

Chapitre 20 :

Fonctions de deux variables

Différentiabilité

Table des matières

1	Topologie dans \mathbb{R}^2	2
1.1	Ensembles ouverts, fermés	2
1.2	Continuité des fonctions	3
2	Différentielle d'une fonction numérique	4
2.1	Notations de Landau de négligeabilité	4
2.2	Différentielle d'une fonction, dérivées partielles	4
2.3	Gradient	5
2.4	Règle de la chaîne	5
3	Extréma locaux ou globaux d'une fonction de deux variables	8
3.1	Définitions	8
3.2	Méthode de recherche d'extréma locaux	8

1 Topologie dans \mathbb{R}^2

1.1 Ensembles ouverts, fermés

On munit l'espace \mathbb{R}^2 de la norme habituelle euclidienne :

$$\|\cdot\| : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \longmapsto \sqrt{x^2 + y^2} \end{cases}$$

issue du produit scalaire habituel tel que la base canonique soit une base orthonormée.

Définition 1 Soit $v = (v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'éléments dans \mathbb{R}^2 puis ℓ un autre élément de \mathbb{R}^2 . On dit que **la suite v converge vers ℓ** si :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N}, \forall n \geq n_0, \|v_n - \ell\| \leq \varepsilon.$$

Définition 2 On rappelle que si $u \in \mathbb{R}^2$ et si ρ est un réel strictement positif, alors :
→ la **boule ouverte de centre u et de rayon ρ** est l'ensemble :

$$\overset{\circ}{D}(u, \rho) = \{v \in \mathbb{R}^2 \mid \|v - u\| < \rho\};$$

→ la **boule fermée de centre u et de rayon ρ** est l'ensemble :

$$\overline{D}(u, \rho) = \{v \in \mathbb{R}^2 \mid \|v - u\| \leq \rho\}.$$

On dit qu'une partie U de \mathbb{R}^2 est **ouverte**, si :

$$\forall u \in U, \exists r > 0, \overset{\circ}{D}(u, r) \subset U.$$

On dit qu'une partie F de \mathbb{R}^2 est **fermée**, si pour toute suite $(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ à éléments dans F qui converge, alors la limite $\ell = \lim_{n \rightarrow +\infty} v_n$ appartient encore à F .

Proposition 1 Voici quelques propriétés :

- En notant (e_1, e_2) la base canonique de \mathbb{R}^2 , puis (e_1^*, e_2^*) la base duale canonique, pour toute suite $v = (v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ à valeurs dans \mathbb{R}^2 et pour tout élément ℓ de \mathbb{R}^2 , on a équivalence entre les deux points suivants :

→ la suite v converge vers ℓ

→ on a :

$$\begin{cases} \lim_{n \rightarrow +\infty} e_1^*(v_n) = e_1^*(\ell) \\ \lim_{n \rightarrow +\infty} e_2^*(v_n) = e_2^*(\ell) \end{cases}.$$

- Si A est une partie de \mathbb{R}^2 , on a l'équivalence :

$$A \text{ est ouvert} \iff \text{le complémentaire de } A \text{ est fermé.}$$

- L'ensemble \mathcal{C} des suites convergentes est un sous-espace vectoriel de $(\mathbb{R}^2)^\mathbb{N}$ de dimension infinie et l'application :

$$\varphi : \begin{cases} \mathcal{C} & \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ v & \longmapsto \lim_{n \rightarrow +\infty} v_n \end{cases}$$

est linéaire.

- Toute suite bornée dans \mathbb{R}^2 admet au moins une valeur d'adhérence.

Exemple 1 • Toute boule ouverte est un ensemble ouvert. Toute boule fermée est un ensemble fermé.

- Une réunion d'ensembles ouverts est encore un ouvert. Une intersection d'ensembles fermés est encore un fermé.

- Une intersection finie d'ensembles ouverts est encore un ouvert. Une réunion finie d'ensembles fermés est encore un fermé.

- Pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, les ensembles $\Omega_n = \left] -\frac{1}{n}, \frac{1}{n} \right[$ et $F_n = \left[\frac{1}{n}, 1 \right]$ sont respectivement des ouverts et des fermés de \mathbb{R} , mais l'ensemble $\bigcap_{n \in \mathbb{N}^*} \Omega_n$ n'est pas un ouvert et l'ensemble $\bigcup_{n \in \mathbb{N}^*} F_n$ n'est pas un fermé.

- Les seules parties de \mathbb{R}^2 à la fois ouvertes et fermées sont \emptyset et \mathbb{R}^2 .

1.2 Continuité des fonctions

Définition 3 Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction définie sur une partie quelconque de \mathbb{R}^2 .

