq \bigcup_{i \in I} O_i$  ce qui montre que  $\bigcup_{i \in I} O_i \in \mathcal{T}$ .

$C_3)$  Soient  $O_1, O_2 \in \mathcal{T}$ . Alors, on a :

$$x \in O_1 \cap O_2 \implies \exists r_1 > 0 \text{ et } r_2 > 0 / B(x, r_1) \subseteq O_1 \text{ et } B(x, r_2) \subseteq O_2.$$

En posant  $r = \min(r_1, r_2)$  on obtient :

$$B(x, r) \subseteq B(x, r_1) \cap B(x, r_2) \subseteq O_1 \cap O_2,$$

ce qui montre que  $O_1 \cap O_2 \in \mathcal{T}$  et donc  $\mathcal{T}$  est une topologie sur  $\mathbb{X}$ .

En fin, la proposition (2.3) montre que la famille des boules ouvertes est une *base* de cette topologie.

**Proposition 2.5.** La sphère  $S(x, r)$  est un fermé de  $(\mathbb{X}, d)$ .

**Preuve.** Le complément de  $S(x, r)$  est l'union  $\complement_{\mathbb{X}} B_f(x, r) \cup B(x, r)$  qui est un ouvert car c'est l'union de deux ouverts. Donc la sphère est un fermé.

**Remarque 2.2.** Puisque tout espace métrique est un espace topologique, alors les notions et les définitions qu'on a vu dans le premier chapitre restent valable pour ce chapitre sauf la définition d'un ouvert qu'on a remplacé par la définition (2.4)(1).

Les proposition suivantes récapitulent quelques notions et définitions citées dans le premier chapitre.

**Proposition 2.6.** Soient  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique,  $x \in \mathbb{X}$  et  $r \in \mathbb{R}_+^*$ .

- 1)  $\mathbb{X}$  et  $\emptyset$  sont des ouverts et fermés à la fois de  $(\mathbb{X}, d)$ .
- 2) Toute union arbitraire d'ouverts de  $(\mathbb{X}, d)$  est un ouvert de  $(\mathbb{X}, d)$ .
- 3) Toute intersection finie d'ouverts de  $(\mathbb{X}, d)$  est un ouvert de  $(\mathbb{X}, d)$ .
- 4) Toute intersection arbitraire fermés de  $(\mathbb{X}, d)$  est un fermés de  $(\mathbb{X}, d)$ .
- 5) Toute union finie de fermés de  $(\mathbb{X}, d)$  est un fermé de  $(\mathbb{X}, d)$ .
- 6) Toute partie finie de  $(\mathbb{X}, d)$  est un fermé de  $(\mathbb{X}, d)$ .

**Preuve.** (Exercice.)

**Proposition 2.7.** Soient  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique,  $x \in \mathbb{X}$

- 1) Toute boule ouverte est un voisinages de tous ses points.
- 2) La réunion quelconque de voisinages de  $x$  est un voisinage de  $x$ .
- 3) L'intersection finie de voisinages de  $x$  est un voisinages de  $x$ .
- 4)  $X$  est un voisinage de tout  $x \in \mathbb{X}$ .

**Proposition 2.8** (Séparation). Soient  $x, y$  deux éléments distincts d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ , alors il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  et  $W \in \mathcal{V}(y)$  tels que  $V \cap W = \emptyset$ .

**Preuve.** Puisque  $x \neq y$ , alors  $d(x, y) = r > 0$ . Si on prend  $V = B(x, \frac{r}{3})$  et  $W = B(y, \frac{r}{3})$  on obtient  $V \cap W = \emptyset$  et donc  $\mathbb{X}$  est séparé (**Hausdorff**).

**Remarque 2.3.** D'après la proposition précédente on conclut que tout espace métrique est séparé (**Hausdorff**).

## 2.4 Intérieur, extérieur, adhérence et frontière

**Définition 2.5.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $A \subset \mathbb{X}$ .

- 1)  $x \in \text{Int}(A) \iff \exists r > 0, B(x, r) \subseteq A$ .
- 2)  $x \in \text{Ext}(A) \iff \exists r > 0, B(x, r) \subseteq \complement_{\mathbb{R}} A$ .
- 3)  $x \in \text{Adh}(A) \iff \forall r > 0, B(x, r) \cap A \neq \emptyset$ .

4)  $x \in A' \iff \forall r > 0, (B(x,r) - \{x\}) \cap A \neq \emptyset$ .

5)  $x \in Is(A) \iff \exists r > 0, B(x,r) \cap A = \{x\}$ .

6)  $Fr(A) = Adh(A) \cap Adh(\mathbb{C}_{\mathbb{X}}A)$

**Remarque 2.4.** Les propriétés de ces points qu'on a vu dans le premier chapitre restent valables dans ce chapitre.

## 2.5 Distance entre deux parties, Diamètre

**Définition 2.6.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique. Pour tout  $A, B \subset \mathbb{X}$  la quantité positive définie par :

$$(2.3) \quad d(A, B) = \inf_{x \in A, y \in B} d(x, y),$$

est appelée *distance entre A et B*.

Si  $A = \{a\}$  on écrit  $d(a, B) = \inf_{y \in B} d(a, y)$  et on dit que  $d(a, B)$  est la distance du point  $a$  à l'ensemble  $B$ .

**Remarque 2.5.** 1) D'après la définition précédente on a  $d(A, B) = d(B, A)$ .

2)  $d(A, B)$  n'est pas une distance sur l'ensemble  $\mathcal{P}(\mathbb{X})$  des parties de  $\mathbb{X}$ . Par exemple, dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  si  $A = [-2, 4]$  et  $B = [4, 6]$  alors on a  $d(A, B) = 0$  mais  $A \neq B$ .

3)  $\forall A, B \subset \mathbb{X}, A \cap B \neq \emptyset \implies d(A, B) = 0$ . La réciproque de l'implication précédente n'est pas toujours vraie. Par exemple, dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  si  $A = \left\{ \frac{n+1}{n}, n \in \mathbb{N}^* \right\}$  et  $B = \{1\}$  alors on a  $d(A, B) = \inf_{n \in \mathbb{N}^*} \left| 1 - \frac{n+1}{n} \right| = 0$  mais  $A \cap B = \emptyset$ .

**Proposition 2.9.** Soient  $A$  une partie d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  et  $x \in \mathbb{X}$ , alors on a :

$$1) \quad x \in Adh(A) \iff d(x, A) = 0.$$

$$2) \quad x \in Ext(A) \iff d(x, A) > 0.$$

**Preuve. 1)**

$\implies$ )  $x \in Adh(A) \implies \forall \varepsilon > 0, B(x, \varepsilon) \cap A \neq \emptyset \implies \forall \varepsilon > 0, d(x, A) < \varepsilon \implies d(x, A) = 0$ .

$\impliedby$ ) (Par négation) Supposons que  $x \notin Adh(A)$ , alors il existe  $r > 0$  tel que  $B(x, r) \cap A = \emptyset$  d'où on obtient :

$$\forall y \in A, d(x, y) \geq r,$$

ce qui montre que :

$$d(x, A) = \inf_{y \in A} d(x, y) \geq r > 0.$$

2) Par négation de 1).

**Définition 2.7.** Soit  $A$  une partie d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ . On dit que  $A$  est *bornée* si il existe une boule  $B(x, r)$  de centre  $x$  et de rayon  $r > 0$  telle que  $A \subset B(x, r)$

**Remarque 2.6.** D'après la définition précédente on conclut que les boules finies et les parties finies sont bornées.

**Définition 2.8.** On appelle *diamètre* d'une partie  $A$  de  $\mathbb{X}$  qu'on le note par  $\text{diam}(A)$  la quantité suivante :

$$(2.4) \quad \text{diam}(A) = \sup_{x, y \in A} d(x, y).$$

**Proposition 2.10.** Une partie  $A$  d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est bornée si et seulement si  $\text{diam}(A) < \infty$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $A$  est bornée, alors il existe  $r > 0$  tel que  $A \subseteq B(x, r)$  d'où on obtient :  $\text{diam}(A) \leq 2r < +\infty$ .

$\impliedby$ ) Supposons que  $\text{diam}(A) < +\infty$ , alors pour tout  $x \in A$  on a  $A \subset B(x, \text{diam}(A))$  ce qui montre que  $A$  est bornée.

## 2.6 Métriques équivalentes

**Définition 2.9.** Soient  $d$  et  $d'$  deux métrique définies sur un ensemble  $\mathbb{X}$ . On dit que  $d$  et  $d'$  sont *équivalentes* si et seulement si toute boules ouvertes pour chacune des métriques contient une boule ouverte pour l'autre et ce pour tout  $x \in \mathbb{X}$ . Autrement dit, l'application  $\text{Id}_{\mathbb{X}} : (\mathbb{X}, d) \longrightarrow (\mathbb{X}, d')$  est un homéomorphisme.

**Définition 2.10.** Soient  $d$  et  $d'$  deux métrique définies sur un ensemble  $\mathbb{X}$ . On dit que  $d$  et  $d'$  sont *équivalentes* si et seulement si elles induisent la même topologie sur  $\mathbb{X}$ , c'est-à-dire si et seulement si les boules ouvertes pour  $d$  et les boules ouvertes pour  $d'$  sont des bases de la même topologie sur  $\mathbb{X}$ .

**Remarque 2.7.** La relation " $d$  est équivalente à  $d'$ " est une relation d'équivalence dans toute famille de distances définies sur un ensemble  $\mathbb{X}$ .

**Proposition 2.11.** Soient  $d$  et  $d'$  deux métrique définies sur un ensemble  $\mathbb{X}$ . On dit que  $d$  et  $d'$  sont *équivalentes* (où *Lipschitz-équivalentes*) si il existe  $k_1, k_2 \in \mathbb{R}_+^*$  tels que :

$$(2.5) \quad k_1 d' \leq d \leq k_2 d'.$$

**Preuve.** Soit  $x \in \mathbb{X}$  et  $r > 0$ . Alors, on a :

$$B_{d'}\left(x, \frac{r}{k_2}\right) \subset B_d(x, r) \subset B_{d'}\left(x, \frac{r}{k_1}\right).$$

**Exemple 2.5.** Les distances  $d_1, d_2$  et  $d_\infty$  définies sur  $\mathbb{R}^2$  (voir Exemple(2.1)) sont équivalentes puisque : **1)**  $d_\infty \leq d_1 \leq n.d_\infty$ , **2)**  $d_\infty \leq d_2 \leq \sqrt{n}.d_\infty$ , **3)**  $d_2 \leq d_1 \leq n.d_2$ .

**Remarque 2.8.** La réciproque dans la proposition précédente n'est pas toujours vraie.

## 2.7 Produits d'espaces métriques

**Définition 2.11.** Soient  $\{(\mathbb{X}_i, d_i) : i = 1, \dots, n\}$  une famille d'espaces métriques et  $x, y \in \mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ . Alors, les quantités suivantes :

$$\begin{aligned} 1) D_1(x, y) &= \left( \sum_{i=1}^n d_i^2(x_i, y_i) \right)^{\frac{1}{2}}, \\ 2) D_2(x, y) &= \sup_{i=1, \dots, n} d_i(x_i, y_i), \\ 3) D_3(x, y) &= \sum_{i=1}^n d_i(x_i, y_i), \end{aligned}$$

sont des distances sur  $\mathbb{X}$ .

**Remarque 2.9.** Les trois distance produit précédentes sont équivalentes car  $D_2 \leq D_1 \leq D_3 \leq \sqrt{n}D_1 \leq nD_2$ .

**Proposition 2.12.**

- 1) Si  $O_i$  est un ouvert dans  $\mathbb{X}_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ , alors  $\prod_{i=1}^n O_i$  est ouvert dans  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ .
- 2) Si  $F_i$  est un fermé dans  $\mathbb{X}_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ , alors  $\prod_{i=1}^n F_i$  est fermé dans  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ .
- 3) Si  $O$  est un ouvert dans  $\mathbb{X} = \prod_{i=1}^n \mathbb{X}_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ , alors il existe  $r > 0$  tel que  $\prod_{i=1}^n B(x_i, r) \subset O$ .

**Exemple 2.6.** Puisque  $\mathbb{R}, ]x, y[, ]-\infty, z[$  sont des ouverts dans  $\mathbb{R}$ , alors  $\mathbb{R}^2, ]x, y[ \times \mathbb{R}, ]x, y[ \times ]-\infty, z[$  sont des ouverts dans  $\mathbb{R}^2$ .

## 2.8 Espaces métriques isométriques

**Définition 2.12.** Un espace métrique  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  est *isométrique* à l'espace métrique  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  si et seulement si il existe une bijection  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  qui conserve les distances. Autrement dit,

$$(2.6) \quad \forall x, y \in \mathbb{X}, d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(y)) = d_{\mathbb{X}}(x, y).$$

**Proposition 2.13.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques. Si  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  sont isométriques, alors  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  sont également homéomorphes.

**Exemple 2.7.** L'application  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = x \pm b$ ,  $b \in \mathbb{R}$  est un isométrie.

**Remarque 2.10.** La réciproque dans la proposition précédente n'est pas vraie.

**Exemple 2.8.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  sont deux espaces métriques tels que  $\text{card}(\mathbb{X}) = \text{card}(\mathbb{Y})$ ,  $d_{\mathbb{X}} = \delta$  ( la distance discrète, voir l'exemple 2.3) et  $d_{\mathbb{Y}}(x, y) = \begin{cases} 2 & \text{si } x \neq y \\ 0 & \text{si } x = y \end{cases}$  Alors,  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  ne sont pas isométriques car la distance entre deux points dans chaque espace sont différent. Mais, comme on a vu  $d_{\mathbb{X}}$  et  $d_{\mathbb{Y}}$  induisent la topologie discrète et deux espaces discrets de même cardinal sont homéomorphe.

## 2.9 Continuité dans les espaces métriques

### 2.9.1 Application continue

**Définition 2.13.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y}$ . On dit que  $f$  est *continue*  $x_0$  si et seulement si :

$$(2.7) \quad \forall \varepsilon > 0, \exists \alpha(\varepsilon, x_0) > 0 / \forall x \in \mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}(x, x_0) < \alpha \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(x_0)) < \varepsilon,$$

et on dit que  $f$  est continue sur une partie non vide de  $\mathbb{X}$  si elle est continue en tout point  $x_0$  de cette partie.

**Remarque 2.11.** En posant  $U = B(x_0, \alpha)$  et  $V = B(f(x_0), \varepsilon)$  on obtient la définition (1.24).

**Exemple 2.9.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique. Toute application  $f_a : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{R}_+$  définie par  $f_a(x) = d(a, x)$ , tel que  $a \in \mathbb{X}$ , est continue sur  $\mathbb{X}$  car  $|f_a(x) - f_a(y)| = |d(a, x) - d(a, y)| \leq d(x, y)$  (voir proposition (2.1)) ce qui montre que (2.7) est vérifiée pour  $\alpha = \varepsilon$ .

