

Topologie et calcul différentiel

Notes de cours, en travaux, datées du 4 septembre 2023

Département de mathématiques et applications (DMA)
École normale supérieure – PSL
45 rue d'Ulm, Paris 5^e



2023 – 2024

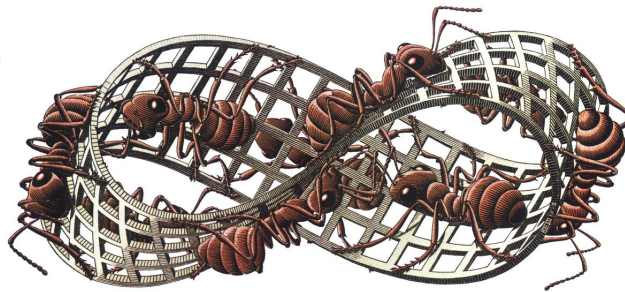


Table des matières

0	Organisation de l'année 2023-2024	7
I	Topologie générale	9
1	Introduction aux espaces topologiques	13
1.1	Espaces à produit scalaire, espaces normés, espaces métriques, espaces topologiques	13
1.2	Fermés, fermeture, intérieur, frontière	16
1.3	Voisinages, convergence de suites, continuité de fonctions, homéomorphismes	18
1.4	Bases de topologies, bases de voisinages, séparabilité	20
1.5	Axiomes de séparation et espaces normaux	21
1.6	Définir une topologie : trace, produit, initiale, finale, quotient	23
1.7	Notions de variété et de groupe de Lie	28
2	Compacité	31
2.1	Propriété de Borel–Lebesgue ou quasi-compacité	31
2.2	Théorème de Tykhonov sur les espaces produits	33
2.3	Compacité dans les espaces métriques	33
2.4	Espaces localement compacts et espaces dénombrables à l'infini	34
2.5	Compactification d'Alexandrov	36
2.6	Théorème de Baire pour les espaces compacts	37
3	Complétude	39
3.1	Suites de Cauchy et complétude	39
3.2	Espaces polonais, de Banach, de Hilbert	42
3.3	Complétion	43
3.4	Théorème de Baire pour les espaces complets	45
4	Connexité	47
4.1	Connexité, connexité par arc, composantes connexes, espaces totalement discontinus	47
4.2	Connexité dans les espaces métriques et espaces bien enchaînés	49
5	Espaces de fonctions continues sur un métrique compact	51
5.1	Théorème de Dini et théorème de Heine	51
5.2	Théorème de Arzelà–Ascoli	52
5.3	Théorème de Stone–Weierstass	53
6	Opérateurs linéaires bornés sur les espaces vectoriels normés	57
6.1	Définitions et propriétés de base, dualité	57
6.2	Théorème de Banach–Steinhaus	60
6.3	Théorème de Hahn–Banach	60
6.4	Théorème de Banach–Schauder (application ouverte, graphe fermé)	63
6.5	Algèbres de Banach, rayon spectral, inverse	64
6.6	Intégrale de Riemann pour les fonctions de la variable réelle à valeurs dans un Banach	65
7	Espaces de Hilbert	67
7.1	Projection orthogonale sur un convexe fermé	67
7.2	Théorème de représentation de Riesz	68
7.3	Bases hilbertiennes et identité de Parseval	69

II	Calcul différentiel	71
8	Dérivation dans les espaces vectoriels normés	75
8.1	Dérivée, dérivées partielles, gradient	75
8.2	Inégalité des accroissements finis, jacobienne	78
8.3	Dérivées successives, lemme de Schwarz, formule de Taylor, extrema	80
8.4	Théorème d'inversion locale et théorème des fonctions implicites	86
9	Équations différentielles ordinaires (EDO)	89
9.1	Théorème de Cauchy–Lipschitz et théorème de Peano	90
9.2	Solutions globales et lemme de Grönwall	92
9.3	Équations différentielles linéaires, résolvante, formule de Duhamel	96
9.4	Dépendance à la condition initiale, notion de flot	97
9.5	Systèmes hamiltoniens de la mécanique classique	100
9.6	Stabilité au sens de Lyapounov des points stationnaires	101
III	Quelques ouvertures thématiques	105
10	Autour de l'équation de la chaleur	109
11	Autour des variétés	111
12	Notion de groupe fondamental	115
13	Lexique bilingue	117
14	Chronologie	119
	Bibliographie	121

Équipe pédagogique associée à ce cours :

- 2023–2024 : Djalil Chafaï (cours), Corentin Gentil (travaux dirigés)
- 2022–2023 : Djalil Chafaï (cours), Lucas Vacossin (travaux dirigés)
- 2020–2021, 2021–2022 : Dmitry Chelkak (cours), Lucas Vacossin (travaux dirigés)

Des mentions marginales indiquent des passages de compléments, non abordés pendant le cours oral. Le cours oral comprend par ailleurs des commentaires improvisés qui ne figurent pas dans ces notes.