Soit a un élément de U .

On dit que la **fonction f est continue en a** si :

$$\forall \varepsilon > 0, \exists r > 0, \forall u \in U, \|u - a\| \leq r \implies |f(u) - f(a)| \leq \varepsilon.$$

On dit que la **fonction f est continue sur U** si la fonction f est continue en tout point a de U .

Proposition 2 Voici les premières propriétés relativement à la continuité :

- **caractérisation séquentielle de la continuité**

Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Alors les deux points suivants sont équivalents :

→ la fonction f est continue sur U

→ pour toute suite $v = (v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ à valeurs dans U et convergente de limite ℓ , alors la suite réelle $(f(v_n))_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $f(\ell)$.

- L'ensemble $C^0(U, \mathbb{R})$ des fonctions continues $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ forme un espace vectoriel ;
- Si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ et $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux fonctions continues, alors la composée $\varphi \circ f : U \rightarrow \mathbb{R}$ reste continue ;
- Les formes linéaires e_1^* et e_2^* sont continues sur \mathbb{R}^2 ;
- **théorème des bornes atteintes**

Toute fonction $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ continue sur un ensemble U fermé et borné est bornée et atteint ses bornes.

Exemple 2 • Montrer que les applications

$$f : \begin{cases}]0, +\infty[\times \mathbb{R} & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto \ln x + \sin\left(\frac{y}{x^2 + y^2}\right) \end{cases} \quad \text{et} \quad g : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto \frac{\cos(xy) + \exp(-x^2 + y^3)}{1 + x + x^2 + y^4 \sin^2(x^2 y)} \end{cases}$$

sont continues.

- Montrer que la fonction

$$f : \begin{cases} D(0, 1) & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto \exp\left(x + \cos(2x + 5y)\right) - \ln(2 + x + y^3) \end{cases}$$

est bornée.

- La fonction :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2}, & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0, & \text{si } x = y = 0 \end{cases} \end{cases}$$

est-elle continue ?

- Montrer que la fonction $f : (x, y) \mapsto \frac{\sin(xy)}{xy}$ se prolonge par continuité sur \mathbb{R}^2 .

2 Différentielle d'une fonction numérique

2.1 Notations de Landau de négligeabilité

Si U est une partie de \mathbb{R}^2 telle que le point $(0,0)$ soit adhérent à la partie U – autrement dit, il existe une suite d'éléments de U convergeant vers $(0,0)$ – si $\varepsilon : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction définie sur U , on notera :

- $\varepsilon(h) = o(1)$ pour signifier :

$$\lim_{h \rightarrow (0,0)} \varepsilon(h) = 0$$

- $\varepsilon(h) = o(\|h\|)$ pour signifier :

$$\lim_{h \rightarrow (0,0)} \frac{\varepsilon(h)}{\|h\|} = 0.$$

Si U est une partie quelconque de \mathbb{R}^2 et si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction quelconque, si a appartient à U , alors la fonction f est continue en a si et seulement si la fonction f **admet un développement limité à l'ordre 0 en a** :

$$f(a+h) = f(a) + o(1) \quad \text{sous entendu lorsque } h \text{ tend vers } (0,0) \text{ et } a+h \in U$$

2.2 Différentielle d'une fonction, dérivées partielles

Définition 4 Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction définie sur une partie U ouverte de \mathbb{R}^2 . Soit a un élément de U . On dit que la fonction f est **différentiable en a** s'il existe une forme linéaire $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ telle que :

$$f(a+h) = f(a) + L(h) + o(\|h\|), \text{ lorsque } h \text{ est au voisinage de } (0,0).$$

Dans ce cas, la forme linéaire $L \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2, \mathbb{R})$ est unique et s'appelle la **différentielle de f en a** et notée :

$$L = df(a).$$

Ainsi, l'égalité :

$$f(a+h) = f(a) + df(a)(h) + o(\|h\|)$$

peut être vue comme le **développement limité à l'ordre 1 en a de la fonction f** .

On dit que la fonction $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est **différentiable sur U** ou simplement **différentiable**, si elle est différentiable en tout point a de U .