**Exemple 2.10.** Soient  $d_u$  et  $\delta$  la topologie usuelle et la topologie discrète sur  $\mathbb{X}$ , respectivement. Alors, l'application  $f : (\mathbb{R}, d_u) \longrightarrow (\mathbb{R}, \delta)$  définie par  $f(x) = x$  n'est pas continue sur  $\mathbb{R}$  car si  $x \neq x_0$  et  $\varepsilon < 1$  on obtient  $\delta(f(x), f(x_0)) = \delta(x, x_0) = 1$  et donc (2.7) n'est pas vérifiée.

### 2.9.2 Application uniformément continue

**Définition 2.14.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y}$ . On dit que  $f$  est *uniformément continue* sur  $\mathbb{X}$  si et seulement si :

$$(2.8) \quad \forall \varepsilon > 0, \exists \alpha(\varepsilon) > 0 / \forall x, y \in \mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}(x, y) < \alpha \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(y)) < \varepsilon.$$

**Exemple 2.11.** L'application  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = x$  est uniformément continue (il suffit de prendre  $\alpha = \varepsilon$ ).

**Exemple 2.12.** L'application  $f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = x^2$  est continue mais n'est pas uniformément continue car pour tout  $r > 0$  si on pose  $x = n \in \mathbb{N}$  et  $y = n + \frac{r}{2}$  on obtient  $|x - y| = \frac{r}{2} < r$  et  $|f(x) - f(y)| = \frac{r^2}{4} + nr > nr$ .

En utilisant la définition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 2.14.** Toute application uniformément continue est continue.

### 2.9.3 Application Lipschitzienne

**Définition 2.15.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques et  $k \in \mathbb{R}_+^*$ . On dit que  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y}$  est *k-lipschitzienne* si,

$$(2.9) \quad \forall x, y \in \mathbb{X}, d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(y)) \leq kd_{\mathbb{X}}(x, y),$$

et pour  $0 < k < 1$  on dit que  $f$  est *contractante*.

**Proposition 2.15.** Si  $I \subseteq \mathbb{R}$  et  $f : I \longrightarrow \mathbb{R}$  une fonction dérivable telle que  $|f'| \leq k$  pour tout  $x \in I$ , alors  $f$  est *k-lipschitzienne*. De plus, si  $|f'| \leq k < 1$  alors  $f$  est une contraction.

**Preuve.** On a :

$$|f(x) - f(y)| = \left| \int_x^y f'(t) dt \right| \leq k|x - y|,$$

et donc  $f$  est *k-Lipschitzienne*. De plus, si  $|f'| \leq k < 1$  alors  $f$  est une contraction.

En utilisant la définition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 2.16.** Toute application *k-lipschitzienne* ou *contractante* est uniformément continue.

**Remarque 2.12.** Tout isométrie est uniformément continue (car est une application 1-lipschitzienne).

---

---

# CHAPITRE 3

---

## ESPACES COMPLETS

### 3.1 Les suites dans un espace métrique

#### 3.1.1 Suite convergente

**Définition 3.1.** Une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  de points d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est dite convergente vers  $x_0 \in \mathbb{X}$  quand  $n$  tend vers l'infini si,

$$(3.1) \quad \forall \varepsilon > 0, \exists n_0(\varepsilon) \in \mathbb{N} / \forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 \implies d(x_n, x_0) < \varepsilon.$$

et on écrit  $\lim_{n \rightarrow +\infty} (x_n) = x_0$ .

**Remarque 3.1.** La condition (3.1) signifie qu'à partir d'un certain rang  $N$  les éléments de la suite  $(x_n)$  sont dans la boule ouverte  $B(x_0, \varepsilon)$ . Donc, cette boule contient une infinité d'éléments de cette suite.

**Exemple 3.1.** 1. Dans l'espace  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ , la suite  $\left(\frac{n^2+1}{n^2}\right)_{n \in \mathbb{N}^*}$  converge vers 1

$$\text{et on écrit } \lim_{n \rightarrow +\infty} \left(\frac{n^2+1}{n^2}\right) = 1.$$

2. Si  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques, alors toute suite  $((x_n, y_n))_n$  de l'espace produit  $(\mathbb{X} \times \mathbb{Y}, d)$  tel que  $d$  est l'une des distances de la définition (2.11) est convergente vers  $(x, y)$  ssi  $x_n \rightarrow x$  et  $y_n \rightarrow y$ .

**Proposition 3.1.** Soit  $F$  une partie d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  et  $\mathcal{L}$  l'ensemble des limites de toutes les suites convergentes dans  $F$ . Alors,  $F$  est fermée si et seulement si  $F = \mathcal{L}$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $F$  est fermée.

•  $\mathcal{L} \subseteq F$  ?) Soit  $x \in \mathcal{L}$ , c-à-d.  $x$  est une limite d'une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  d'éléments de  $F$ . Si  $x \notin F$ , alors  $x \in \mathring{\mathbb{X}}F$  (un ouvert) et donc il existe  $r > 0$  tel que  $B(x, r) \subseteq \mathring{\mathbb{X}}F$  et

puisque  $x_n \rightarrow x$ , alors il existe  $N \in \mathbb{N}$  tel que :  $n \geq N \implies d(x_n, x) < r$  c'est-à-dire  $x_n \in B(x, r) \subseteq \mathcal{C}_{\mathbb{X}}F$  ce qui contredit  $x_n \in F$ .

•  $F \subseteq \mathcal{L}$  ?) Soit  $x \in F$ , alors on peut considérer  $x$  comme limite de la suite constante  $x_n = x$  et donc  $x \in \mathcal{L}$ .

$\Leftarrow$ ) Supposons que la limite de toute suite convergente de  $F$  appartient à  $F$ . Soit  $x \in \text{Adh}(F)$ , alors  $B(x, r) \cap F \neq \emptyset$  pour tout  $r > 0$ . Donc, pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$  il existe  $x_n$  tel que  $x_n \in B(x, \frac{1}{n}) \cap F$ . Donc,  $(x_n)$  est une suite d'éléments de  $F$  qui vérifie  $d(x_n, x) < \frac{1}{n}$  pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$  c'est-à-dire  $x_n \rightarrow x$  et donc  $x \in F$  d'après l'hypothèse d'où on conclut que  $F$  est fermée.

De la proposition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 3.2.** Soient  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $F$  une partie de  $\mathbb{X}$ , alors :

$$(3.2) \quad \text{Adh}(F) = \left\{ x \in \mathbb{X} : \exists (x_n) \subset F / \lim_{n \rightarrow +\infty} x_n = x \right\}$$

**Proposition 3.3.** Soit  $(x_n)$  une suite d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ . Alors, un point  $x$  est une valeur d'adhérence de  $(x_n)$  si et seulement si  $x$  est une limite d'une suite extraite de  $(x_n)$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $x$  est une valeur d'adhérence de  $(x_n)$ , donc on a :

$$(3.3) \quad \forall \varepsilon > 0, \forall n \in \mathbb{N}, \exists m \in \mathbb{N} / m \geq n \text{ et } d(x_m, x) < \varepsilon.$$

Soit  $\varepsilon = \frac{1}{k}$ , alors pour tout  $k \geq 1$  il existe  $m_k$  tel que  $d(x_{m_k}, x) < \varepsilon$  ce qui montre que  $(x_{m_k})$  est une suite extraite de  $(x_n)$  et convergente vers  $x$ .

$\Leftarrow$ ) Évidente.

On a vu dans le premier chapitre que la continuité implique la continuité séquentielle et que la réciproque n'est pas vraie (voir 1.19). La proposition suivante montre que la continuité et la continuité séquentielle sont équivalentes dans les espaces métriques.

**Proposition 3.4.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques et  $f : (\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$ . Alors,  $f$  est continue si et seulement si  $f$  est séquentiellement continue.

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $f$  est continue et soit  $(x_n)$  une suite de  $\mathbb{X}$  telle que  $x_n \rightarrow x_0$ . Alors, on a :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n_0(\varepsilon) \in \mathbb{N} / \forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 \implies d_{\mathbb{X}}(x_n, x_0) < \varepsilon.$$

et puisque  $f$  est continue, on a :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta(\varepsilon, x_0) / \forall x \in \mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}(x, x_0) < \delta \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(x_0)) < \varepsilon.$$

Donc, il suffit de prendre  $\varepsilon = \delta$  pour obtenir :

$$\forall n \geq n_0, d_{\mathbb{X}}(x_n, x_0) < \varepsilon \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x_n), f(x_0)) < \varepsilon,$$

ce qui montre que  $f$  est séquentiellement continue.

$\Leftarrow$ ) Supposons que  $f$  n'est pas continue en  $x_0$ . Alors, il existe  $\varepsilon > 0$  tel que pour tout  $\delta > 0$  il existe  $x_\delta$  qui satisfait :

$$d_{\mathbb{X}}(x_\delta, x_0) < \delta \text{ et } d_{\mathbb{Y}}(f(x_\delta), f(x_0)) > \varepsilon.$$

Donc, pour  $\delta = \frac{1}{n}$  il existe une suite  $(x_n)$  qui satisfait :

$$d_{\mathbb{X}}(x_n, x_0) < \frac{1}{n} \text{ et } d_{\mathbb{Y}}(f(x_n), f(x_0)) > \varepsilon,$$

ce qui montre que  $(x_n)$  converge vers  $x_0$  tandis que  $(f(x_n))$  ne converge pas vers  $f(x_0)$  et donc  $f$  n'est pas séquentiellement continue.

### 3.1.2 Suite de Cauchy et complétude

**Définition 3.2.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique. Une suite  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  d'éléments de  $\mathbb{X}$  est une *suite de Cauchy* si pour tout  $\varepsilon > 0$ , il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que pour tout  $(n, m) \in \mathbb{N}^2$ , si  $n \geq n_0$  et  $m \geq n_0$  alors  $d(x_n, x_m) < \varepsilon$ . Autrement dit,

$$(3.4) \quad \forall \varepsilon > 0, \exists n_0(\varepsilon) \in \mathbb{N} / \forall (n, m) \in \mathbb{N}^2, n, m \geq n_0 \implies d(x_n, x_m) < \varepsilon.$$

**Exemple 3.2.** 1. Les suites  $x_n = \frac{1}{2n}$ ,  $x_n = \frac{n^2}{n^2 + 1}$  et  $x_n = e^{-n}$  sont des suites de Cauchy dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ .

2. Si  $(x_n)$  est une suite de Cauchy dans l'espace métrique discret  $(d, \delta)$ , alors  $\delta(x_n, x_m) < \varepsilon \implies x_n = x_m$  et donc convergente.

3. Toute suite constante est convergente et ce dans tous les espaces métriques.

Les propriétés suivantes sont très pratiques.

**Proposition 3.5.** Dans un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  on a :

- 1) Toute suite convergente est de Cauchy.
- 2) Toute suite de Cauchy est bornée.
- 3) Toute sous-suite de Cauchy est de Cauchy.
- 4) Toute suite de Cauchy qui possède une sous-suite convergente est convergente.

**Preuve.** 1) Si  $x_n \rightarrow x_0$  alors pour tout  $\varepsilon > 0$ , il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que pour tout  $n \geq n_0$  on a  $d(x_n, x_0) < \frac{\varepsilon}{2}$ . Donc, si  $n \geq n_0$  et  $m \geq n_0$  on obtient  $d(x_n, x_m) \leq d(x_n, x_0) + d(x_m, x_0) < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon$ .

2) Si  $(x_n)$  est une suite de Cauchy, alors pour  $\varepsilon = 1$  il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que  $d(x_n, x_{n_0}) < 1$  pour tout  $n \geq n_0$ . Soit  $r = \max(d(x_{n_0}, x_1), \dots, d(x_{n_0}, x_{n_0-1}), 1)$ , alors pour tout  $n \in \mathbb{N}$  on a  $d(x_n, x_{n_0}) < r$  d'où  $(x_n) \subset B(x_{n_0}, r)$ .

3) Évident.

4) Soit  $x_{n_k} \rightarrow x_0$ , alors pour tout  $\varepsilon > 0$  il existe  $n_1 \in \mathbb{N}$  tel que pour tout  $n_k \geq n_1$  on a  $d(x_{n_k}, x_0) < \frac{\varepsilon}{2}$  et puisque  $x_n$  est une suite de Cauchy, il existe  $n_2 \in \mathbb{N}$  tel que pour tout  $n, m \geq n_2$  on a  $d(x_n, x_m) < \frac{\varepsilon}{2}$ . Posons  $n_0 = \max(n_1, n_2)$  et choisissons  $n_k \geq n_0$  pour obtenir :

$$\forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 \implies d(x_n, x_0) \leq d(x_n, x_{n_k}) + d(x_{n_k}, x_0) < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon.$$

et donc  $x_n \rightarrow x_0$ .

**Définition 3.3.** Un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est dit *complet* si toute suite de Cauchy dans  $(\mathbb{X}, d)$  est convergente dans  $(\mathbb{X}, d)$ .

**Exemple 3.3.** 1. L'espace  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est complet car toute suite de Cauchy est convergente dans  $\mathbb{R}$ .

2. La suite de Cauchy  $(\frac{1}{n})$  ne converge pas dans  $]0, 1[$  et donc  $]0, 1[$  n'est pas complet.

3. Dans un espace métrique discret toute suite de Cauchy est convergente (voir Exemple 3.2(2)) et donc tout espace métrique discret est complet.

**Remarque 3.2.** La réciproque de (1) et (2) dans la proposition précédente est fausse.

- Pour (1), voir l'exemple (3.3(2)).
- Pour (2), la suite  $\{1 + (-1)^n : n \in \mathbb{N}\}$  est bornée dans  $\mathbb{R}$  mais n'est pas de Cauchy.

**Proposition 3.6.** Si  $f : (\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  est uniformément continue et  $(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ , alors  $f(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$

**Preuve.** Si  $(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$ , alors on a :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n_0(\varepsilon) \in \mathbb{N} / \forall (n, m) \in \mathbb{N}^2, n, m \geq n_0 \implies d_{\mathbb{X}}(x_n, x_m) < \varepsilon,$$

et puisque  $f$  est uniformément continue on obtient pour  $\varepsilon = \delta$  :

$$\forall (n, m) \in \mathbb{N}^2, n, m \geq n_0 \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x_n), f(x_m)) < \varepsilon,$$

et donc  $f(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $\mathbb{Y}$ .

**Remarque 3.3.** La proposition précédente est fausse si  $f$  est seulement continue.

Par exemple, si on prend la fonction  $f : (]-1, 1[, |\cdot|) \rightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  définie par  $f(x) = \frac{x}{1-|x|}$  alors pour  $x_n = 1 - \frac{1}{n}$  la suite  $(f(x_n))$  n'est pas une suite de Cauchy.

**Proposition 3.7.** Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces métriques et  $f : (\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  un homéomorphisme uniformément continue. Si  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  est complet, alors  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  est complet.

**Preuve.** Soit  $(x_n)$  une suite de Cauchy dans  $\mathbb{X}$ . Alors,  $(f(x_n))$  est une suite de Cauchy dans  $\mathbb{Y}$  d'après la proposition (3.6) et puisque  $\mathbb{Y}$  est un espace complet on conclut que  $(f(x_n))$  est convergente ce qui entraîne la convergence de  $(x_n)$  dans  $\mathbb{X}$  car  $f^{-1}$  est continue.