▼ compléments

▲ compléments

Un parti pris discutable dans ces notes de cours : peu de définitions, pas de propositions, essentiellement des lemmes, théorèmes, corollaires, exemples, remarques, et commentaires flottants. Il n'est pas toujours évident de décider du statut d'un énoncé, certains théorèmes par exemple servent de définition, tandis que certains lemmes sont plus importants que bien des théorèmes. Les remarques voire les exemples peuvent devenir des théorèmes, et réciproquement. Réjouissant bouillonnement vivant de l'imperfection.

Par ailleurs, peu ou pas assez de dessins, mais ils sont fait au tableau en cours !

Un conseil, au-delà de ce cours, autour de l'inspiration, de l'élévation d'âme, et de l'humanisation : ne passez pas tout votre temps avec vos contemporains, intéressez vous aux meilleurs esprits de tous les temps, à leurs écrits, à ce qu'on a écrit sur eux, à leur richesse et complexité, mais ne les idéalisiez pas non plus, intéressez-vous aussi à leur vie, leurs doutes, leurs erreurs, leur temps. Les mathématiques des cours fondamentaux sont relativement anciennes, issues d'un long processus de digestion collective, par des milliers de mathématiciens à travers le temps et l'espace. Ce sont des mathématiques mortes, qu'il est tentant d'opposer aux mathématiques vivantes développées par les mathématiciens contemporains. Les mathématiques mortes sont forcément mieux construites et plus solides, mais il est possible de ne pas les aborder que de manière scolaire ou académique, elles peuvent exciter la curiosité et la créativité.

provision

Chapitre 0

Organisation de l'année 2023-2024

Créneaux horaires

- 3h de CM et 2h de TD par semaine
- Les CMs ont lieu le lundi 13h15–14h45 (Borel) et le mercredi 10h45–12h15 (Cartan)
- Deux créneaux de TDs : le lundi 8h30–10h30 (W) OU le jeudi 15h30–17h30 (Cartan)
Ne venir qu'à un seul!

Ressources pédagogiques

Les notes de cours, feuilles de TD, DM, et annales se trouvent sur <https://moodle.psl.eu/>

Calendrier prévisionnel des cours

- **Semaine 1**
 - Lu 18/09 : Espaces topologiques, métriques, normés, et à produit scalaire
 - Me 20/09 : Fermés, fermeture, intérieur, frontière, voisinages, convergence, continuité, bases, séparabilité
- **Semaine 2**
 - Lu 25/09 : Axiomes de séparation et espaces normaux, topologie trace
 - Me 27/09 : Topologies produit, initiale, finale, quotient
- **Semaine 3**
 - Lu 02/10 : Notions de variété et de groupe de Lie, Compacité
 - Me 04/10 : Théorème de Tikhonov, Compacité métrique
- **Semaine 4**
 - Lu 09/10 : Compacité locale, dénombrable à l'infini, compactification, début de complétude
 - Me 11/10 : Complétude, espaces polonais, de Banach, et de Hilbert
- **Semaine 5**
 - Lu 16/10 : Complétion et théorème de Baire
 - Me 18/10 : Connexité et connexité par arcs
- **Semaine 6**
 - Lu 23/10 : Théorèmes d'Arzela–Ascoli et de Stone–Weierstrass
 - Me 25/10 : Applications continues sur un Banach, théorème de Banach–Steinhaus
- **Vacances (semaine du 30 octobre)**
- **Partiels (semaine du 6 novembre, durée : 2h)**
- **Semaine 7**
 - Lu 13/11 : Théorème de Hahn–Banach
 - Me 15/11 : Théorème de Banach–Schauder (application ouverte, graphe fermé)
- **Semaine 8**
 - Lu 20/11 : Espaces de Hilbert
 - Me 22/11 : Dérivation dans les espaces vectoriels normés, vecteur gradient, dérivées partielles
- **Semaine 9**
 - Lu 27/11 : Inégalité des accroissements finis, matrice jacobienne
 - Me 29/11 : Dérivées successives, lemme de Schwarz sur les dérivées partielles croisées
- **Semaine 10**
 - Lu 04/12 : Formule de Taylor, conditions d'optimalité locale
 - Me 06/12 : Théorèmes d'inversion locale et des fonctions implicites
- **Semaine 11**
 - Lu 11/12 : Équation différentielles ordinaires, théorème de Cauchy–Lipschitz
 - Me 13/12 : Solutions globales et lemme de Grönwall
- **Semaine 12**
 - Lu 18/12 : Équations différentielles linéaires et principe de Duhamel
 - Me 20/12 : Dépendance à la condition initiale
- **Vacances (semaines du 25 décembre et 1er janvier)**
- **Semaine 13**
 - Lu 08/01 : Systèmes hamiltoniens, stabilité au sens Lyapounov des points stationnaires
 - Me 10/01 : Ouvertures thématiques : équation de la chaleur, variétés, groupe fondamental
- **Examen (semaine du 6 janvier, durée : 3h)**

