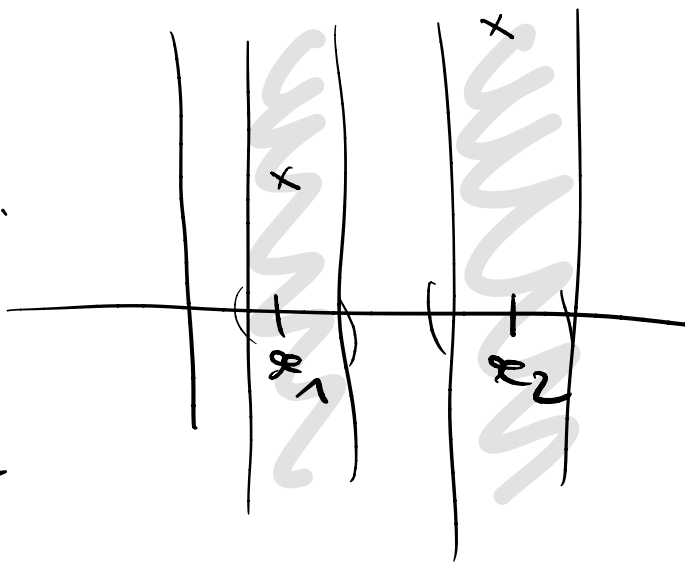


Exo 20



1) => Soient  $(x_1, y_1) \neq (x_2, y_2)$ .

Si  $x_1 \neq x_2$ , on prend  $U_1, U_2$  ouverts qui séparent  $x_1, x_2$

$$P_1^{-1}(U_1) = U_1 \times E_2$$

$$P_1^{-1}(U_2) = U_2 \times E_2$$

séparent  $(x_1, y_1)$  et  $(x_2, y_2)$

(si  $y_1 \neq y_2$  on remplace  $E_1$  par  $E_2$ ).

⇐ les projections sont ouvertes.

Si  $U, V$  séparent  $(x_1, y_1)$  et  $(x_2, y_2)$

alors  $P_1(U), P_1(V)$  séparent  $x_1, x_2$

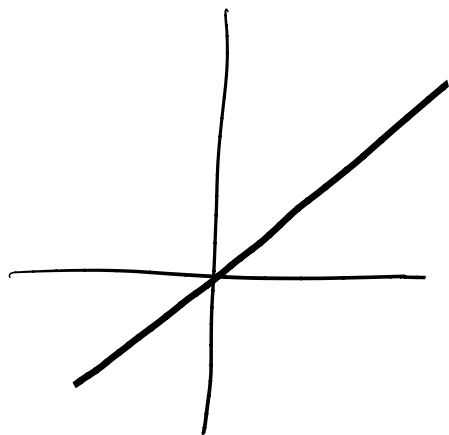
$P_2(U), P_2(V)$  séparent  $y_1, y_2$ .

2)  $F: E_1 \rightarrow E_2 \times E_2$  continue  
 $x \mapsto (f(x), g(x))$   
 car  $f$  et  $g$  le sont.

$$\{x \in E_1 \mid f(x) = g(x)\} = F^{-1}(\Delta)$$

$$\Delta = \{(y, z) \in E_2 \times E_2 \mid y = z\}$$

( $U \times V \subset E_2 \times E_2$   
 $f^{-1}(U) \cap g^{-1}(V)$   
 $\Rightarrow \text{OK}$ ).



Soit  $(u, v) \notin \Delta$ .  
 on prend des ouverts  $U, V$  de  $E_2$   
 t.q.  $U \cap V = \emptyset$   
 $u \in U, v \in V$   
 ( $E_2$  séparé)

$$\rightarrow (U \times V) \cap \Delta = \emptyset$$

ie  $(E_2 \times E_2) \setminus \Delta$  ouvert,  
 car  $\Delta$  fermé.

3)  $\text{Gr}_f = \{(x, f(x)) \mid x \in E_1\} \subset E_1 \times E_2$ .

$$E_1 \times E_2 \xrightarrow{G} E_2 \times E_2 \text{ continue}$$

$$(x, y) \mapsto (f(x), y)$$

$$E_1 \times E_2 \begin{matrix} (x, y) \\ \downarrow \\ E_2 \times E_2 \end{matrix} \begin{matrix} (x, y) \\ \downarrow \\ (f(x), y) \end{matrix}$$

$$\text{Gr}_f = G^{-1}(\Delta)$$

↳ diagonale dans  $E_2 \times E_2$ .