Proposition 3 • Toute application linéaire $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2, \mathbb{R})$ est différentiable sur \mathbb{R}^2 et :

$$\forall a \in \mathbb{R}^2, df(a) = f.$$

- Toute fonction $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable sur un ouvert est continue sur cet ouvert.
- Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . Pour toutes fonctions différentiables $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : U \rightarrow \mathbb{R}$ et pour tout scalaire λ , la fonction $\lambda \cdot f + g$ reste différentiable et :

$$\forall a \in U, d(\lambda \cdot f + g)(a) = \lambda \cdot df(a) + dg(a).$$

- Soient U un ouvert de \mathbb{R}^2 , a un élément de U puis $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction différentiable en a . En posant $a = (a_1, a_2)$, alors les applications partielles $f_1 : x \mapsto f(x, a_2)$ et $f_2 : y \mapsto f(a_1, y)$ sont définies respectivement sur un voisinage de a_1 et sur un voisinage de a_2 et dérivables respectivement en a_1 et a_2 . On note dans ce cas $\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \partial_1 f(a)$ et $\frac{\partial f}{\partial y}(a) = \partial_2 f(a)$ les valeurs de $f'_1(a_1)$ et $f'_2(a_2)$, les **dérivées partielles de la fonction f en a** .

Ainsi, en notant (e_1, e_2) la base canonique de \mathbb{R}^2 :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_1) - f(a)}{t} = df(a)(e_1)$$

et :

$$\frac{\partial f}{\partial y}(a) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + te_2) - f(a)}{t} = df(a)(e_2).$$

On obtient donc la formule de la différentielle de f en fonction des dérivées partielles :

$$df(a) = \frac{\partial f}{\partial x}(a) \cdot e_1^* + \frac{\partial f}{\partial y}(a) \cdot e_2^*$$

et du développement limité :

$$f(a_1 + h_1, a_2 + h_2) = f(a_1, a_2) + \frac{\partial f}{\partial x}(a) \cdot h_1 + \frac{\partial f}{\partial y}(a) \cdot h_2 + o(\|(h_1, h_2)\|).$$

• Si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction différentiable en un point a de l'ouvert U , si v est un vecteur dans \mathbb{R}^2 , alors la **dérivée en a de la fonction f selon le vecteur v** est la quantité :

$$df(a)(v) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a + tv) - f(a)}{t}.$$

• Si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction définie sur un ouvert U de \mathbb{R}^2 admettant en tout point $a \in U$ des dérivées partielles $\partial_1 f(a)$ et $\partial_2 f(a)$ qui sont continues en a , alors la fonction f est différentiable sur U .

Exemple 3 • Montrer que la fonction $f : (x, y) \mapsto e^{x^2+2y} \cdot \sin(x + 3y)$ est différentiable sur \mathbb{R}^2 et calculer la différentielle de cette fonction f en tout point de \mathbb{R}^2 .

• Quelles sont les fonctions $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ différentiables telles que la différentielle $df(a)$ ne dépend pas du point a choisi dans \mathbb{R}^2 ?

2.3 Gradient

Définition 5 Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction définie sur un ouvert U de \mathbb{R}^2 , puis a un élément de U . On suppose que la fonction f est différentiable en U . On appelle **gradient de f en a** en on nota $\nabla f(a)$, le vecteur :

$$\nabla f(a) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(a), \frac{\partial f}{\partial y}(a) \right).$$

Par conséquent, en notant $(|)$ le produit scalaire habituel sur \mathbb{R}^2 ,

$$\forall h \in \mathbb{R}^2, df(a)(h) = (\nabla f(a) | h).$$

2.4 Règle de la chaîne

Proposition 4 Soient U un ouvert de \mathbb{R}^2 , puis $a \in U$ et $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}$ et $\psi : U \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions différentiables en a . On considère enfin une fonction $f : V \rightarrow \mathbb{R}$ définie sur un ouvert V contenant $b = (\varphi(a), \psi(a))$ et différentiable en b .

Alors,

- la fonction $g : (x, y) \mapsto f(\varphi(x, y), \psi(x, y))$ est définie sur un voisinage de a
- la fonction g est différentiable en a et :

$$dg(a) = df(\varphi(a), \psi(a)) \circ (d\varphi(a), d\psi(a)).$$

- On dispose de la **règle de la chaîne** :

$$\begin{cases} \frac{\partial g}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial \varphi} \times \frac{\partial \varphi}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial \psi} \times \frac{\partial \psi}{\partial x} \\ \frac{\partial g}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial \varphi} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial \psi} \times \frac{\partial \psi}{\partial y} \end{cases}.$$

- En particulier, si $\gamma : t \mapsto \gamma(t) = (x(t), y(t))$ est un arc paramétré défini d'une partie I de \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R}^2 et si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction différentiable définie sur un ouvert U contenant $\gamma(I)$, alors :

$$\forall t \in I, \frac{df(\gamma(t))}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x}(\gamma(t)) \cdot x'(t) + \frac{\partial f}{\partial y}(\gamma(t)) \cdot y'(t).$$

Méthode : comment résoudre une équation aux dérivées partielles ?