brouvillon

Première partie
Topologie générale

La topologie étudie les propriétés des transformations continues et les invariances par ces transformations, elle apporte un point de vue plus souple et moins rigide que la géométrie. Elle est construite sur une notion très générale d'espace topologique, qui fournit une notion de voisinage des points, ce qui permet de définir en particulier la convergence des suites et la continuité des fonctions :

- Une suite (x_n) converge vers x dans un espace topologique lorsque pour tout voisinage V de x , il existe un entier n_V tel que pour tout $n \geq n_V$, $x_n \in V$.
- Une fonction $f : X \rightarrow Y$ entre espaces topologiques est continue en $x \in X$ lorsque pour tout voisinage V de $f(x)$ il existe un voisinage W de x tel que $f(W) \subset V$.

Les notions de *topologie générale* présentées dans ce cours ont été surtout développées pour les besoins de l'analyse, notamment de l'analyse fonctionnelle. La topologie générale se marie bien avec la théorie de la mesure et l'intégrale de Lebesgue au travers de la tribu borélienne, et intervient dans la notion de convergence en loi et celle de principe de grandes déviations en théorie des probabilités. La topologie générale fait naturellement partie du bagage généraliste des mathématiciens contemporains.

Les notions de topologie plus avancées forment par ailleurs une branche importante des mathématiques appelée *topologie*, reliée à d'autres branches des mathématiques comme la géométrie différentielle, la topologie algébrique, la géométrie algébrique, et la combinatoire. La topologie joue un rôle important et fondamental dans les mathématiques contemporaines, et en particulier dans les travaux de nombreux médaillés Fields, aussi bien à travers l'algèbre, l'analyse, la géométrie, et les probabilités. La topologie se marie bien également, et de multiples façons, avec les sciences des données et la statistique mathématique.

provision

Chapitre 1

Introduction aux espaces topologiques

Pour aller plus loin : [24], [12], [26], [23], [19], et en anglais [7, 6, 13]. Cours du DMA de topologie algébrique.

Lu 19/09

La notion d'espace topologique, précisée et étudiée plus loin, a été dégagée au début du vingtième siècle après une longue période de tâtonnements, par plusieurs générations de mathématiciens.

Nous présentons ci-dessous quatre notions fondamentales emboîtées :

$$\{\text{espaces à produit scalaire}\} \subsetneq \{\text{espaces normés}\} \subsetneq \{\text{espaces métriques}\} \subsetneq \{\text{espaces topologiques}\}$$

De gauche à droite, la richesse de structure diminue et la généralité augmente. Ces quatre notions abstraites sont toutes inspirées du concret visuel, bref de \mathbb{R}^d avec $d \in \{1, 2, 3\}$. Ce type de généralisation fait la force des mathématiques : identifier des structures communes à des situations variées et disparates, pour raisonner universellement. En repérant ou en introduisant de telles structures dans un problème donné, on bénéficie de tout ce qui a déjà été démontré sur ces structures, sans avoir à réinventer la roue. De ce point de vue, les mathématiciens ont été structuralistes avant les philosophes et les sociologues !

Sur l'espace habituel \mathbb{R}^n ou \mathbb{C}^n nous avons plusieurs notions :

- Un produit scalaire : $\langle x, y \rangle = x_1 \overline{y_1} + \cdots + x_n \overline{y_n}$.
- Des normes : $\|x\|_p = (|x_1|^p + \cdots + |x_n|^p)^{1/p}$.
- Des distances : $d_p(x, y) = (|x_1 - y_1|^p + \cdots + |x_n - y_n|^p)^{1/p}$.