**Remarque 3.4.** La réciproque dans la proposition précédente n'est pas vraie.

En utilisant la proposition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 3.8.** Si  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  deux espaces isométriques, alors  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  est complet ssi  $(\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  est complet.

**Preuve.** Évidente, car tout isométrique et son inverse sont des homéomorphismes uniformément continues.

**Proposition 3.9.** .

- 1) Toute partie complet dans un espace métrique  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  est fermée.
- 2) Toute partie fermée dans un espace métrique complet  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  est complet.

**Preuve.** 1) Soit  $A$  une partie complet de  $\mathbb{X}$  et soit  $x \in \text{Adh}(A)$ , alors il existe une suite  $(x_n)$  d'éléments de  $A$  telle que  $x_n \longrightarrow x$  (voir la proposition (3.2)). Puisque  $(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $A$  qui est complet, alors  $x \in A$  ce qui montre que  $A$  est fermée.

2) Soient  $(\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}})$  un espace métrique complet et  $(x_n)$  une suite de Cauchy dans une partie fermée  $A \subset \mathbb{X}$ . Alors,  $(x_n)$  est une suite de Cauchy dans  $\mathbb{X}$  qui est complet et donc  $(x_n) \longrightarrow x \in \mathbb{X}$  et comme  $A$  est fermée on en déduit que  $x \in A$  ce qui montre que  $A$  est complet.

En utilisant la proposition précédente on obtient le résultat suivant.

**Proposition 3.10.** Soient  $\mathbb{X}$  un espace métrique complet et  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$ . Alors, le sous-espace métrique  $(A, d_A)$  est complet si et seulement si  $A$  est fermée dans  $\mathbb{X}$ .

**Exemple 3.4.** 1) Les intervalles  $]a, b[, ]a, +\infty[, ]-\infty, b[$  ne sont pas complet car ne sont pas fermés.

2) Les intervalles  $[a, b], [a, +\infty[, ]-\infty, b]$  sont complet car fermés.

**Théorème 3.1 (Théorème de Cantor).** Un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est complet si et seulement si l'intersection de toute suite de parties fermées non vide  $(F_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$  de  $\mathbb{X}$  qui vérifie  $\text{diam} F_n \longrightarrow 0$  et  $F_1 \supset F_2 \supset \dots \supset F_n \supset F_{n+1} \supset \dots$  est un singleton.

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $(\mathbb{X}, d)$  est complet et que  $(F_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$  vérifie les deux conditions de la proposition. Pour tout  $n \geq 1$  soit  $x_n \in F_n$ . Puisque  $\text{diam} F_n \rightarrow 0$ , alors pour tout  $\varepsilon > 0$  il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que  $\text{diam} F_n < \varepsilon$  pour tout  $n \geq n_0$ . Donc, pour tout  $n, m \geq n_0$  on a  $d(x_n, x_m) < \text{diam} F_{n_0} < \varepsilon$  d'où on conclut que la suite  $(x_n)$  est une suite de Cauchy et donc convergente vers  $x \in \mathbb{X}$  car  $\mathbb{X}$  est complet. Puisque les parties  $F_n$  sont fermées, alors  $x \in \bigcap_{n \geq 1} F_n$ . Soit  $y \in \bigcap_{n \geq 1} F_n$ , alors  $d(x, y) < \text{diam} F_n$  pour tout  $n \geq 0$  et puisque  $\text{diam} F_n \rightarrow 0$  on conclut que  $x = y$  et donc  $\bigcap_{n \geq 1} F_n = \{x\}$ .

$\impliedby$ ) Soit  $(x_n)$  une suite de Cauchy dans  $\mathbb{X}$ . Alors, pour tout  $\varepsilon = \frac{1}{2^k}$ ,  $k \geq 0$ , il existe  $n_k \in \mathbb{N}$  tel que  $d(x_n, x_{n_k}) < \frac{1}{2^k}$  pour tout  $n \geq n_k$ . Si on note par  $F_{k+1}$  la boule fermée de centre  $x_{n_{k+1}}$  et de rayon  $\frac{1}{2^k}$  on obtient :

$$F_1 \supset F_2 \supset \dots \supset F_n \supset F_{n+1} \supset \dots$$

tel que  $\text{diam} F_n \rightarrow 0$ . Ainsi, par hypothèse  $\bigcap_{n \geq 1} F_n = \{x\}$  et donc la suite extraite  $(x_{n_k})$  est convergente vers  $x$ . En utilisant la proposition (3.5(4)) on conclut que  $x_n \rightarrow x$  ce qui montre que  $(\mathbb{X}, d)$  est complet.

**Exemple 3.5.**  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est complet (voir Remarque (A.7)).

**Remarque 3.5.** La complétude n'est pas une propriété topologique. On a vu dans l'exemple (1.29) que  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  et  $(] - 1, 1[, |\cdot|)$  sont homéomorphe mais  $\mathbb{R}$  est complet cependant  $] - 1, 1[$  n'est pas complet.

**Proposition 3.11.** Le produit d'un nombre fini d'espaces métriques est complet si et seulement si tous ses facteurs sont complets.

**Preuve.** Exercice.

## 3.2 Point fixe des applications contractantes

**Théorème 3.2 (Théorème de point fixe de Picard-Banach).** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique complet. Si  $f : \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{X}$  est une contraction (voir la définition (2.15)) alors elle admet un unique point fixe  $x \in \mathbb{X}$ , c-à-d.  $f(x) = x$ .

**Preuve.** On considère une suite récurrente donnée par  $x_{n+1} = f(x_n)$  avec  $x_0 \in \mathbb{X}$ . Pour tout  $n, m \in \mathbb{N}$  si on suppose que  $n > m$  on obtient :

$$(1) \quad d(x_n, x_m) \leq \sum_{\ell=m}^n d(x_{\ell+1}, x_\ell) = \sum_{\ell=m}^{n-1} d(f^\ell(x_1), f^\ell(x_0)).$$

D'autre part, en utilisant la propriété de contraction on obtient :

$$(2) \quad d(f^\ell(x_1), f^\ell(x_0)) \leq kd(f^{\ell-1}(x_1), f^{\ell-1}(x_0)) \leq k^\ell d(x_1, x_0).$$

Maintenant, en gardant à l'esprit que  $0 < k < 1$  et en utilisant (1) et (2) on obtient :

$$(3) \quad d(x_n, x_m) \leq \sum_{\ell=m}^{n-1} k^\ell d(x_1, x_0) = k^m \frac{1 - k^{n-m-1}}{1 - k} d(x_1, x_0) \leq \frac{k^m}{1 - k} d(x_1, x_0).$$

Puisque  $\lim_{m \rightarrow \infty} \frac{k^m}{1 - k} = 0$ , on conclut de l'inégalité (3) que  $(x_n)$  est une suite de Cauchy et donc convergente vers  $x \in \mathbb{X}$  car  $(\mathbb{X}, d)$  est complet. Puisque  $f$  est continue on obtient :

$$f(x) = f\left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n\right) = \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} (x_{n+1}) = x.$$

Ainsi,  $x$  est un point fixe de  $f$ .

Pour l'unicité, supposons que  $x_1$  et  $x_2$  sont deux points fixes de  $f$ . On a alors :

$$d(x_1, x_2) = d(f(x_1), f(x_2)) \leq kd(x_1, x_2) \implies (1 - k)d(x_1, x_2) \leq 0.$$

Puisque  $0 < k < 1$  on conclut de la dernière inégalité que  $x_1 = x_2$ .

**Remarque 3.6. 1)** Une application qui possède un point fixe ou plusieurs points fixes n'est pas forcément une application contractante.

**2)** L'hypothèse "  $f$  contractante " ne peut être remplacée en général par l'hypothèse plus faible  $d(f(x), f(y)) \leq d(x, y)$  pour tout  $x \neq y$ , comme le montre l'exemple suivant :

$$f : (\mathbb{R}, |\cdot|) \longrightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|) \text{ telle que } f(x) = \sqrt{1 + x^2}.$$

**3)** L'hypothèse "  $\mathbb{X}$  est complet " est fondamentale. Par exemple si  $\mathbb{X} = ]0, \frac{1}{4}[$  (n'est pas complet) et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{X}$  définie par  $f(x) = x^2$ , alors  $f$  est une contraction sur  $\mathbb{X}$  qui n'admet aucun point fixe dans  $\mathbb{X}$ .

Ce théorème se généralise facilement de la manière suivante.

**Théorème 3.3.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique complet et  $f : (\mathbb{X}, d) \longrightarrow (\mathbb{X}, d)$ . S'il existe  $n \in \mathbb{N}^*$  telle que  $f^n$  soit contractante, alors  $f$  admet un unique point fixe.

**Preuve.** Puisque  $(\mathbb{X}, d)$  est complet et  $f^n$  une application contractante, alors  $f^n$  possède un unique point fixe  $x_0 \in \mathbb{X}$ . Comme  $f^n(f(x_0)) = f(f^n(x_0)) = f(x_0)$  on en déduit, par l'unicité du point fixe de  $f^n$ , que  $f(x_0) = x_0$  d'où  $x_0$  est l'unique point fixe de  $f$ .

**Corollaire 3.1.** Si  $f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  avec  $|f'| \leq k < 1$ , alors  $f$  possède un unique point fixe.

**Preuve.** En utilisant la proposition (2.15) on conclut que  $f$  est une contraction sur  $\mathbb{R}$  et puisque  $\mathbb{R}$  est complet on conclut d'après le théorème (3.2) que  $f$  possède un unique point fixe.

**Exemple 3.6.** Soit  $f : [0, 1] \rightarrow [0, 1]$  définie par  $f(x) = \frac{e^x}{5}$ . On a  $|f'(x)| = \frac{e^x}{5} \leq \frac{e}{5} < 1$  et  $[0, 1]$  est complet car est un fermé dans  $\mathbb{R}$  qui est complet. Donc, en utilisant le théorème (3.2) on conclut que  $f$  possède un unique point fixe.

Chougui-Nadhir

---

# CHAPITRE 4

---

## ESPACES COMPACTS

### 4.1 Compacité dans les espaces topologiques

#### 4.1.1 Espaces et parties compacts

Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $\{O_i : i \in I\}$  une famille d'ouverts de  $\mathbb{X}$ .

**Définition 4.1.** On dit que la famille  $\{O_i : i \in I\}$  est un recouvrement d'ouverts de  $\mathbb{X}$  si  $\mathbb{X} = \bigcup_{i \in I} O_i$ .

**Définition 4.2.** On dit que la famille  $\{O_i : i \in I\}$  est un recouvrement d'ouverts d'une partie  $A$  de  $\mathbb{X}$  si  $A \subseteq \bigcup_{i \in I} O_i$ .

**Définition 4.3 (Borel-Lebesgue).** L'espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est dit *compact* s'il est séparé et pour tout recouvrement d'ouverts  $\{O_i : i \in I\}$  de  $\mathbb{X}$  on peut extraire un sous-recouvrement fini. Autrement dit :

$$(4.1) \quad \left( \mathbb{X} = \bigcup_{i \in I} O_i \right) \implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } \mathbb{X} = \bigcup_{i \in J} O_i \right).$$

Par complétude dans la définition (4.3) on obtient la définition suivante.

**Définition 4.4.** L'espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est dit *compact* s'il est séparé et pour toute famille de fermés  $\{F_i : i \in I\}$  de  $\mathbb{X}$  ayant une intersection vide, on peut extraire une sous famille finie ayant la même propriété. Autrement dit :

$$(4.2) \quad \left( \bigcap_{i \in I} F_i = \emptyset \right) \implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } \bigcap_{i \in J} F_i = \emptyset \right).$$

**Exemple 4.1. 1)** L'espace  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est séparé, mais n'est pas compact car la famille  $\{]-n, +n[ : n \in \mathbb{N}\}$  est un recouvrement ouvert de  $\mathbb{R}$  qui n'admet aucun sous-recouvrement fini de  $\mathbb{R}$ .

2) L'espace  $(\mathbb{R}, \mathcal{P}(\mathbb{R}))$  est séparé, mais n'est pas compact car la famille  $\{\{x\} : x \in \mathbb{R}\}$  est un recouvrement ouvert de  $\mathbb{R}$  qui n'admet aucun sous-recouvrement fini de  $\mathbb{R}$ .

3) Tout espace séparé et fini est compact.

**Définition 4.5.** Une partie  $A$  d'un espace topologique séparé  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est dite compacte si le sous-espace topologique  $(A, \mathcal{T}_A)$  est compact. Autrement dit :

$$(4.3) \quad \left( A \subset \bigcup_{i \in I} O_i \right) \implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \subset \bigcup_{i \in J} O_i \right).$$

**Remarque 4.1.** La propriété de *Borel-Lebesgue* dans  $(A, \mathcal{T}_A)$  s'écrit avec les ouverts de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  sous la forme (4.3).

**Proposition 4.1.** Une partie  $A$  d'un espace topologique séparé  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est compacte si et seulement si pour toute famille de fermés  $\{F_i : i \in I\}$  de  $\mathbb{X}$  on a :

$$(4.4) \quad \left( A \cap \left( \bigcap_{i \in I} F_i \right) = \emptyset \right) \implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \cap \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \emptyset \right).$$

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que  $A$  est compact, alors on a

$$\left( A \cap \left( \bigcap_{i \in I} F_i \right) = \emptyset \right) \implies \left( A \subset \mathcal{C}_{\mathbb{X}} \left( \bigcap_{i \in I} F_i \right) = \bigcup_{i \in I} \mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i \right)$$

En utilisant la définition (4.5), puisque  $\{\mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i : i \in I\}$  est une famille d'ouverts de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ , on déduit que :

$$\exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \subset \mathcal{C}_{\mathbb{X}} \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \bigcup_{i \in J} \mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i.$$

ce qui montre que :

$$\exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \cap \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \emptyset.$$

$\Leftarrow$ ) D'une part on a :

$$\left( A \subset \mathcal{C}_{\mathbb{X}} \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \bigcup_{i \in J} \mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i \right) \iff \left( A \cap \left( \bigcap_{i \in I} F_i \right) = \emptyset \right).$$

D'autre part, en utilisant (4.4) on obtient :

$$\begin{aligned} \left( A \cap \left( \bigcap_{i \in I} F_i \right) = \emptyset \right) &\implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \cap \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \emptyset \right) \\ &\implies \left( \exists J \text{ (fini) } \subset I \text{ tel que } A \subset \mathcal{C}_{\mathbb{X}} \left( \bigcap_{i \in J} F_i \right) = \bigcup_{i \in J} \mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i \right). \end{aligned}$$

et puisque  $\{\mathcal{C}_{\mathbb{X}} F_i : i \in I\}$  est une famille d'ouverts de  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  on conclut que  $A$  est compact .

**Exemple 4.2.** 1)  $A = ]0, 1]$  n'est pas compact car  $I_n = ]\frac{1}{n}, 1]$  est une suite d'ouverts de  $A$  recouvrant  $A$  et dont on ne peut extraire aucun sous recouvrement fini.  
 2) Toute partie finie d'un espace séparé est compacte.