Étant donnée une équation aux dérivées partielles concernant une fonction $f : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^1 définie sur un ouvert \mathcal{U}

- on donne en général un changement de variable de la forme $\begin{cases} u = \varphi(x, y) \\ v = \psi(x, y) \end{cases}$
- vérifier que ce changement de variable est C^1 -difféomorphe ; autrement dit, les fonctions φ et ψ doivent être de classe C^1 et le changement doit être bijectif avec des formules de la forme :

$$\begin{cases} x = \rho(u, v) \\ y = \chi(u, v) \end{cases},$$

les fonctions ρ et χ étant encore de classe C^1

- poser la nouvelle fonction inconnue $g(u, v) = f(x, y)$ – sous entendu $g : (u, v) \mapsto f(\rho(u, v), \chi(u, v))$ ou encore $f : (x, y) \mapsto g(\varphi(x, y), \psi(x, y))$
- utiliser la règle de la chaîne sous la forme :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial g}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial g}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial g}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial g}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial y} \end{cases}$$

- obtenir une équation aux dérivées partielles plus simple en la fonction g
- utiliser les techniques d'équations différentielles pour résoudre en les variables u et v et trouver les solutions g
- obtenir finalement les solutions de l'EDP initiale en la fonction f .

Exemple 4 • Résoudre l'équation aux dérivées partielles :

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y}, \text{ sur } \mathbb{R}^2$$

en utilisant le changement de variable $\begin{cases} u = x + y \\ v = x - y \end{cases}$.

- Résoudre l'équation aux dérivées partielles :

$$x \frac{\partial f}{\partial x} + y \frac{\partial f}{\partial y} + 2xy(2xy + 1)f = e^{-xy}xy(2x^2y^2 + 6xy + 1), \text{ sur }]0, +\infty[^2$$

en utilisant le changement de variable $\begin{cases} x = \sqrt{uv} \\ y = \sqrt{\frac{u}{v}} \end{cases}$.

Définition 6 Soit U un ouvert de \mathbb{R}^2 . On dit qu'une fonction $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est **de classe C^1** si la fonction f est différentiable sur l'ouvert U et si les deux dérivées partielles $\frac{\partial f}{\partial x} : U \rightarrow \mathbb{R}$ et $\frac{\partial f}{\partial y} : U \rightarrow \mathbb{R}$ sont continues sur U .

Exemple 5 • La fonction $f : (x, y) \mapsto \frac{e^{x-y}}{1 + \operatorname{ch}(x+y^2)}$ est de classe C^1 sur \mathbb{R}^2 .

• L'ensemble des fonctions de classe C^1 sur un ouvert U est une sous-algèbre de l'algèbre des fonctions $f : U \rightarrow \mathbb{R}$.

Méthode : comment calculer le plan à une surface du type $z = f(x, y)$??

Étant donnée une fonction $f : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ définie sur une partie de \mathbb{R}^2 , la fonction f étant différentiable, si $M_0(x_0, y_0, z_0)$ est un point de la surface \mathcal{S} d'équation :

$$z = f(x, y),$$

pour calculer une équation cartésienne du plan tangent au point M_0 , le gradient de f au point M_0 étant non nul :

- calculer le gradient $\nabla f(x_0, y_0) = (\alpha, \beta)$
- interpréter le plan tangent comme l'ensemble des points M de l'espace vérifiant :

$$\left(\overrightarrow{M_0M} \mid (\alpha, \beta, -1) \right) = 0$$

- former ainsi l'équation cartésienne du plan :

$$z - z_0 = \alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0).$$

Méthode : comment déterminer une droite normale en un point à une ligne de niveau ?

Étant donnée une fonction $f : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable sur un ouvert, un réel $\alpha \in \mathbb{R}$, un point $a = (x_0, y_0)$ de la ligne de niveau $\mathcal{L}_\alpha = \{f = \alpha\}$, en supposant la différentielle $df(a)$ non nulle,

- calculer le gradient $\nabla f(a) = (\alpha, \beta)$
- utiliser le fait que la droite normale au point a à la ligne de niveau \mathcal{L}_α est la droite passant par le point a et dirigée par le vecteur (α, β)
- utiliser le déterminant pour exploiter la colinéarité de vecteurs du plan : la droite normale voulue est l'ensemble des points M du plan tels que :

$$\det(\overrightarrow{M_0M}, \nabla f(a)) = 0$$

- donner une équation de droite :

$$\alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0) = 0.$$

Exemple 6 • Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction différentiable sur un ouvert U de \mathbb{R}^2 . Soit (x_0, y_0) un point de U . On pose $z_0 = f(x_0, y_0)$. Alors, la surface d'équation :

$$z = f(x, y)$$

présente un plan tangent au point (x_0, y_0, z_0) et le gradient $\nabla f(x_0, y_0, z_0)$ est un vecteur (dans \mathbb{R}^3) orthogonal à ce plan tangent.