1.1 Espaces à produit scalaire, espaces normés, espaces métriques, espaces topologiques

Définition 1.1.1. Espace à produit scalaire.

Un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle : X \times X \mapsto \mathbb{K}$ sur un \mathbb{K} espace vectoriel X , $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$, vérifie :

- Symétrie ou hermitianité : pour tous $x, y \in X$, $\langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$.
- Linéarité : pour tous $x, y, z \in X$ et $\lambda \in \mathbb{K}$, $\langle \lambda x, y + z \rangle = \lambda \langle x, y \rangle + \lambda \langle x, z \rangle$.
- Positivité : pour tout $x \in X$, $\langle x, x \rangle \geq 0$, $= 0$ si et seulement si $x = 0$.

On dit alors que $(X, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ est un espace à produit scalaire ^a. On note aussi $x \cdot y = \langle x, y \rangle$.

Quand $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ on dit que $(x, y) \mapsto \langle x, y \rangle$ est sesquilinéaire : linéaire en x et anti-linéaire en y .

Quand $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ on dit que $(x, y) \mapsto \langle x, y \rangle$ est bilinéaire : linéaire en x et linéaire en y .

^a. Si la dimension est finie, on dit aussi plus précisément espace euclidien quand $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ et espace hermitien quand $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, et espace préhilbertien si la dimension est infinie. Un espace de Hilbert est de plus complet, ce qui n'est pas automatique en dimension infinie. La notion de complétude est étudiée plus loin.

Exemple 1.1.2. Des angles entre suites, fonctions, matrices.

- Pour tout $d \geq 1$, \mathbb{R}^d est un espace à produit scalaire : $\langle x, y \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n$.
De même, pour tout $d \geq 1$, \mathbb{C}^d est un espace à produit scalaire : $\langle x, y \rangle = x_1 \overline{y_1} + \cdots + x_n \overline{y_n}$.
- L'ensemble des suites $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ dans \mathbb{R} , de carré sommable $\sum_n x_n^2 < \infty$, admet le produit scalaire $\langle x, y \rangle = \sum_n x_n y_n$. De même, l'ensemble des suites $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ dans \mathbb{C} , de carré du module sommable $\sum_n |x_n|^2 < \infty$, admet le produit scalaire $\langle x, y \rangle = \sum_n x_n \overline{y_n}$.
Ce sont des généralisation du cas précédent à $d = \infty$.
- L'ensemble des fonctions continues bornées $[0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ admet le produit scalaire donné par $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$. De même, l'ensemble des fonctions continues bornées $[0, 1] \rightarrow \mathbb{C}$ admet le produit scalaire donné par $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)\overline{g(t)}dt$.

- Ce sont les analogues continus du cas précédent : \sum devient \int .
- L'ensemble des matrices réelles $n \times m$ admet le produit scalaire $\langle A, B \rangle = \text{Trace}(AB^\top)$. Cela n'est rien d'autre que \mathbb{R}^{mn} et sa structure euclidienne.
 - L'ensemble des matrices complexes $n \times m$ admet le produit scalaire $\langle A, B \rangle = \text{Trace}(A\overline{B}^\top)$. Cela n'est rien d'autre que \mathbb{C}^{mn} et sa structure hermitienne.
 - L'ensemble des matrices symétriques réelles $n \times n$ admet le produit scalaire donné par $\langle A, B \rangle = \text{Trace}(AB)$, légèrement différent de celui de $\mathbb{R}^{n+\frac{n(n-1)}{2}=\frac{n(n+1)}{2}}$.
 - L'ensemble des matrices hermitiennes complexes $n \times n$ admet le produit scalaire donné par $\langle A, B \rangle = \text{Trace}(A\overline{B})$, légèrement différent de celui de $\mathbb{R}^n \times \mathbb{C}^{\frac{n(n-1)}{2}} = \mathbb{R}^{n+2\frac{n(n-1)}{2}=n^2}$.

Par analogie avec \mathbb{R}^d , les éléments d'un espace à produit scalaire $(X, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ sont des vecteurs. La longueur ou norme d'un vecteur $x \in X$ est donnée par $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$. Par les axiomes de symétrie et de linéarité, on obtient la relation de Pythagore : pour tous $x, y \in X$,

$$\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 + 2\Re\langle x, y \rangle,$$

ce qui permet d'obtenir l'identité du parallélogramme :

$$\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2\|x\|^2 + 2\|y\|^2.$$

Le discriminant de $P(t) = \|x + ty\|^2 = \|y\|^2 t^2 + 2\Re\langle x, y \rangle t + \|x\|^2$ vaut $\Delta = 4\langle x, y \rangle^2 - 4\|x\|^2\|y\|^2$, et comme $P \geq 0$, on en déduit que $\Delta \leq 0$, ce qui donne l'inégalité de Cauchy-Schwarz :

$$|\langle x, y \rangle| \leq \|x\|\|y\|.$$

De plus, par l'axiome de positivité, l'égalité a lieu si et seulement si x et y sont colinéaires.