### 4.1.2 Propriétés des espaces topologiques compacts

**Proposition 4.2.** Dans un espace topologique séparé, une partie compacte est fermée.

**Preuve.** Soit  $K$  une partie compacte dans un espace topologique séparé  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ . Il suffit de montrer que  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}K$  est ouvert. Soit  $x \in \mathcal{C}_{\mathbb{X}}K$ . Comme  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est séparé, pour tout  $y \in K$  ils existent deux ouverts  $V_{x,y} \in \mathcal{V}(x)$  et  $W_{x,y} \in \mathcal{V}(y)$  tels que  $V_{x,y} \cap W_{x,y} = \emptyset$ . La famille  $\{W_{x,y} : y \in K\}$  est un recouvrement d'ouverts de  $K$  qui est compact, donc on peut extraire un sous-recouvrement d'ouverts fini  $\{W_{x,y_i} : i = 1, \dots, n\}$  tel que  $K \subset \bigcup_{i=1}^n W_{x,y_i}$ . Si on prend  $V = \bigcap_{i=1}^n V_{x,y_i}$  on obtient  $V \in \mathcal{V}(x)$  et  $V \subset \mathcal{C}_{\mathbb{X}}K$  ce qui montre que  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}K$  est ouvert.

**Proposition 4.3.** Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est un espace topologique compact et  $F \subset \mathbb{X}$ , alors  $F$  est compact si et seulement si  $F$  est un fermé de  $X$ .

**Preuve.**  $\implies$ ) Évidente d'après la proposition précédente.

$\impliedby$ ) Supposons que  $F$  est un fermé de  $\mathbb{X}$ . Alors, si  $\{F_i : i \in I\}$  est une famille de fermés de  $\mathbb{X}$  telle que  $F \cap (\bigcap_{i \in I} F_i) = \emptyset$ , on obtient  $\bigcap_{i \in I} (F \cap F_i) = \emptyset$ . Donc, d'après la définition (4.4) il existe  $J$  (fini)  $\subset I$  tel que  $\emptyset = \bigcap_{i \in J} (F \cap F_i) = F \cap (\bigcap_{i \in J} F_i)$ . Donc,  $F$  est compact d'après la proposition (4.1).

**Proposition 4.4.** Dans un espace topologique séparé, une union finie de compacts est compacte.

**Preuve.** Soit  $\{K_k : k = 1, \dots, n\}$  une famille finie de compacts dans un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et soit  $K = \bigcup_{k=1}^n K_k$ . Alors, tout recouvrement d'ouverts  $\{O_i : i \in I\}$  de  $K$  est un recouvrement d'ouverts de  $K_k$ , pour tout  $k = 1, \dots, n$ . Donc, il existe  $J_k$  (fini)  $\subset I$  tel que  $K_k \subset \bigcup_{i \in J_k} O_i$ , pour tout  $k = 1, \dots, n$ . On prend  $J = J_1 \cup \dots \cup J_n$ , alors  $\bigcup_{i \in J} O_i$  est un sous-recouvrement fini de  $K$  et donc  $K$  est compact.

**Proposition 4.5.** Dans un espace topologique séparé, une intersection quelconque de parties compactes est compacte.

**Preuve.** Soit  $\{K_i : i \in I\}$  une famille de compacts dans un espace topologique séparé  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et soit  $K = \bigcap_{i \in I} K_i$ . Alors,  $K$  est un fermé (car c'est une intersection de fermés) dans un compacts  $K_{i_0}$ ,  $i_0 \in I$ . Donc, d'après la proposition (4.3)  $K$  est compact.

**Lemme 4.1 (Bolzano-Weierstrass).** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  un espace topologique compact. Alors, toute partie non finie de  $\mathbb{X}$  possède au moins un point d'accumulation.

**Preuve.** Si  $A$  est une partie non finie de  $\mathbb{X}$  qui ne possède aucun point d'accumulation, alors pour tout  $x \in \mathbb{X}$  il existe un voisinage ouvert  $V_x \in \mathcal{V}(x)$  tel que  $V_x \cap A = \begin{cases} \{x\} & \text{si } x \in A, \\ \emptyset & \text{si } x \notin A. \end{cases}$  d'où la famille  $\{V_x : x \in \mathbb{X}\}$  est un recouvrement d'ouverts de  $\mathbb{X}$  qui est compact. Donc, on peut extraire un sous-recouvrement finie  $\{V_{x_i} : i = 1, \dots, n\}$  tel que  $\mathbb{X} = \bigcup_{i=1}^n V_{x_i}$ . Mais,  $A = A \cap \mathbb{X} = A \cap \left( \bigcup_{i=1}^n V_{x_i} \right) = \bigcup_{i=1}^n (A \cap V_{x_i})$  et donc  $A$  contient au plus  $n$  éléments ce contredit que  $A$  est infini.

**Lemme 4.2 (Weierstrass).** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$ ,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques tel que  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  est séparé et soit  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une application continue. Si  $A$  est une partie compacte dans  $\mathbb{X}$ , alors  $f(A)$  est une partie compacte dans  $\mathbb{Y}$ .

**Preuve.** Soit  $\{O_i : i \in I\}$  un recouvrement d'ouverts de  $f(A)$ , c-à-d.  $f(A) \subset \bigcup_{i \in I} O_i$ . Comme  $f$  est continue, la famille  $\{f^{-1}(O_i) : i \in I\}$  est un recouvrement d'ouverts de  $A$  et par compacité de  $A$ , il existe  $J$  fini  $J \subset I$  tel que  $A \subset \bigcup_{i \in J} f^{-1}(O_i) = f^{-1}\left(\bigcup_{i \in J} O_i\right)$ . Comme  $f(A) \subset f\left(f^{-1}\left(\bigcup_{i \in J} O_i\right)\right) \subset \bigcup_{i \in J} O_i$ , on en déduit que  $f(A)$  est une partie compacte dans  $\mathbb{Y}$ .

**Remarque 4.2.** D'après la proposition précédente on conclut que la compacité est une propriété topologique.

Le corollaire suivant est une version du théorème des valeurs extrêmes.

**Corollaire 4.1 (Heine).** Si  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est un espace topologique compact et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{R}, |\cdot|)$  est une application continue, alors  $f$  est bornée sur  $\mathbb{X}$  et ils existent  $a, b \in \mathbb{X}$  tels que  $f(a) = \sup_{x \in \mathbb{X}} f(x)$  et  $f(b) = \inf_{x \in \mathbb{X}} f(x)$ .

**Preuve.** Puisque  $f$  est continue et  $\mathbb{X}$  est compact, alors  $f(\mathbb{X})$  est une partie compacte de  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  (voir Lemme (4.2)). On en déduit que  $f(\mathbb{X})$  est fermée et bornée (voir la proposition (4.2)). Soit  $M = \sup f(\mathbb{X})$ , alors comme  $f(\mathbb{X})$  est fermée on a  $M \in f(\mathbb{X})$  et donc il existe  $a \in \mathbb{X}$  tel que  $f(a) = M = \sup_{x \in \mathbb{X}} f(x)$ . On montre de même que l'inf est atteint.

**Remarque 4.3.** Le corollaire précédent montre que les applications continues sur un compact et à valeurs dans  $\mathbb{R}$  atteignent leurs bornes.

**Proposition 4.6.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  un espace compact,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  un espace séparé et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une application continue, alors  $f$  est fermée.

**Preuve.** Soit  $F$  une partie fermée de  $\mathbb{X}$ , alors  $F$  est compacte (voir la proposition (4.3) et donc  $f(F)$  est compact (voir le lemme (4.2)) d'où  $f(F)$  est fermée (voir la proposition (4.2)).

**Proposition 4.7.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  un espace compact,  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  un espace séparé et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une bijection continue, alors  $f$  est un homéomorphisme.

**Preuve.** Il suffit de montrer que  $f^{-1}$  est continue. Soit  $g = f^{-1}$ . Si  $F$  est un fermé de  $\mathbb{X}$ , alors il est compact et donc  $f(F)$  est compact. Mais, une partie compacte d'un espace séparé est fermée et donc  $g^{-1}(F) = f(F)$  est fermé. Donc,  $g = f^{-1}$  est continue.

**Théorème 4.1 (Théorème de Tychonoff).** Soit  $\{(\mathbb{X}_i, \mathcal{T}_i) : i \in I\}$  une famille d'espaces topologiques, alors  $\prod_{i \in I} \mathbb{X}_i$  est compact si et seulement si  $\mathbb{X}_i$  est compact pour tout  $i \in I$ .

**Preuve.** On admettra ce résultat dans le cas général. On le démontre ici simplement dans le cas d'un produit fini d'espaces compacts. Donc, il suffit de le faire pour le produit de deux espaces compacts.

$\implies$ ) Si  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est compact, alors  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont compacts car ils sont les images des projections continues  $P_{\mathbb{X}}(\mathbb{X} \times \mathbb{Y}) = \mathbb{X}$  et  $P_{\mathbb{Y}}(\mathbb{X} \times \mathbb{Y}) = \mathbb{Y}$ .

$\impliedby$ ) Supposons que  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont compacts. Soit  $\{O_i : i \in I\}$  un recouvrement ouvert de  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$ . Alors, pour tout  $(x, y) \in \mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  ils existent  $U_{(x,y)} \in \mathcal{T}_{\mathbb{X}}$  et  $V_{(x,y)} \in \mathcal{T}_{\mathbb{Y}}$  tels que  $(x, y) \in U_{(x,y)} \times V_{(x,y)} \subseteq O_{(x,y)}$  avec  $O_{(x,y)} \in \{O_i : i \in I\}$ . On remarque que pour tout  $x \in \mathbb{X}$  la famille  $\{V_{(x,y)} : y \in \mathbb{Y}\}$  est un recouvrement ouvert de l'espace compact  $\mathbb{Y}$  et donc on peut extraire un sous-recouvrement fini  $\{V_{(x,y_i)} : i = 1, \dots, n\}$  pour ce dernier. D'autre part, si on prend  $W_x = \bigcap_{i=1}^n U_{(x,y_i)}$  alors la famille  $\{W_x : x \in \mathbb{X}\}$  est un recouvrement ouvert de l'espace compact  $\mathbb{X}$  et donc on peut extraire un sous-recouvrement fini  $\{W_{x_j} : j = 1, \dots, m\}$ . On en déduit que la famille  $\{W_{x_j} \times V_{(x_j,y_i)} : i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m\}$  est un recouvrement fini de  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$ . Mais, on a :

$$W_{x_j} \times V_{(x_j,y_i)} \subseteq U_{(x_j,y_i)} \times V_{(x_j,y_i)} \subseteq O_{(x_j,y_i)}, \forall 1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m.$$

Donc, la famille  $\{O_{(x_j,y_i)} : i = 1, \dots, n \text{ et } j = 1, \dots, m.\}$  est un recouvrement ouvert fini de  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  ce qui montre que  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est compact.

**Définition 4.6 (Compacité relative).** Une partie  $A$  est dite *relativement compacte* dans un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  si  $\text{Adh}(A)$  est compacte.

**Exemple 4.3. 1)** Toute partie non vide d'un espace compact est relativement compacte.

**2)** Toute partie compacte est relativement compacte.

**Définition 4.7 (Compacité locale).** On dit qu'un espace  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  est *localement compacte* s'il est séparé et tout point de  $X$  possède au moins un voisinage compact.

**Exemple 4.4. 1)**  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est localement compact car il est séparé et on a  $[x-r, x+r]$  est un voisinage compact de tout  $x \in \mathbb{R}$ .

**2)** Tout espace discret est localement compact car il est séparé et on a  $\{x\}$  est un voisinage compact de tout point  $x$  de cet espace.

## 4.2 Compacité dans les espaces métriques

Les définitions de la compacité dans un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  sont les mêmes que ceux qu'on a vus dans un espace topologique (voir la section précédente (4.1)).

**Remarque 4.4.** Dans un espace topologique abstrait il n'y a pas de notion de distance et donc on a pas parler de parties bornées.

### 4.2.1 Espaces précompacts et séquentiellement compacts

**Définition 4.8.** Soit  $A$  une partie d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ . On dit que  $A$  est *bornée* s'il existe une boule  $B(x, r)$  de centre  $x$  et de rayon  $r > 0$  telle que  $A \subseteq B(x, r)$ .

**Définition 4.9.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$ . On dit que  $A$  est *séquentiellement compact* si toute suite de  $A$  admet une sous suite convergente.

**Définition 4.10.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$ . On dit que  $A$  est *précompacte* (ou *totalemtent bornée*) si pour tout  $r > 0$ , ils existent des points  $x_1, \dots, x_n$  dans  $A$  tels que  $A \subseteq \bigcup_{i=1}^n B(x_i, r)$ .

**Remarque 4.5.** D'après les deux définitions (4.8) et (4.10), toute partie précompacte est bornée.

**Exemple 4.5.**

1) Toute partie finie  $A$  d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est séquentiellement compact car si  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est une suite de  $A$ , alors au moins l'un des éléments  $x \in A$  doit se répète une infinité de fois dans cette suite et donc la suite  $(x_0, \dots, x_i, x, x, \dots)$  est convergente.

2) Toute partie finie  $A$  d'un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$  est précompact car pour tout  $r > 0$ , ils existent des points  $x_1, \dots, x_n$  dans  $A$  tels que  $A \subseteq \bigcup_{i=1}^n B(x_i, r)$ .

3) Si  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est une suite convergente vers  $x_0$  dans un espace métrique  $(\mathbb{X}, d)$ , alors l'ensemble  $A = \{x_n : n \geq 0\} \cup \{x_0\}$  est précompact car pour tout  $\varepsilon > 0$  il existe  $n_0 \in \mathbb{N}$  tel que

$$\forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 \implies d(x_n, x_0) < \varepsilon.$$

et donc  $A \subseteq \bigcup_{k=1}^{n_0-1} B(x_k, \varepsilon) \cup B(x_0, \varepsilon)$ .

**Lemme 4.3.** Si  $\{O_i : i \in I\}$  un recouvrement ouvert d'un espace métrique séquentiellement compact  $(\mathbb{X}, d)$ . Alors, il existe  $r > 0$  tel que pour tout  $x \in \mathbb{X}$  la boule  $B(x, r)$  est contenue dans l'un des ouverts  $O_i$ .

**Preuve.** Supposons que pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$  il existe un point  $x_n \in \mathbb{X}$  tel que la boule  $B(x_n, \frac{1}{n})$  n'est pas contenue dans chacun des ouverts  $O_i$ , c-à-d.  $B(x_n, \frac{1}{n}) \cap \bigcap_{i \in I} O_i \neq \emptyset$  pour tout  $i \in I$ . Puisque  $(\mathbb{X}, d)$  est séquentiellement compact, alors  $(x_n)$  possède une sous-suite  $(x_{n_k})$  convergente. Soit  $x_{n_k} \longrightarrow x \in \mathbb{X}$ , alors il existe au moins  $i_0 \in I$  tel

que  $x \in O_{i_0}$  et donc il existe  $r > 0$  tel que  $x \in B(x, r) \subset O_{i_0}$ . D'autre part, puisque  $x_{n_k} \rightarrow x$  alors la boule  $B(x, \frac{r}{2})$  contient une infinité de points de  $(x_{n_k})$  et donc il existe  $n_p > \frac{2}{r}$  tel que  $x_{n_p} \in B(x, \frac{r}{2})$  ce qui entraîne que  $B(x_{n_p}, \frac{1}{n_p}) \subset B(x, r) \subset O_{i_0}$ , ce qui est une contradiction.