- Déterminer une équation du plan tangent à la surface :

$$z = x^2 - y^2$$

au point $(1, 2, -3)$.

- À quoi ressemblent les lignes de niveau de la fonction :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto x^2 - 2y^2 \end{cases} ?$$

Si λ est non nul et si $f(x_0, y_0) = \lambda$, comment calculer la droite normale à la ligne de niveau $f(x, y) = \lambda$ au point (x_0, y_0) ?

- Déterminer la droite normale à l'ellipse d'équation :

$$x^2 + \frac{y^2}{4} = 2,$$

au point $(-1, 2)$.

3 Extréma locaux ou globaux d'une fonction de deux variables

3.1 Définitions

Définition 7 Soit A une partie de \mathbb{R}^2 . Soit $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Soit a un élément de A . On dit que a est un **maximum local pour la fonction** f s'il existe $r > 0$ tel que :

$$\forall h \in \mathbb{R}^2, \left[\|h\| \leq r \text{ et } a + h \in A \right] \implies f(a + h) \leq f(a).$$

On dit que a est un **maximum global pour la fonction** f si :

$$\forall u \in A, f(u) \leq f(a).$$

On obtient des définitions intuitives pour **minimum local** et **minimum global** en échangeant le signe de comparaison.

On parle d'**extrémum local** pour désigner un maximum local ou un minimum local et on parle d'**extrémum global** pour désigner un maximum global ou un minimum global.

3.2 Méthode de recherche d'extréma locaux

Définition 8 Soient $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction différentiable sur un ouvert U de \mathbb{R}^2 , puis a un élément de U . On dit que a est un **point critique de la fonction** f si $df(a) = 0$ ou de manière équivalente :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a) = \frac{\partial f}{\partial y}(a) = 0.$$

Proposition 5 • Si $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction différentiable sur un ouvert U , si a est un extrémum local de la fonction f , alors a est un point critique de la fonction f .

La réciproque est fausse.

- théorème des bornes atteintes

Si $f : K \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction continue définie sur un ensemble K fermé et borné de \mathbb{R}^2 (on dit que l'ensemble K est **compact**), alors la fonction f est bornée et atteint ses bornes.

Méthode : comment déterminer les extréma locaux d'une fonction de deux variables ?

Pour déterminer les extréma locaux d'une fonction $f : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable

- si l'ensemble \mathcal{U} est compact, utiliser le théorème des bornes atteintes pour avoir des extréma globaux
- utiliser le fait que dans l'intérieur de \mathcal{U} , chaque extrémum local est un point critique
- trouver les points critiques sur l'intérieur de \mathcal{U} en résolvant un système de deux équations à

$$\text{deux inconnues } \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \end{cases}$$

- pour chaque point critique a , étudier localement en a la fonction f en procédant à un développement limité à deux variables ; on obtient ainsi les extréma locaux de la fonction f sur l'intérieur de \mathcal{U}
- étudier la fonction f sur le bord $\partial\mathcal{U}$;
 - ▷ paramétrer ce bord à l'aide d'un seul paramètre t par exemple ; on note $\gamma : I \rightarrow \partial\mathcal{U}$ un tel paramétrage de classe C^1
 - ▷ étudier la fonction $g : t \mapsto f(\gamma(t))$ qui est dérivable sur la partie I de \mathbb{R}
 - ▷ utiliser le fait que si $\alpha \in I$ est un point vérifiant $g'(\alpha) = 0$ et $g''(\alpha) \neq 0$, alors le point α est un extrémum local pour la fonction g , avec un maximum local lorsque $g'(\alpha) = 0$ et $g''(\alpha) < 0$ et un minimum local lorsque $g'(\alpha) = 0$ et $g''(\alpha) > 0$
- comparer les valeurs de la fonction f en les points extrémaux sur l'intérieur ou le bord pour obtenir les extréma locaux.

Exemple 7 • Déterminer les points critiques et les extréma locaux de la fonction $f : (x, y) \mapsto x^2 - y^2$ sur \mathbb{R}^2 .

- Déterminer les extréma locaux ou globaux de la fonction :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto 2x^3 + 6xy - 3y^2 + 2 \end{cases} .$$

- Montrer que la fonction

$$f : \begin{cases} T = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x, y \geq 0 \text{ et } x + y \leq 1\} & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto xy(1 - x - y) \end{cases}$$

admet un maximum global et le calculer.