Quand $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, $\frac{\langle x, y \rangle}{\|x\|\|y\|} \in [-1, 1]$ joue le rôle du cosinus de l'angle entre les vecteurs x et y et on pose

$$\text{angle}(x, y) := \arccos \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\|\|y\|}.$$

Lorsque $\langle x, y \rangle = 0$, on dit que x et y sont orthogonaux, et on note $x \perp y$.

Lorsque $y \neq 0$, l'équation $P'(t) = 0$ a pour unique solution $t_* = -\langle x, y \rangle / \|y\|^2$, ce qui indique que x a un unique projeté orthogonal sur $\mathbb{R}y$ donné par $\arg \min_{z \in \mathbb{R}y} \|x - z\| = -t_* y = \frac{\langle x, y \rangle}{\|y\|^2} y = \langle x, \frac{y}{\|y\|} \rangle \frac{y}{\|y\|}$.

La notion d'espace vectoriel normé s'obtient en renonçant à la notion d'angle.

Définition 1.1.3. Espaces normés.

Une norme $\|\cdot\| : X \times X \mapsto [0, \infty)$ sur un \mathbb{K} espace vectoriel X , $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$, vérifie :

- Séparation : pour tous $x \in X$, $\|x\| = 0$ si et seulement si $x = 0$.
- Homogénéité : pour tous $x \in X$ et $\lambda \in \mathbb{K}$, $\|\lambda x\| = |\lambda|\|x\|$.
- Sous-additivité : pour tous $x, y \in X$, $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$.

On dit alors que $(X, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé.

Exemple 1.1.4. Espaces normés.

- Pour tout $d \geq 1$, \mathbb{R}^d est un espace vectoriel normé par $\|x\|_p = (|x_1|^p + \dots + |x_d|^p)^{1/p}$ pour tout $p \in [1, \infty]$, avec la convention $\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq d} |x_i|$. Par défaut on prend $\|\cdot\| = \|\cdot\|_2$. On dit que $\|\cdot\|_2$ est la norme euclidienne.
- Si $(X, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ est un espace à produit scalaire alors $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ est une norme qui en fait un espace vectoriel normé. La réciproque est fautive : les normes $\|\cdot\|_p$ ci-dessus ne dérivent pas d'un produit scalaire lorsque $p \neq 2$ (ne vérifient pas l'identité du parallélogramme).
- Pour tout $p \in [1, \infty]$, l'espace vectoriel des suites $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ dans $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$ est normé par la norme $\|x\|_p = (\sum_n |x_n|^p)^{1/p}$ si $p \in [1, \infty)$ et $\|x\|_\infty = \sup_n |x_n|$ si $p = \infty$.
- Pour tout $p \in [1, \infty]$, l'espace vectoriel des fonctions continues et bornées $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ est normé par $\|f\|_p = (\int_0^1 |f(t)|^p dt)^{1/p}$, avec la convention $\|f\|_\infty = \sup_{t \in [0, 1]} |f(t)|$. Généralisé par l'espace L^p de Lebesgue abordé dans le cours d'intégration et probabilités.

- Pour tout X , l'espace vectoriel des $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ bornées est normé par $\|f\|_\infty = \sup_{t \in X} |f(t)|$.
- L'espace vectoriel $\mathcal{C}^k([0, 1], \mathbb{R})$ est normé pour $\|f\|_{\mathcal{C}^k} = \max_{0 \leq m \leq k} \sup_{x \in [0, 1]} |f^{(m)}(x)|$.

Dans un espace vectoriel normé, la quantité $\|x - y\|$ est la distance entre x et y .

La notion d'espace métrique s'obtient en renonçant à la structure d'espace vectoriel.

Définition 1.1.5. Espace métriques.

Une distance ou métrique sur un ensemble X est une application $d : X \times X \mapsto [0, \infty)$ telle que :

- Séparation : pour tous $x, y \in X$, $d(x, y) = 0$ si et seulement si $x = y$.
- Symétrie : pour tous $x, y \in X$, $d(x, y) = d(y, x)$.
- Inégalité triangulaire^a : pour tous $x, y, z \in X$, $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y)$.