### 4.2.2 Propriétés des espaces métriques compacts

**Théorème 4.2.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique et  $A$  une partie fermée de  $\mathbb{X}$ . Alors, les assertions suivantes sont équivalentes.

- (1)  $A$  est compact.
- (2) Si  $\mathcal{F} = \{F_i : i \in I\}$  est une famille de parties fermées de  $A$  telles que pour tout  $F_1, \dots, F_n \in \mathcal{F}$  on a  $\bigcap_{i=1}^n F_i \neq \emptyset$ , alors  $\bigcap_{i \in I} F_i \neq \emptyset$ .
- (3)  $A$  est séquentiellement compact.
- (4) Toute partie infinie de  $A$  possède un point d'accumulation.
- (5)  $A$  est complet et précompact.

**Preuve.**

(1)  $\implies$  (2) Supposons que  $A$  est compact et soit  $\mathcal{F} = \{F_i : i \in I\}$  est une famille de parties fermées de  $A$  telles que pour tout  $F_1, \dots, F_n \in \mathcal{F}$  on a  $\bigcap_{i=1}^n F_i \neq \emptyset$ . Alors, si  $\bigcap_{i \in I} F_i = \emptyset$ , on en déduit que la famille  $\{\mathbb{C}_{\mathbb{X}} F_i : i \in I\}$  est un recouvrement ouvert de  $\mathbb{X}$  et donc de  $A$ . Puisque  $A$  est compacte, ils existent  $F_1, \dots, F_n \in \mathcal{F}$  tels que  $A \subseteq \bigcup_{i=1}^n \mathbb{C}_{\mathbb{X}} F_i = \mathbb{C}_{\mathbb{X}} \bigcap_{i=1}^n F_i$  et puisque  $F_i \subseteq A$  pour tout  $i = 1, \dots, n$  on conclut que  $\bigcap_{i=1}^n F_i = \emptyset$ , qui est une contradiction au fait que  $\bigcap_{i=1}^n F_i \neq \emptyset$ .

(2)  $\implies$  (1) Soit  $\{O_i : i \in I\}$  un recouvrement ouvert de  $A$ , c-à-d.  $A \subseteq \bigcup_{i \in I} O_i$  et donc  $\bigcap_{i \in I} \mathbb{C}_A O_i = \emptyset$  d'où  $\bigcap_{i=1}^n \mathbb{C}_A O_i = \emptyset$  (d'après (2)) ce qui montre que  $A \subseteq \bigcup_{i=1}^n O_i$  et donc  $A$  est une partie compact.

(3)  $\implies$  (4) Si  $K$  est une partie infinie de  $A$ , alors  $K$  contient une suite de points distincts  $(x_n)$ ; par (3) il existe une sous-suite  $(x_{n_k})$  convergente vers  $x$ . Donc  $x$  est un point d'accumulation de  $K$ .

(4)  $\implies$  (3) Supposons que  $(x_n)$  est une suite de points distincts dans  $A$ . En utilisant (4), on conclut que  $(x_n)$  possède un point d'accumulation  $x \in A$  car  $A$  est fermé. La boule  $B(x, 1)$  contient une infinité d'éléments de la suite  $(x_n)$ , on choisi  $x_{n_1} \in B(x, 1)$ . La boule  $B(x, \frac{1}{2})$  contient une infinité d'éléments de la suite  $(x_n)$ , on choisi  $x_{n_2} \in B(x, \frac{1}{2})$  avec  $n_2 > n_1$ . On répète ceci, on choisi  $x_{n_3} \in B(x, \frac{1}{3})$  avec  $n_3 > n_2$ . Donc on peut choisir une sous-suite  $(x_{n_k})$ , tel que  $n_{k+1} > n_k$  et  $x_{n_k} \in B(x, \frac{1}{k})$  pour tout  $k = 1, 2, \dots$ . Il est clair que cette sous suite converge vers  $x$ .

(1)  $\implies$  (4) ( Voir le lemme (4.1) )

(1)  $\implies$  (5) Supposons que  $A$  est compact.

• Soit  $(x_n)$  une suite de Cauchy dans  $A$ . Puisque **(1)**  $\implies$  **(4)**  $\iff$  **(3)**, il existe une sous-suite  $(x_{n_k})$  telle que  $x_{n_k} \rightarrow x$  d'où  $x_n \rightarrow x$  et donc  $A$  est complet.

• Pour tout  $r > 0$  la famille  $\{B(x, r) : x \in A\}$  est un recouvrement ouverts de  $A$  et donc il existe un sou-recouvrement ouvert fini  $\{B(x_i, r) : i = 1, \dots, n\}$  de  $A$ , c-à-d. ils existent des points  $x_1, \dots, x_n$  dans  $A$  tels que  $A \subseteq \bigcup_{i=1}^n B(x_i, r)$  ce qui montre que  $A$  est précompact.

**(5)**  $\implies$  **(3)** Soit  $(x_n)$  une suite dans  $A$  et  $(r_n)$  une suite décroissante de nombres positifs tels que  $(r_n) \rightarrow 0$ . En utilisant **(5)** on conclut qu'il existe un recouvrement fini de  $A$  par les boules  $\{B(x_i, r_1) : i = 1, \dots, n\}$ . Il existe donc une boule  $B(y_1, r_1)$  qui contient un nombre infini d'éléments de  $(x_n)$ . Soit  $\mathbb{N}_1 = \{n \in \mathbb{N} : d(y_1, x_n) < r_1\}$ . Considérons maintenant la suite  $\{x_n : n \in \mathbb{N}_1\}$  et les boules de rayon  $r_2$ . On répète le processus, il existe  $y_2 \in A$  tel que  $\mathbb{N}_2 = \{n \in \mathbb{N}_1 : d(y_2, x_n) < r_2\}$  est un ensemble infini. Par induction on peut montrer que pour chaque  $i \geq 1$  on choisit un point  $y_k \in A$  et un ensemble infini  $\mathbb{N}_k$  tel que  $\mathbb{N}_{k+1} \subset \mathbb{N}_k$  et  $\{x_n : n \in \mathbb{N}_k\} \subset B(y_k, r_k)$ . Si on pose  $F_k = \text{Adh}\{x_n : n \in \mathbb{N}_k\}$ , alors  $F_{k+1} \subset F_k$  et  $\text{diam} F_k \leq 2r_k$ . Puisque  $A$  est complet, alors le théorème de Cantor implique que  $\bigcap_k F_k = \{x\}$ . Si on choisit  $n_k \in \mathbb{N}_k$  alors  $(x_{n_k})$  est une sous-suite de  $(x_n)$  convergente vers  $x$  et donc  $A$  est séquentiellement compact.

**(5)**  $\implies$  **(1)** Soit  $G = \{O_i : i \in I\}$  un recouvrement ouvert de  $A$ . Puisque  $A$  est précompact, alors pour tout  $r > 0$  ils existent  $x_1, \dots, x_n \in A$  tels que  $A \subseteq \bigcup_{k=1}^n B(x_k, r)$ . Mais, pour tout  $1 \leq k \leq n$  il existe  $O_k \in G$  tel que  $x_k \in O_k$ . Donc, il suffit de choisir  $r > 0$  tel que  $B(x_k, r) \subset O_k$  pour tout  $1 \leq k \leq n$  ( voir le lemme 4.3). On en déduit que  $A \subseteq \bigcup_{k=1}^n B(x_k, r) \subset \bigcup_{k=1}^n O_k$ , ce qui montre que la famille  $\{O_k : k = 1, \dots, n\}$  est un recouvrement ouvert fini de  $A$  et donc  $A$  est compact.

**(3)**  $\implies$  **(5)** Soit  $(x_n)$  une suite de Cauchy dans  $A$ , alors **(3)** implique qu'il existe une sous suite  $(x_{n_k})$  telles que  $x_{n_k} \rightarrow x$ . Puisque  $d(x_n, x) \leq d(x_n, x_{n_k}) + d(x_{n_k}, x)$ , alors  $x_n \rightarrow x$ .

**Proposition 4.8.**

- 1) Pour tout  $a, b \in \mathbb{R}$  l'intervalle fermé  $[a, b]$  est compact dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ .
- 2) Une partie  $A$  de  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est compacte si et seulement si elle est fermée et bornée.

**Preuve.** 1) L'intervalle  $[a, b]$  est fermé dans  $\mathbb{R}$  qui est complet et donc compact. Donc, d'après le théorème précédent il suffit de montrer qu'il est précompact. En effet, pour tout  $r > 0$  on peut trouver  $a = x_1, x_2, \dots, x_n = b$  tels que  $x_i - x_{i-1} < r$  et  $[a, b] \subseteq \bigcup_{i=1}^n ]x_i - r, x_i + r[$ .

2)  $\implies$ ) Soit  $A$  un compact dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ , alors il est complet et précompact, d'après le théorème précédent, et donc il est fermé et borné (voir la proposition (3.9) et la remarque (4.5) ).

$\iff$ ) Soit  $A$  une partie fermée et bornée dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$ , alors il existe un intervalle fermé et borné  $[a, b]$  tel que  $A \subset [a, b]$  et puisque  $[a, b]$  est compact alors  $A$  est compacte

(voir la proposition (4.3) ).

**Exemple 4.6.**

- 1) Toute partie bornée et fermée de  $(\mathbb{R}^2, d_2)$  est compacte.
- 2) Toute partie non-bornée ou bien non-fermée de  $(\mathbb{R}^2, d_2)$  n'est pas compacte.
- 3) Le disque fermé  $\{x \in \mathbb{R}^2 : d_2(x, y) \leq r\}$  est compact.
- 4) Les rubans  $[a, b] \times \mathbb{R}$  et  $\mathbb{R} \times [a, b]$  ne sont pas compacts.

**Lemme 4.4 (Heine).** Si  $f : (\mathbb{X}, d_{\mathbb{X}}) \longrightarrow (\mathbb{Y}, d_{\mathbb{Y}})$  est continue et  $\mathbb{X}$  est compact, alors  $f$  est uniformément continue.

**Preuve.** Supposons que  $f$  est continue mais pas uniformément. Alors, il existe  $\varepsilon > 0$  et deux suites  $(x_n)$  et  $(y_n)$  dans  $\mathbb{X}$  telles que :  $d_{\mathbb{X}}(x_n, y_n) < \frac{1}{n}$  et  $d_{\mathbb{Y}}(f(x_n), f(y_n)) \geq \varepsilon$ . Puisque  $\mathbb{X}$  est compact, il existe  $x \in \mathbb{X}$  et une sous-suite  $x_{n_k}$  tels que  $d(x_{n_k}, x) \longrightarrow 0$ . On en déduit que  $d(y_{n_k}, x) \leq d(y_{n_k}, x_{n_k}) + d(x_{n_k}, x) \leq \frac{1}{n} + d(x_{n_k}, x)$  d'où  $y_{n_k} \longrightarrow x$ . Puisque  $f$  est continue il existe  $\delta > 0$  tel que :

$$d_{\mathbb{X}}(x_{n_k}, x) < \delta \implies d_{\mathbb{Y}}(f(x_{n_k}), f(x)) < \frac{\varepsilon}{2}.$$

$$d_{\mathbb{X}}(y_{n_k}, x) < \delta \implies d_{\mathbb{Y}}(f(y_{n_k}), f(x)) < \frac{\varepsilon}{2}.$$

Par conséquent on obtient :

$$d_{\mathbb{Y}}(f(x_{n_k}), f(y_{n_k})) \leq d_{\mathbb{Y}}(f(x_{n_k}), f(x)) + d_{\mathbb{Y}}(f(x), f(y_{n_k})) < \varepsilon$$

ce qui contredit les hypothèses.

En utilisant le lemme précédent on obtient le résultat suivant.

**Corollaire 4.2.** Si  $[a, b] \longrightarrow \mathbb{R}$  est une application continue, alors  $f$  est uniformément continue sur  $[a, b]$ .

**Proposition 4.9.** Soit  $(\mathbb{X}, d)$  un espace métrique. Alors, on a

- 1) Toute partie relativement compacte est précompacte.
- 2) Si  $(\mathbb{X}, d)$  est complet, alors toute partie précompacte est relativement compacte.

**Preuve.**  $\implies$ ) Soit  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$  relativement compacte, alors  $\text{Adh}(A)$  est précompacte d'où  $A$  est précompacte.

$\impliedby$ ) Supposons que  $(\mathbb{X}, d)$  est complet. Si  $A$  est précompact, alors  $\text{Adh}(A)$  est précompact aussi. De plus  $\text{Adh}(A)$  est fermé dans  $\mathbb{X}$  qui est complet et donc complet ce qui montre que  $\text{Adh}(A)$  est compact (voir théorème (4.2) ).

---

# CHAPITRE 5

---

## ESPACES CONNEXES

### 5.1 Connexité dans les espaces topologiques

#### 5.1.1 Espaces et parties connexes

Soient les deux espaces  $(\mathbb{X}, |\cdot|)$  et  $(\mathbb{Y}, |\cdot|)$  tels que  $\mathbb{X} = ]2, 3[ \cup ]4, 5[$  et  $\mathbb{Y} = [2, 3] \cup ]3, 4[$ , les deux parties  $O_1 = ]2, 3[$  et  $O_2 = ]4, 5[$  sont à la fois ouvert et fermé dans  $\mathbb{X}$  car  $O_1 = \mathbb{X} \cap ]2, 3[ = \mathbb{X} \cap [2, 3]$  et  $O_2 = \mathbb{X} \cap ]4, 5[ = \mathbb{X} \cap [4, 5]$ . De plus, on a  $\mathbb{X} = O_1 \cup O_2$  et donc la famille  $\{O_1, O_2\}$  est une partition de  $\mathbb{X}$  en deux ouverts (en deux fermés) disjoints. Dans ce cas on va dire que  $\mathbb{X}$  n'est pas connexe par contre  $\mathbb{Y}$  est connexe car on peut l'écrire sous la forme  $\mathbb{Y} = [2, 4[$ . La connexité que nous allons définir ci-dessous signifie intuitivement qu'un espace est " en un seul morceau " ou encore qu'on ne peut pas le partager en deux parties " éloignées l'une de l'autre ".

**Définition 5.1.** On dit qu'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est *connexe* si et seulement s'il n'existe pas une partition de  $\mathbb{X}$  en deux ouverts non vides. Autrement dit,

$$(5.1) \quad \mathbb{X} \text{ est connexe} \iff \left\{ \begin{array}{l} \text{Il n'existent pas } O_1, O_2 \in \mathcal{T} \text{ tels que :} \\ \bullet O_1 \cup O_2 = \mathbb{X}. \\ \bullet O_1 \cap O_2 = \emptyset. \\ \bullet O_1 \neq \emptyset \text{ et } O_2 \neq \emptyset \end{array} \right.$$

Une définition équivalente de la connexité de  $\mathbb{X}$  est la suivante.