On dit alors que (X, d) est un espace métrique.

^a. Plus faible que l'inégalité ultratriangulaire $d(x, y) \leq \max(d(x, z), d(z, y))$ qui donne les espaces ultramétriques.

Exemple 1.1.6. Espaces métriques.

- Si $(X, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé alors c'est un espace métrique pour $d(x, y) = \|x - y\|$. La réciproque est fautive : le cercle $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$ est un espace métrique pour la distance d'arc mais n'est pas un espace vectoriel (et encore moins normé).
- L'ensemble des suites finies de 0 et de 1 est un espace métrique pour la distance définie comme le nombre de bits distincts (distance de Hamming) : $d(x, y) = \#\{n : x_n \neq y_n\} = \sum_n \mathbf{1}_{x_n \neq y_n}$. C'est aussi le nombre minimal de transformations élémentaires pour passer de x à y . Plus généralement, sur les espaces discrets ou continus, il est souvent possible de définir une distance comme longueur du plus court chemin entre deux points (géodésique).
- Pour un nombre premier p fixé, tout rationnel non nul $x \in \mathbb{Q} \setminus \{0\}$ s'écrit $x = p^n \frac{a}{b}$ où $n, a, b \in \mathbb{Z}$, $b > 0$, a et b premiers entre eux, et p ne divise ni a ni b . L'entier n est la valuation p -adique de x . La valeur absolue p -adique de $x \in \mathbb{Q}$ est définie par

$$|x|_p := \begin{cases} 0 & \text{si } x = 0 \\ p^{-n} & \text{si } x \neq 0 \end{cases}.$$

C'est une métrique, et même une ultramétrique sur \mathbb{Q} .

- La notion de semi-norme^a s'obtient en renonçant au fait que $\|x\| = 0$ implique que $x = 0$. Elle joue un rôle important en analyse fonctionnelle, notamment à travers les espaces de Fréchet.

^a. Vu en DM1.

Dans un espace métrique, on dispose de la notion de boule ouverte $B(x, r) = \{y \in X : d(x, y) < r\}$ de centre x et de rayon $r > 0$. Cette notion est inspirée de celle d'intervalle ouvert de \mathbb{R} , et permet de définir la convergence des suites et la continuité des fonctions. Décidons de dire qu'une partie de X est ouverte si elle est réunion quelconque de boules ouvertes. On peut vérifier alors que les boules ouvertes sont ouvertes ! D'autre part, on peut vérifier qu'une intersection finie de boules ouvertes est ouverte, mais il n'en va plus de même des intersections quelconques : $\bigcap_{n=1}^\infty (-1/n, 1/n) = [0, 0] = \{0\}$.

La notion d'espace topologique s'obtient en renonçant à la notion de métrique.

Définition 1.1.7. Espace topologique – Axiomatisation de Kuratowski.

Une topologie $\mathcal{O} \subset \mathcal{P}(X)$ sur un ensemble X est une collection de parties de X telle que :

- $\emptyset \in \mathcal{O}$ et $X \in \mathcal{O}$
- Stabilité par réunion quelconque : si $O_i \in \mathcal{O}$ pour tout $i \in I$ alors $\bigcup_{i \in I} O_i \in \mathcal{O}$.
- Stabilité par intersections finies : si $O_1, O_2 \in \mathcal{O}$ alors $O_1 \cap O_2 \in \mathcal{O}$.

Les éléments de \mathcal{O} sont les ouverts, et (X, \mathcal{O}) est un espace topologique.

On a $\mathcal{O} \subset \mathcal{P}(\mathcal{P}(X))$, mais les parties de $\mathcal{P}(X)$ ne sont pas toutes des topologies. Dans la pratique, on omet souvent \mathcal{O} par commodité, et on parle directement d'ouverts, tout comme on omet le Ω en probabilités et les coordonnées locales en géométrie : absorber du formalisme dans l'implicite simplifie.

Exemple 1.1.8. Topologies.

- La topologie euclidienne sur \mathbb{R} est formée par l'ensemble des parties A de \mathbb{R} telles que pour tout $x \in A$, il existe un intervalle ouvert (a, b) tel que $x \in (a, b) \subset A$. C'est ce qui inspire le vocabulaire et les axiomes. Plus généralement, la topologie euclidienne sur \mathbb{R}^d , $d \geq 1$, est formée par l'ensemble des $A \subset \mathbb{R}^d$ tels que pour tout $x \in A$, il existe une boule ouverte $B(y, r) = \{z \in \mathbb{R}^d : \|y - z\| < r\}$ telle que $x \in B(y, r) \subset A$.
- Un espace métrique (X, d) possède une topologie naturelle formée par l'ensemble des parties A de X telles que pour tout $x \in A$, il existe une boule ouverte $B(y, r) = \{z \in X : d(y, z) < r\}$ telle que $x \in B(y, r) \subset A$. Notons que les boules ouvertes ont alors le bon goût d'être ouvertes car pour tout $y \in B(x, r)$ et $r' < r - d(x, y)$, $B(y, r') \subset B(x, r)$. On dit qu'une topologie est métrisable lorsqu'elle coïncide avec la topologie naturelle d'une métrique. Toute topologie métrisable est séparée^a : si $x \neq y$ alors il existe des ouverts O_x et O_y tels que $x \in O_x$, $y \in O_y$, et $O_x \cap O_y = \emptyset$. En effet, il suffit de prendre $O_x = B(x, \frac{1}{2}d(x, y))$ et $O_y = B(y, \frac{1}{2}d(x, y))$ et d'utiliser les axiomes des métriques.
- La topologie cofinie sur un ensemble X infini est donnée par \emptyset et l'ensemble des parties de X dont le complémentaire est fini. Cette topologie n'est pas métrisable car elle n'est pas séparée : si A et B sont des ouverts vérifiant $A \cap B = \emptyset$ alors $A^c \cup B^c = X$ ce qui est impossible car A^c et B^c sont finis tandis que X est infini.
- La topologie de Zariski sur $X = K^n$, où K est le corps \mathbb{R} ou \mathbb{C} et où $n \geq 1$, est formée par l'ensemble des $O \subset X$ telles qu'il existe une famille quelconque de polynômes à n variables $(P_i)_i \subset K[X_1, \dots, X_n]$ telle que $O^c = \cap_i \{x \in K^n : P_i(x_1, \dots, x_n) = 0\}$. L'axiome de stabilité par intersections finies se vérifie en utilisant des produits de polynômes, qui sont des polynômes. Cette topologie n'est pas métrisable car elle n'est pas séparée. Les zéros de polynômes sont les analogues des ensembles finis de la topologie cofinie !
- La topologie grossière sur X est formée par $\{\emptyset, X\}$.
Il s'agit de la topologie la moins fine possible sur X (minimale). Non métrisable.
- La topologie discrète sur X est formée par l'ensemble des parties de X .
Il s'agit de la topologie la plus fine possible sur X (maximale). Métrisable.
- Une intersection quelconque de topologies sur un ensemble X est encore une topologie. La topologie engendrée par une famille \mathcal{C} de parties de X est l'intersection de toutes les topologies sur X contenant \mathcal{C} , c'est la plus petite (inclusion) topologie sur X contenant \mathcal{C} .

^a. Ne pas confondre avec séparable, notion abordée plus loin, et qui n'a rien à voir.

Remarque 1.1.9. Audace créative.

Après s'être débarrassé du produit scalaire, de la norme, et de la distance, il est possible de se débarrasser des ouverts, en ne retenant que le treillis de leurs inclusions. On peut le faire !

Remarque 1.1.10. Pragmatisme historique.

Un grand nombre d'espaces topologiques utiles sont métriques ou métrisables. Mais bien des raisonnements topologiques ne nécessitent pas le caractère métrisable. Le formalisme des espaces topologiques est un compromis qui a survécu au sévère tri darwinien qu'opère l'histoire.

À ce propos et à titre d'exemple, afin d'établir des existences, la logique propositionnelle fait naturellement intervenir le concept de compacité pour une topologie séparée non-métrisable.

1.2 Fermés, fermeture, intérieur, frontière**Définition 1.2.1. Fermés, fermeture, intérieur, extérieur, frontière.**

Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique, et $A \subset X$.

- A est fermé si et seulement si A^c est ouvert.

- La fermeture ou adhérence de A , noté \overline{A} , est le plus petit fermé le contenant :

$$\overline{A} = \bigcap_{\substack{A \subset F \\ F \text{ fermé}}} F = \{x \in X : \forall O \in \mathcal{O}, x \in O \Rightarrow O \cap A \neq \emptyset\}^a.$$

- L'intérieur de A , noté \mathring{A} , est le plus grand ouvert qu'il contient :

$$\mathring{A} = \bigcup_{\substack{O \subset A \\ O \text{ ouvert}}} O = \{x \in X : \exists O \in \mathcal{O} : x \in O \subset A\}.$$

- La frontière de A est définie par $\partial A = \overline{A} \setminus \mathring{A}$.
- On dit que A est dense ou partout dense dans X si $\overline{A} = X$.
- On dit que A est nulle part dense si l'intérieur de \overline{A} est vide.

a. La dernière formulation peut se voir via le complémentaire $\bigcup_{\substack{O \cap A = \emptyset \\ O \text{ ouvert}}} O = \{x \in X : \exists O \in \mathcal{O}, x \in O, O \cap A = \emptyset\}$.