**Définition 5.2.**  $\mathbb{X}$  est connexe si et seulement si pour toute partition de  $\mathbb{X}$  en deux ouverts  $O_1$  et  $O_2$  on a  $O_1 = \emptyset$  ou  $O_2 = \emptyset$ .

**Proposition 5.1.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Les assertions suivantes sont équivalentes.

(1)  $\mathbb{X}$  est connexe.

- (2) Il n'existe pas une partition de  $\mathbb{X}$  en deux ouverts non vides.  
 (3) Il n'existe pas une partition de  $\mathbb{X}$  en deux fermés non vides.  
 (4)  $\emptyset$  et  $\mathbb{X}$  sont les seules parties ouvertes et fermées à la fois dans  $\mathbb{X}$ .  
 (5) Toute partie  $A \subset \mathbb{X}$  telle que  $A \neq \emptyset$  et  $A \neq \mathbb{X}$  possède une frontière non-vide.  
 (6) Il n'existe aucune application continue et surjective de  $\mathbb{X}$  vers un espace discret  $\mathbb{Y}$  contenant deux éléments.  
 (7) Toute application continue  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y} = \{a, b\}$  est constante.

**Preuve.** (1) $\implies$  (2) Par définition.

(2) $\implies$  (3) Supposons qu'il existe une partition de  $\mathbb{X}$  en deux fermés non vides  $F_1$  et  $F_2$  c-à-d.  $F_1 \cup F_2 = \mathbb{X}$  et  $F_1 \cap F_2 = \emptyset$ , alors  $F_1$  et  $F_2$  sont deux ouverts non vides qui forment une partition de  $\mathbb{X}$  car  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}F_1 = F_2$  et  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}F_2 = F_1$ .

(3) $\implies$  (4) Supposons qu'il existe un ensemble  $A$  à la fois ouvert et fermé et différent de  $\mathbb{X}$  et de  $\emptyset$ . On en déduit que  $A$  et  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}A$  forment une partition de  $\mathbb{X}$  en deux fermés non vides.

(4) $\implies$  (5) Supposons que  $A$  est une partie de  $\mathbb{X}$  telle que  $A \neq \emptyset$ ,  $A \neq \mathbb{X}$  et  $Fr(A) = \emptyset$ . On en déduit que  $A$  est à la fois ouverte et fermée.

(5) $\implies$  (6) Supposons qu'il existe une application  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y} = \{a, b\}$  continue et surjective. Alors, la partie  $\{a\}$  est à la fois ouverte et fermée. Donc,  $f^{-1}(\{a\})$  est une partie à la fois ouverte et fermée telle que  $f^{-1}(\{a\}) \neq \emptyset$  et  $f^{-1}(\{a\}) \neq \mathbb{X}$ . De plus,  $Fr(f^{-1}(\{a\})) = \emptyset$ .

(6) $\implies$  (7) Supposons qu'il existe une application  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y} = \{a, b\}$  continue et n'est pas constante, alors  $f$  est surjective.

(7) $\implies$  (1) Supposons que  $\mathbb{X}$  n'est pas connexe, alors ils existent deux parties ouvertes et non vides  $O_1, O_2 \subset \mathbb{X}$  telles que  $O_1 \cup O_2 = \mathbb{X}$  et  $O_1 \cap O_2 = \emptyset$ . Alors, l'application  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{Y} = \{a, b\}$  définie par  $f(x) = a$  si  $x \in O_1$  et  $f(x) = b$  si  $x \in O_2$  est continue mais n'est pas constante.

### Exemple 5.1.

- 1)  $\mathbb{R}$  est connexe.  
 2) Tout espace discret  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  tel que  $\text{card}(\mathbb{X}) \geq 2$  n'est pas connexe. En effet, si  $x \in \mathbb{X}$  alors on a  $\{x\} \cup \mathcal{C}_{\mathbb{X}}\{x\} = \mathbb{X}$  et  $\{x\} \cap \mathcal{C}_{\mathbb{X}}\{x\} = \emptyset$  avec  $\{x\}$  et  $\mathcal{C}_{\mathbb{X}}\{x\}$  sont deux ouverts (deux fermés).  
 3) Il est évident que tout espace muni de la topologie grossière est connexe.

**Définition 5.3.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A$  une partie non-vide de  $\mathbb{X}$ . On dit que  $A$  est *connexe* si et seulement si le sous-espace  $(A, \mathcal{T}_A)$  est connexe. Classiquement, nous considérons l'ensemble vide comme étant connexe.

### Exemple 5.2.

- 1) Tout intervalle de  $\mathbb{R}$  est connexe.  
 2) Toute boule ouverte (fermée) de  $\mathbb{R}^n$  est connexe.  
 3) L'espace  $(\mathbb{R}^*, |\cdot|)$  n'est pas connexe (pourquoi?).

### 5.1.2 Propriétés des espaces connexes

**Proposition 5.2.** *Si une partie  $A$  d'un espace topologique  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  est connexe, alors l'existence de deux ouverts  $O_1, O_2 \in \mathcal{T}$  tels que  $A \subset O_1 \cup O_2$  et  $O_1 \cap O_2 = \emptyset$  entraîne  $A \subset O_1$  ou  $A \subset O_2$ .*

**Preuve.** *Supposons que  $A$  est connexe et soient  $O_1, O_2 \in \mathcal{T}$  tels que  $A \subset O_1 \cup O_2$  et  $O_1 \cap O_2 = \emptyset$ . Alors,  $A = (A \cap O_1) \cup (A \cap O_2)$  et  $(A \cap O_1) \cap (A \cap O_2) = \emptyset$ . Comme  $A$  est connexe on obtient  $(A \cap O_1 = \emptyset)$  ou  $(A \cap O_2 = \emptyset)$  d'où  $(A \subset O_2)$  ou  $(A \subset O_1)$ .*

**Proposition 5.3.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A, B$  deux parties de  $\mathbb{X}$  telles que  $A$  est connexe et  $A \subset B \subset \text{Adh}(A)$ . Alors, on a :*

- 1) *Si  $A$  est connexe, alors  $B$  est connexe.*
- 2) *Si  $A$  est connexe, alors  $\text{Adh}(A)$  est connexe.*
- 3) *Si  $A$  est une partie connexe et dense dans  $\mathbb{X}$ , alors  $\mathbb{X}$  est connexe.*

**Preuve.**

1) *Soit  $f : B \rightarrow \{0, 1\}$  une application continue. Comme  $A$  est connexe et  $f$  est continue sur  $A$ , on obtient que  $f$  est constante sur  $A$ . Comme  $f$  est continue sur  $B$ , l'ensemble  $G = \{x \in B : f(x) \in f(A)\}$  est un fermé de  $B$  contenant  $A$  d'où  $\text{Adh}(A)_B \subset G$ . Donc  $f$  est constante sur l'adhérence de  $A$  dans  $B$  qui est  $\text{Adh}(A)_B = B \cap \text{Adh}(A) = B$ . On en déduit que  $f$  est constante sur  $B$ . Donc,  $B$  est connexe.*

2) *Il suffit de prendre  $B = \text{Adh}(A)$  dans 1).*

3) *On a  $\text{Adh}(A) = \mathbb{X}$  car  $A$  est dense dans  $\mathbb{X}$  et  $\text{Adh}(A)$  est connexe car  $A$  est connexe (voir la question (2)). On en déduit que  $\mathbb{X}$  est connexe.*

**Proposition 5.4.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques et  $f : (\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}}) \rightarrow (\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  une application continue. Si  $\mathbb{X}$  est connexe alors  $f(\mathbb{X})$  est une partie connexe de  $\mathbb{Y}$ .*

**Preuve.** *Soit  $G$  une partie ouverte et fermée de  $f(\mathbb{X})$  pour la topologie induite. Comme  $f$  est continue comme application à valeurs dans  $f(\mathbb{X})$  muni de la topologie induite, on en déduit que  $f^{-1}(G)$  est à la fois ouverte et fermée dans  $\mathbb{X}$ . Puisque  $\mathbb{X}$  est connexe, on en déduit que  $f^{-1}(G) = \emptyset$  ou  $f^{-1}(G) = \mathbb{X}$ . Comme  $f(f^{-1}(G)) = G$  on obtient que  $G = \emptyset$  ou  $G = f(\mathbb{X})$  ce qui montre que  $f(\mathbb{X})$  est connexe.*

**Remarque 5.1.** *D'après la proposition précédente la connexité est une propriété topologique.*

**Proposition 5.5.** *Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique.*

- 1) *Si  $\{A_i : i \in I\}$  est une famille quelconque de parties connexes de  $\mathbb{X}$  telle que  $\bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$ , alors  $\bigcup_{i \in I} A_i$  est connexe.*
- 2) *Si  $\{A_i : i \in I\}$  est une famille quelconque de parties connexes de  $\mathbb{X}$  telle que*

$A_i \cap A_j \neq \emptyset$  pour tout  $i, j \in I$ , alors  $\bigcup_{i \in I} A_i$  est connexe.

3) Si  $\{A_i : i \in I\}$  est une famille quelconque de parties connexes de  $\mathbb{X}$  totalement ordonnée, alors  $\bigcup_{i \in I} A_i$  est connexe.

On va faire la démonstration pour le premier cas seulement.

**Preuve.** Soit  $a \in \bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$ . Si  $f : \bigcup_{i \in I} A_i \longrightarrow \{0, 1\}$  est une application continue, alors  $f|_{A_i}$  est continue, et donc constante par connexité de  $A_i$ . Comme  $a \in A_i$  pour tout  $i \in I$ , on obtient  $f(x) = f(a)$  pour tout  $x \in A_i$ . Donc,  $f(x) = f(a)$  pour tout  $x \in \bigcup_{i \in I} A_i$ , c-à-d.  $f$  est constante sur  $\bigcup_{i \in I} A_i$  ce qui montre que  $\bigcup_{i \in I} A_i$  est connexe.

**Proposition 5.6.** Les parties connexes de  $\mathbb{R}$  sont les intervalles de  $\mathbb{R}$ .

**Preuve.** Supposons que l'ensemble  $A \subset \mathbb{R}$  n'est pas un intervalle de  $\mathbb{R}$ , alors il existe  $(x, y) \in A \times A$  tel que  $x < y$  et  $[x, y] \not\subset A$ , c-à-d. il existe  $z \in \mathbb{R}$  tel que  $x < z < y$  et  $z \notin A$ . Alors,  $O_1 = ]-\infty, z[ \cap A$  et  $O_2 = ]z, +\infty[ \cap A$  sont deux ouverts non vides de  $A$ . De plus, on a  $O_1 \cap O_2 = \emptyset$  et  $O_1 \cup O_2 = A$ . Donc,  $A$  n'est pas connexe.

Réciproquement, Soit  $I$  un intervalle non vide de  $\mathbb{R}$ . Supposons que  $I = O_1 \cup O_2$  tels que  $O_1$  et  $O_2$  deux ouverts non vides de  $I$  avec  $O_1 \cap O_2 = \emptyset$ . Soient  $x \in O_1$  et  $y \in O_2$  tels que  $x < y$  et soit  $z = \sup(O_1 \cap [x, y])$ . D'une part, si  $z \in O_1$  alors  $z < y$  ce qui entraîne l'existence d'un réel  $r > 0$  tel que  $[z, z + r[ \subset O_1 \cap [x, y]$  ce qui contredit la définition de  $z$ . D'autre part, si  $z \in O_2$  alors  $z > x$  ce qui entraîne l'existence d'un réel  $r > 0$  tel que  $]z - r, z] \subset O_2 \cap [x, y]$  ce qui contredit la définition de  $z$ . On en déduit que  $z \notin O_1$  et  $z \notin O_2$  ce qui est impossible car  $[x, y] \subset I$ . Donc  $I$  est connexe.

En utilisant les deux proposition (5.4) et (5.6) on obtient les deux résultats suivants.

**Proposition 5.7.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{R}$  une application continue.

- 1) L'image de toute partie connexe de  $\mathbb{X}$  est un intervalle de  $\mathbb{R}$ .
- 2) Soit  $a, b \in f(\mathbb{X})$ , si  $\mathbb{X}$  est connexe alors l'équation  $f(x) = c$  possède une solution pour tout  $c \in [a, b]$ .

**Proposition 5.8.** Soient  $(\mathbb{X}, \mathcal{T}_{\mathbb{X}})$  et  $(\mathbb{Y}, \mathcal{T}_{\mathbb{Y}})$  deux espaces topologiques. Alors  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est connexe si et seulement si  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  le sont.

**Preuve.** Supposons que  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est connexe. On a  $p_{\mathbb{X}}(\mathbb{X} \times \mathbb{Y}) = \mathbb{X}$  et  $p_{\mathbb{Y}}(\mathbb{X} \times \mathbb{Y}) = \mathbb{Y}$  telles que  $p_{\mathbb{X}}, p_{\mathbb{Y}}$  sont les projection canonique continues. On en déduit que  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont connexes.

Réciproquement, supposons que  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont connexes et soit  $f : \mathbb{X} \times \mathbb{Y} \longrightarrow \{0, 1\}$  une application continue. Donc, il suffit de montrer que  $f$  est constante. Comme  $\mathbb{Y}$  est connexe, alors l'application  $f(x, \cdot) : \mathbb{Y} \longrightarrow \{0, 1\}$  est constante et donc  $f(x, y_1) = f(x, y_2)$  pour tout  $x \in \mathbb{X}$ . Comme  $\mathbb{X}$  est connexe, alors l'application  $f(\cdot, y) : \mathbb{X} \longrightarrow$

$\{0,1\}$  est constante et donc  $f(x_1, y) = f(x_2, y)$  pour tout  $y \in \mathbb{Y}$ . Donc,  $f(x_1, y_1) = f(x_2, y_2)$  pour tout  $(x_1, y_1), (x_2, y_2) \in \mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  ce qui montre que  $f$  est constante et donc  $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est connexe.

Dans le cas général on a le résultat suivant.

**Théorème 5.1.** Soit  $\{(\mathbb{X}_i, \mathcal{T}_i) : i \in I\}$  une famille d'espaces topologiques, alors  $\prod_{i \in I} \mathbb{X}_i$  est connexe si et seulement si  $\mathbb{X}_i$  est connexe pour tout  $i \in I$ .

### 5.1.3 Composantes connexes, espaces localement connexes

**Définition 5.4.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. Pour tout point  $x \in \mathbb{X}$ , on appelle *composante connexe* de  $x$  et on note  $\mathcal{C}(x)$  la classe d'équivalence de  $x$  par la relation  $\mathcal{R}$  définie par " $x \mathcal{R} y \iff x$  et  $y$  appartenir à un même connexe de  $\mathbb{X}$ ".

Avec cette notation il est clair que deux points  $x$  et  $y$  appartiennent à un même connexe si et seulement si  $\mathcal{C}(x) = \mathcal{C}(y)$ .

**Remarque 5.2.** D'après la définition précédente on conclut que la composante connexe d'un point  $x$  est l'union de toute les parties connexes contenant  $x$ . Autrement dit, c'est le plus grand connexe contenant  $x$ . De plus, les composantes connexes de  $\mathbb{X}$  forment une partition de  $\mathbb{X}$ .

**Définition 5.5.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A \subset \mathbb{X}$ .  $A$  est dit *composante connexe* dans  $\mathbb{X}$  si  $A$  est connexe et n'est pas contenu dans une autre partie connexe.

**Exemple 5.3.**

- 1) La seule composante connexe dans  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  c'est  $\mathbb{R}$  lui même.
- 2)  $(\mathbb{R}^*, |\cdot|)$  possède deux composantes connexes sont  $\mathbb{R}_-^*$  et  $\mathbb{R}_+^*$ .

**Définition 5.6.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A \subset \mathbb{X}$ . On appelle *composantes connexes de  $A$*  les composantes connexes de  $(A, \mathcal{T}_A)$ .

**Proposition 5.9.** Toute composante connexe est fermée.

**Preuve.** Soit  $A$  une composante connexe. Alors  $A$  est connexe et donc  $\text{Adh}(A)$  est une partie connexe contient  $A$  d'où  $\text{adh}(A) = A$  ce qui montre que  $A$  est fermé.

**Définition 5.7.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique. On dit que  $\mathbb{X}$  est localement connexe si tout point  $x \in \mathbb{X}$  possède un système fondamental de voisinages connexes.

**Exemple 5.4.**  $\mathbb{R}$  est localement connexe.

**Proposition 5.10.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique.  $\mathbb{X}$  est localement connexe si et seulement si les composantes connexes des ouverts de  $\mathbb{X}$  sont des ouverts de  $\mathbb{X}$ .

**Preuve.**

$\implies$ ) Supposons que  $\mathbb{X}$  est localement connexe. Soit  $O$  un ouvert de  $\mathbb{X}$  et soit  $\mathcal{C}(O)$  une composante connexe de  $O$ . Alors, pour tout  $x \in \mathcal{C}(O)$ , il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  tel que  $V$  est connexe et  $V \subset O$ . Donc,  $V \subset \mathcal{C}(O)$  ce qui montre que  $\mathcal{C}(O)$  est ouvert (un voisinage de chacun de ses points).

$\impliedby$ ) Soit  $x \in \mathbb{X}$  et  $V$  un voisinage ouvert de  $x$ . Donc, la composante connexe de  $x$  dans  $V$  est ouvert ce qui montre que  $\mathbb{X}$  localement connexe.

### 5.1.4 Connexité par arcs

**Définition 5.8.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $[x, y]$  un intervalle de  $\mathbb{R}$ . On appelle *chemin* dans une partie  $A$  de  $\mathbb{X}$  toute application continue  $\gamma : [x, y] \rightarrow A$ . L'image  $\gamma([x, y])$  du chemin s'appelle un *arc* avec origine  $\gamma(x)$  et extrémité  $\gamma(y)$ .

**Remarque 5.3.** On peut remplacer  $[x, y]$  par  $[0, 1]$  car sont homéomorphes.

**Définition 5.9.** Soit  $(\mathbb{X}, \mathcal{T})$  un espace topologique et  $A$  une partie de  $\mathbb{X}$ . On dit que  $A$  est *connexe par arcs* si pour tout  $a, b \in A$ , il existe un arc inclus dans  $A$  d'origine  $a$  et d'extrémité  $b$ .

**Exemple 5.5.**

1)  $\mathbb{R}$  est connexe par arcs. Il suffit de prendre comme chemin dans  $\mathbb{R}$  l'application  $\gamma : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $\gamma(x) = a + x(b - a)$ , pour tout  $a, b \in \mathbb{R}$ .

2)  $\mathbb{Q}$  et  $\mathbb{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}$  ne sont pas connexes par arcs.

**Proposition 5.11.** Un espace connexe par arcs est connexe.

**Preuve.** Supposons que  $X$  est connexe par arcs et soit  $a \in \mathbb{X}$ . Alors, pour tout  $b \in \mathbb{X}$  il existe  $\gamma_b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{X}$  continue telle que  $\gamma_b(0) = a$  et  $\gamma_b(1) = b$ . Donc,  $\{\gamma_b([0, 1]) : b \in \mathbb{X}\}$  est une famille de parties connexes dont l'intersection est non vide (car elle contient  $a$ ) et  $\mathbb{X} = \bigcup_{b \in \mathbb{X}} \gamma_b([0, 1])$  ce qui entraîne que  $\mathbb{X}$  est connexe.

## 5.2 Connexité dans les espaces métriques

Les définitions et les propriétés de la connexité dans les espaces métriques sont les même qu'on a vus dans les espaces topologiques. Donc, il nous suffit de faire un petit rappel sur ces définitions et propriétés.

### 5.2.1 définitions et propriétés de la connexité dans les espaces métriques

- $\mathbb{X}$  est un espace connexe si et seulement si les seules parties de  $\mathbb{X}$  à la fois ouvertes et fermées sont l'ensemble vide  $\emptyset$  et  $\mathbb{X}$ .
- $\mathbb{X}$  est connexe ssi il n'existe pas de partions de  $X$  en deux ouverts non vides.

- $\mathbb{X}$  est connexe ssi il n'existe pas de partitions de  $\mathbb{X}$  en deux fermés non vides.
- $\mathbb{X}$  est connexe ssi toute application continue  $f : (\mathbb{X}, d) \longrightarrow (\{0, 1\}, \delta)$  est constante.
- L'image continue d'un connexe est connexe.
- La connexité est une propriété topologique.
- $\mathbb{X} \times \mathbb{Y}$  est connexe si et seulement si  $\mathbb{X}$  et  $\mathbb{Y}$  sont connexes.
- Si  $A$  est connexe et  $A \subset B \subset \text{Adh}(A)$ , alors  $B$  est connexe.
- Si  $A$  est connexe alors  $\text{Adh}(A)$  est aussi connexe.
- $\mathbb{X}$  est connexe par arcs si pour tout  $a, b \in \mathbb{X}$ , il existe une application continue  $f : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{X}$  telle que  $f(0) = a$  et  $f(1) = b$ .
- Tout espace connexe par arcs est connexe.
- Un espace connexe n'est pas nécessairement connexe par arcs.
- Une partie  $A \subset \mathbb{R}$  est connexe si et seulement si  $A$  un intervalle.
- Si  $\mathbb{X}$  est connexe et  $f : \mathbb{X} \longrightarrow \mathbb{R}$  est continue, alors  $f(\mathbb{X})$  est un intervalle.
- Si  $f : [a, b] \longrightarrow \mathbb{R}$  est continue, alors  $f([a, b]) = [c, d]$ .

Chougui-Nadhir

---

---

# ANNEXE A

---

## TOPOLOGIE USUELLE DE $\mathbb{R}$

### A.1 Rappel

1. Le corps  $(\mathbb{R}, +, \cdot)$  est totalement ordonné c-à-d :  
on peut toujours comparer deux réels  $r_1$  et  $r_2$  ; soit  $r_1 > r_2$ , soit  $r_1 < r_2$ , soit  $r_1 = r_2$ .
2. Une partie non vide  $A \subset \mathbb{R}$  est dite majorée (resp. minorée) s'il existe  $M \in \mathbb{R}$  (resp.  $m \in \mathbb{R}$ ) tel que

$$\forall x \in A : x \leq M \quad (\text{resp. } x \geq m).$$

On appelle *borne supérieure de A* (resp. *borne inférieure de A*) notée  $sup(A)$  (resp.  $inf(A)$ ), le plus petit majorant (resp. le plus grand minorant) (s'ils existent) de  $A$ . Ces derniers peuvent être des éléments qui n'appartiennent pas à  $A$ . De plus,  $sup(A)$  possède les deux propriétés suivantes :

- a)  $\forall x \in A, x \leq sup(A)$ .
- b)  $\forall \varepsilon > 0, \exists x \in A / sup(A) - \varepsilon < x \leq sup(A)$ .

et  $inf(A)$  possède les deux propriétés suivantes :

- a)  $\forall x \in A, x \geq inf(A)$ .
- b)  $\forall \varepsilon > 0, \exists x \in A / inf(A) \leq x < inf(A) + \varepsilon$ .

En fin, on a  $inf(A) = -sup(-A)$ .

3. Une partie  $A \subset \mathbb{R}$  est dite bornée si elle est à la fois majorée et minorée.

**Remarque A.1.** a) Si  $A$  est majorée par  $M$  et  $M \in A$ , alors  $M$  est appelé le plus grand élément de  $A$  (noté :  $\max(A)$ ) et on a  $\max(A) = \sup(A)$ .

b) Si  $A$  est minorée par  $m$  et  $m \in A$ , alors  $m$  est appelé le plus petit élément de  $A$  (noté :  $\min(A)$ ) et on a  $\min(A) = \inf(A)$ .

**Exemple A.1.** Soit  $A = [3, 6[$  donc  $\sup(A) = 6$  et  $\inf(A) = 3$ . Notons ici que  $\max(A)$  n'existe pas, par contre  $\min(A) = 3$ .

4. Toute partie non vide et majorée (resp. minorée) de  $\mathbb{R}$ , admet une borne supérieure (resp. inférieure).

5.  $\mathbb{R}$  est Archimédien c-à-d :

Pour tout  $a, b \in \mathbb{R}$  tel que  $a > 0$ , il existe  $n \in \mathbb{N}$  qui satisfait  $b \leq n.a$ .

6.  $\mathbb{Q}$  est dense dans  $\mathbb{R}$  c-à-d :

$$\forall a > b \in \mathbb{R}, \exists q \in \mathbb{Q} \text{ tel que } a \leq q \leq b.$$

7. **Les intervalles.** Soient  $a, b \in \mathbb{R}$ , les différents types d'intervalles sur  $\mathbb{R}$  sont :

- $[a, b] = \{x \in \mathbb{R} / a \leq x \leq b\}$ .
- $]a, b[ = \{x \in \mathbb{R} / a < x < b\}$ .
- $[a, b[ = \{x \in \mathbb{R} / a \leq x < b\}$ .
- $]a, b] = \{x \in \mathbb{R} / a < x \leq b\}$ .
- $[a, +\infty[ = \{x \in \mathbb{R} / a \leq x < +\infty\}$ .
- $]a, +\infty[ = \{x \in \mathbb{R} / a < x < +\infty\}$ .
- $]-\infty, a] = \{x \in \mathbb{R} / -\infty < x \leq a\}$ .
- $]-\infty, a[ = \{x \in \mathbb{R} / -\infty < x < a\}$ .

- $[a, a] = \{a\}$ .
- $\mathbb{R} = ]-\infty, +\infty[$ .
- **Définition :** Soient  $a, r \in \mathbb{R}$  tel que  $r > 0$ . Toute partie de la forme  $\{x \in \mathbb{R} / a - r < x < a + r\}$  ( $\{x \in \mathbb{R} / a - r \leq x \leq a + r\}$ ) s'appelle un intervalle ouvert (resp. fermé) de centre  $a$  et de rayon  $r$ .
- **Remarque :** On appelle  $a - b$  la longueur de tout intervalle borné de la forme  $[a, b], ]a, b[, [a, b[$  où  $]a, b[$ .

## A.2 Les ouverts dans $\mathbb{R}$

**Définition A.1.** Toute partie  $O \subseteq \mathbb{R}$  est dite *ouverte* si et seulement si  $O$  est vide où vérifie : pour tout  $x \in O$  il existe un intervalle ouvert  $I_x$  qui contient  $x$ . Autrement dit,

$$(A.1) \quad \begin{cases} O = \phi \\ \text{où} \\ \forall x \in O, \exists I_x / x \in I_x \subseteq O \end{cases} \Leftrightarrow (O \text{ est une partie ouverte}).$$

**Exemple A.2.** 1. Tout intervalle ouvert est une partie ouverte.

2.  $\mathbb{R}$  est ouvert.

3. Toute partie finie non vide de  $\mathbb{R}$  n'est pas ouverte car elle ne contient aucun intervalle ouvert.

4.  $] -3, 3[ \cup ] 6, 9[$  est une partie ouverte.

5.  $\mathbb{Q}$  et  $\mathbb{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}$  ne sont pas des ouverts, car ils ne contiennent aucun intervalle ouvert.

**Proposition A.1.** Toute partie ouverte non vide de  $\mathbb{R}$  est une réunion d'intervalles ouverts.

**Preuve.** Soit  $O$  une partie ouverte non vide de  $\mathbb{R}$ . Alors, en utilisant (A.1) on obtient :

$$(A.2) \quad O \subseteq \bigcup_{x \in O} I_x \subseteq O,$$

ce qui montre que

$$(A.3) \quad O = \bigcup_{x \in O} I_x.$$

**Remarque A.2.** Dans ce cas on dit que l'ensemble des intervalles ouverts forme une *base* de la topologie usuelle sur  $\mathbb{R}$  définie comme suit :

**Définition A.2.** On appelle *topologie usuelle sur  $\mathbb{R}$*  la famille de ses parties ouvertes ou plus précisément la famille de parties de  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$  qui contient l'ensemble vide et tous les réunions d'intervalles ouverts. On note cette topologie par  $|\cdot|$  et on dit que le couple  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est un *espace topologique*.

Si  $\mathcal{T} = \{O_j : j \in J\}$  est la famille de parties ouvertes de  $\mathbb{R}$ , on peut montrer facilement qu'elle possède les propriétés suivantes :

$$A_1) \quad \mathbb{R}, \emptyset \in \mathcal{T}.$$

$$A_2) \quad \bigcup_{j \in J} O_j \in \mathcal{T}, \quad \text{pour } J \text{ fini ou infini.}$$

$$A_3) \quad \bigcap_{j \in J} O_j \in \mathcal{T}, \quad \text{pour } J \text{ fini.}$$

En effet, la première propriété est évidente d'après (A.1). De plus, en utilisant (A.1) on obtient  $O_j = \bigcup_{\alpha \in L} I_{j,\alpha}$  ce qui nous permet d'écrire :

$$\bigcup_{j \in J} O_j = \bigcup_{j \in J} \left( \bigcup_{\alpha \in L} I_{j,\alpha} \right) = \bigcup_{(j,\alpha) \in J \times L} I_{j,\alpha}.$$

Donc, la deuxième propriété est vérifiée. En fin, on a :

$$\bigcap_{j \in J} O_j = \bigcap_{j \in J} \left( \bigcup_{\alpha \in L} I_{j,\alpha} \right) = \bigcup_{\alpha \in L} \left( \bigcap_{j \in J} I_{j,\alpha} \right).$$

Pour  $J$  fini, on remarque que  $\bigcap_{j \in J} I_{j,\alpha}$  est vide ou un intervalle ouvert. Donc, la troisième propriété est vérifiée.

**Remarque A.3.** L'intersection infinie des ouverts de  $\mathbb{R}$  n'est pas forcément un ouvert.

**Exemple A.3.** Soit  $I_n = \left] -\frac{1}{n} + a, \frac{1}{n} + a \right[$ ,  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $a \in \mathbb{R}$ . Alors, on a  $\bigcap_{n > 0} I_n = \{a\}$ .

### A.3 Les fermés dans $\mathbb{R}$

**Définition A.3.** On dit qu'une partie  $F \subset \mathbb{R}$  est *fermé* dans  $\mathbb{R}$  si et seulement si  $\mathbb{C}_{\mathbb{R}} F$  est un ouvert dans  $\mathbb{R}$ .

**Exemple A.4.** 1. Toute partie finie de  $\mathbb{R}$  est un fermée. En effet, on a

$$\forall a \in \mathbb{R}, \mathbb{C}_{\mathbb{R}} \{a\} = ]-\infty, a[ \cup ]a, +\infty[,$$

qui est une partie ouverte.

2. Tout intervalle fermé est une partie fermée car

$$\forall a, b \in \mathbb{R}, \mathbf{C}_{\mathbb{R}}[a, b] = ]-\infty, a[ \cup ]b, +\infty[,$$

qui est une partie ouverte.

3. On a :

$$\bullet \mathbf{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{N} = ]-\infty, 0[ \cup \left( \bigcup_{n \in \mathbb{N}} ]n, n+1[ \right),$$

$$\bullet \mathbf{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Z} = \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} ]n, n+1[,$$

$$\bullet \mathbf{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{R} = \emptyset, \quad \mathbf{C}_{\mathbb{R}}\emptyset = \mathbb{R},$$

$$\bullet \mathbf{C}_{\mathbb{R}}[a, +\infty[ = ]-\infty, a[,$$

$$\bullet \mathbf{C}_{\mathbb{R}}]-\infty, a] = ]a, +\infty[,$$

sont des ouverts donc  $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{R}, \emptyset, [a, +\infty[, ]-\infty, a]$  sont des fermés.

4.  $\mathbb{Q}$  et  $\mathbf{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}$  ne sont ni ouverts ni fermés dans  $\mathbb{R}$  (car par construction de ce dernier, tout intervalle ouvert de  $\mathbb{R}$  contient un rationnel et un irrationnel et donc, ni  $\mathbb{Q}$ , ni  $\mathbf{C}_{\mathbb{R}}\mathbb{Q}$  ne peut-être la réunion d'intervalles ouverts de  $\mathbb{R}$ ).

5. Les intervalles de la forme  $[a, b[, ]a, b]$ , tels que  $a, b \in \mathbb{R}$ , ne sont ni ouverts ni fermés dans  $\mathbb{R}$ .

**Remarque A.4.** Les seuls ouverts et fermés à la fois dans  $\mathbb{R}$  sont  $\mathbb{R}$  et  $\emptyset$ .

Si  $\mathcal{F} = (F_j)_{j \in J}$  est la famille de parties fermées de  $\mathbb{R}$  il découle directement, par complétude, que (voir définition A.2) :

1.  $\mathbb{R}, \emptyset \in \mathcal{F}$ .
2.  $\bigcap_{j \in J} F_j \in \mathcal{F}$ , pour  $J$  fini ou infini.
3.  $\bigcup_{j \in J} F_j \in \mathcal{F}$ , pour  $J$  fini.

Donc, la topologie usuelle sur  $\mathbb{R}$  peut aussi bien être définie par la donnée de l'ensemble de ses ouverts que par la donnée de l'ensemble de ses fermés.

**Remarque A.5.** L'union non finie des fermés de  $\mathbb{R}$  n'est pas forcément un fermé de  $\mathbb{R}$ .

**Exemple A.5.** Soit  $F_n = \left[ -2 + \frac{1}{n}, 2 - \frac{1}{n} \right]$  tel que  $n \in \mathbb{N}^*$ . Alors, on a  $\bigcup_{n > 0} F_n = ]-2, 2[$ .

## A.4 Les voisinages dans $\mathbb{R}$

**Définition A.4.** On dit qu'une partie  $V_x$  de  $\mathbb{R}$  est un *voisinage* de  $x$  dans  $\mathbb{R}$  s'il existe un ouvert  $O_x$  de  $\mathbb{R}$  vérifiant  $x \in O_x \subseteq V_x$ . On note par  $\mathcal{V}(x)$  l'ensemble des voisinages de  $x$ .

On peut écrire la définition précédente sous la forme suivante :

$$(A.4) \quad V_x \text{ est un voisinage de } x \Leftrightarrow \exists O_x \in \mathcal{T} / x \in O_x \subseteq V_x,$$

et puisque  $O_x$  est une réunion d'intervalles ouverts on peut écrire aussi

$$(A.5) \quad V_x \text{ est un voisinage de } x \Leftrightarrow \exists r > 0 / ]x - r, x + r[ \subseteq V_x.$$

**Proposition A.2.**  $O$  est un ouvert de  $\mathbb{R}$  si et seulement si  $O$  est un voisinage de chacun de ses points.

**Preuve.**  $\Rightarrow$ ) Évidente. (voir proposition (A.1)).

$\Leftarrow$ ) Si  $O$  est un voisinage de chacun de ses points, alors pour tout  $x \in O$ , il existe un intervalle ouvert  $I_x \subseteq O$  tel que  $x \in I_x \subseteq O$  d'où  $O \subseteq \bigcup_{x \in O} I_x \subseteq O$ . Donc,  $O = \bigcup_{x \in O} I_x$  ce qui montre que  $O$  est ouvert comme réunion d'ouverts.

Nous déduisons de cette proposition que tout voisinage d'un point  $x \in \mathbb{R}$  contient un autre voisinage de  $x$  qui est un intervalle ouvert. Dans ce cas, on dit que les intervalles ouverts qui contiennent  $x$  forment un *système fondamental de voisinages* (noté *SFV*) du point  $x$ .

**Exemple A.6.** 1.  $\{]x - \varepsilon, x + \varepsilon[ / \varepsilon > 0\}$  est un SFV de  $x$ .

2.  $\left\{ \left] x - \frac{1}{n}, x + \frac{1}{n} \right[ / n \in \mathbb{N}^* \right\}$  est un SFV *dénombrable* de  $x$ .

**Proposition A.3.** Pour tout deux points distincts  $x, y \in \mathbb{R}$ , il existe  $V \in \mathcal{V}(x)$  et  $W \in \mathcal{V}(y)$  tels que :  $V \cap W = \emptyset$ .

**Preuve.** Supposons que  $x < y$  et soit  $|x - y| = r > 0$ . Donc, il suffit de prendre par exemple  $V = \left] x - \frac{r}{3}, x + \frac{r}{3} \right[$  et  $W = \left] y - \frac{r}{3}, y + \frac{r}{3} \right[$ .

Cette proposition nous amène à la définition suivante :

**Définition A.5.**  $\mathbb{R}$  muni de la topologie usuelle  $|\cdot|$  est séparé.

## A.5 Points d'accumulation, points isolés

**Définition A.6.** Soit  $A$  une partie de  $\mathbb{R}$  et  $x \in \mathbb{R}$ . On dit que  $x$  est un *point d'accumulation* de  $A$  si et seulement si tout  $V_x \in \mathcal{V}(x)$  contient au moins un point de  $A$  autre que  $x$ . Autrement dit,

$$(A.6) \quad x \text{ un point d'accumulation de } A \iff \forall V_x \in \mathcal{V}(x), (V_x - \{x\}) \cap A \neq \emptyset.$$

L'ensemble de tous les points d'accumulation de  $A$  est appelé *l'ensemble dérivé* de  $A$  et on le note par  $A'$ .

**Exemple A.7.** 1. Si  $A = [-5, 9]$ , alors  $A' = [-5, 9]$ .

2. Si  $A = ]-3, 7[$ , alors  $A' = [3, 7]$ .

3. Si  $A = ]-\infty, 9[$ , alors  $A' = ]-\infty, 9]$ .

4. Si  $A = \left\{ \frac{1}{n} : n \in \mathbb{N}^* \right\}$ , alors  $A' = \{0\}$ .

5. Si  $A = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ , alors  $A' = \emptyset$ .

**Remarque A.6.** Un point d'accumulation d'un ensemble  $A$  peut être dans  $A$  ou ne pas y être (voir l'exemple précédent).

**Proposition A.4.** Soit  $A \subset \mathbb{R}$ . Un point  $x \in \mathbb{R}$  est un point d'accumulation de  $A$  si et seulement si tout voisinage de  $x$  contient une infinité de points de  $A$ .

**Preuve.** (Exercice)

**Proposition A.5.** Une partie  $A$  de  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est fermée si et seulement si elle contient tous ses points d'accumulation.

**Preuve.** (Exercice)

**Définition A.7.** Soit  $A$  une partie de  $\mathbb{R}$  et  $x \in \mathbb{R}$ . On dit que  $x$  est un *point isolé* de  $A$  s'il existe un voisinage  $V_x \in \mathcal{V}(x)$  tels que  $V_x \cap A = \{x\}$ . Autrement dit,

$$(A.7) \quad x \text{ un point isolé de } A \iff \exists V_x \in \mathcal{V}(x), (V_x) \cap A = \{x\}.$$

On dénote l'ensemble des points isolés par  $Is(A)$ .

**Exemple A.8.**

Si  $A = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ , alors  $Is(A) = A$ .

Si  $A = [-3, 7] \cup \{9\}$ , alors  $Is(A) = \{9\}$ .

Si  $A = [5, 9]$ , alors  $Is(A) = \emptyset$ .

Si  $A = \mathbb{N}$ , alors  $Is(A) = \mathbb{N}$ .

## A.6 Principe de Cantor des intervalles emboîtés

**Définition A.8.** Soit la suite d'intervalles  $([a_n, b_n])_{n \in \mathbb{N}}$  tels que

$$(A.8) \quad [a_{n+1}, b_{n+1}] \subset [a_n, b_n] \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

On dit que cette suite est emboîtée.

**Lemme A.1.** *L'intersection de toute suite d'intervalles fermés et emboîtés n'est pas vide.*

**Preuve.** Soit  $(I_n)_{n \in \mathbb{N}} = ([a_n, b_n])_{n \in \mathbb{N}}$  une suite d'intervalles fermés et emboîtés. On considère les deux ensembles suivants :

$$A = \{a_0, a_1, \dots, a_n, \dots\}, B = \{b_0, b_1, \dots, b_n, \dots\}.$$

Puisque  $I_{n+1} \subset I_n$  on conclut que :

$$(A.9) \quad a_n \leq \sup(A) \leq \inf(B) \leq b_n \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

Donc, l'intervalle  $[\sup(A), \inf(B)]$  qui peut être dégénéré est inclus dans tout intervalle  $I_n$  d'où  $[\sup(A), \inf(B)] \subset \bigcap_{n \in \mathbb{N}} I_n$  ce qui signifie que  $\bigcap_{n \in \mathbb{N}} I_n \neq \emptyset$ .

**Lemme A.2.** Soit  $F = \{[a_i, b_i] : i \in I\}$  une famille d'intervalles fermés et emboîtés. Alors, on a :

$$(A.10) \quad \forall \varepsilon > 0, \exists i \in I \text{ tel que } |b_i - a_i| < \varepsilon \iff \bigcap_{i \in I} [a_i, b_i] = \{c\}, \quad c \in \mathbb{R}.$$

**Preuve.**  $\implies$ ) Supposons que pour tout  $\varepsilon > 0$ , il existe  $i \in I$  tel que  $|b_i - a_i| < \varepsilon$ . D'après la proposition précédente on a vu que  $[\sup_{i \in I}(a_i), \inf_{i \in I}(b_i)] = \bigcap_{i \in I} [a_i, b_i]$ . Donc, si  $\sup_{i \in I}(a_i) = \inf_{i \in I}(b_i)$  le résultat est vérifié. Sinon, on a l'inégalité suivante :

$$\forall \varepsilon > 0, |\sup_{i \in I}(a_i) - \inf_{i \in I}(b_i)| < \varepsilon,$$

d'où le résultat est aussi vérifié.

$\impliedby$ ) Soit  $\varepsilon > 0$ . Alors, il existent  $[a_i, b_i], [a_j, b_j] \in F$  tels que  $a_j > \sup_{j \in I}(a_j) - \frac{\varepsilon}{2}$  et  $b_i < \inf_{i \in I}(b_i) + \frac{\varepsilon}{2}$ . Donc, si par exemple  $[a_i, b_i] \subset [a_j, b_j]$  on obtient

$$a_i \geq a_j > \sup_{j \in I}(a_j) - \frac{\varepsilon}{2} \text{ et } b_i < \inf_{i \in I}(b_i) + \frac{\varepsilon}{2},$$

d'où pour  $\sup_{i \in I}(a_i) = \inf_{i \in I}(b_i)$  on a le résultat suivant :

$$(A.11) \quad b_i - a_i < \varepsilon,$$

ce qui termine la démonstration du lemme (A.2).

**Lemme A.3.** Toute suite de Cauchy dans  $\mathbb{R}$  est convergente.

*Démonstration.* Soit  $(x_n)_n$  une suite de Cauchy. Puisque toute suite de Cauchy est

bornée on pose

$$b_m = \sup_{n \geq m} (x_n) \quad \text{et} \quad a_m = \inf_{n \geq m} (x_n).$$

Il est clair que  $a_m \leq a_{m+1}$  et  $b_m \geq b_{m+1}$  pour tout  $m$ , d'où on conclut que :

$$[a_{m+1}, b_{m+1}] \subset [a_m, b_m].$$

Donc, le lemme (A.2) nous assure l'existence d'un élément unique  $C \in \mathbb{R}$  tel que

$$\bigcap_{m \geq 0} [a_m, b_m] = \{C\}.$$

Montrons maintenant que :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = C.$$

Puisque la suite  $(x_n)_n$  est de Cauchy on a :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N}, n, m \geq N \implies |x_n - x_m| < \frac{\varepsilon}{2}.$$

Donc, pour  $m = N$  et  $n \geq N$  on aura :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N}, n \geq N \implies |x_n - x_N| < \frac{\varepsilon}{2}.$$

L'inégalité précédente est vérifiée pour les deux éléments  $a_N$  et  $b_N$  c-à-d :

$$\forall \varepsilon > 0, x_N - a_N < \frac{\varepsilon}{2} \quad \text{et} \quad b_N - x_N < \frac{\varepsilon}{2}.$$

En fin, puisque  $C \in [a_N, b_N]$  en utilisant ces deux inégalités on obtient :

$$(A.12) \quad \forall n \geq N, |x_n - C| \leq b_N - a_N = b_N - x_N + x_N - a_N < \varepsilon.$$

d'où

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = C.$$

□

**Remarque A.7.** La propriété qu'on a vu dans le lemme précédent nous permet de dire que  $(\mathbb{R}, |\cdot|)$  est un espace complet.

---

# BIBLIOGRAPHIE

- [1] N. Bourbaki. *Topologie générale, Chapitres 1 à 4*. Hermann, Paris, 1971.
- [2] G. Choquet. *Cours d'analyse, tome II, Topologie*. Masson, Paris, 1964.
- [3] G. Christol. *Topologie*. Ellipses, 1997.
- [4] J. Dieudonné. *Éléments d'analyse, tome I : fondements de l'analyse moderne*. Gauthier-Villars, Paris, 1968.
- [5] J. Dixmier. *Topologie générale*. Presses universitaires de France, 1981.
- [6] F. Nier, D. Iftimie. *Introduction à la Topologie*. Université de Rennes 1.