Exemple 1.2.2. Fermés.

- Dans \mathbb{R} , les intervalles fermés sont fermés. Plus généralement, dans \mathbb{R}^d , $d \geq 1$, les boules fermées $\overline{B}(x, r) = \{y \in \mathbb{R}^d : \|x - y\| \leq r\}$ sont fermées. Plus généralement encore, dans un espace métrique (X, d) , les boules fermées $\overline{B}(x, r) = \{y \in X : d(x, y) \leq r\}$ sont fermées. Attention : bien que $\overline{B}(x, r) \subset \overline{B}(x, r)$, l'égalité n'a pas toujours lieu en dehors de \mathbb{R}^d .
- Dans \mathbb{R} , les intervalles $[a, b)$ avec $a < b$ ne sont ni ouverts ni fermés. Idem pour \mathbb{Q} dans \mathbb{R} .
- \emptyset et X sont à la fois ouverts et fermés, on dit parfois que ce sont des ofs. Dans X muni de la topologie discrète, toute partie de X est un of.

Remarque 1.2.3. Propriétés des fermés.

- Une intersection quelconque de fermés est fermée.
- Une réunion finie de fermés est fermée.
- \emptyset et X sont fermés.

Remarque 1.2.4.

- Une partie non ouverte n'est pas forcément fermée (et réciproquement).
- Une réunion quelconque de fermés n'est pas forcément fermée, par exemple sur \mathbb{R} on a $\bigcup_{n=1}^{\infty} [1/n, 1] = (0, 1]$, $\bigcup_{n=1}^{\infty} [1/n, +\infty) = (0, +\infty)$, et $\bigcup_{r \in \mathbb{Q}} [r, r] = \mathbb{Q}$.

Définition 1.2.5. Points intérieurs, adhérents, isolés, d'accumulation.

Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique, $A \subset X$, et $x \in X$. On dit que :

- x est intérieur à A lorsque $x \in \mathring{A}$.
- x est adhérent à A lorsque $x \in \overline{A}$, et un tel point est alors un point...
- isolé lorsqu'il existe un voisinage ouvert O_x de x tel que $O_x \cap A = \{x\}$
- d'accumulation lorsque $(O \cap A) \setminus \{x\} \neq \emptyset$ pour tout voisinage ouvert O de x .

L'ensemble des points isolés de A s'écrit $O \cap A$ où $O = \bigcup_{x \text{ isolé}} O_x$ est ouvert, donc l'ensemble des points d'accumulation de A est égal à $\overline{A} \setminus (O \cap A) = \overline{A} \cap O^c$, il est donc fermé !

1.3 Voisinages, convergence de suites, continuité de fonctions, homéomorphismes

Définition 1.3.1. Voisinages.

Dans un espace topologique (X, \mathcal{O}) , un voisinage d'un point $x \in X$ est une partie $V \subset X$ qui contient un ouvert $O \in \mathcal{O}$ qui contient x , c'est-à-dire $x \in O \subset V$.

Notons qu'une partie de X est ouverte si et seulement si elle est voisinage de tous ses points.

Définition 1.3.2. Convergence des suites.

Une suite (x_n) d'éléments de X converge vers $x \in X$, pour une topologie \mathcal{O} sur X , lorsque pour tout voisinage V de x , il existe un entier n_V tel que pour tout $n \geq n_V$, $x_n \in V$. On note $x_n \rightarrow x$.

Remarque 1.3.3. Approche séquentielle des fermés.

Si F fermé, et si $x_n \in F \rightarrow x$ alors $x \in F$.

En effet, si V est un voisinage de x alors $x_n \in V$ pour n assez grand d'où $F \cap V \neq \emptyset$.

Dans les espaces métrisables (et plus généralement dans un espace à base dénombrable de voisinages, cf. plus loin), cette stabilité séquentielle caractérise les fermés. En effet, si $x \in \bar{F}$ et si V est un voisinage de x alors $V \cap F \neq \emptyset$ par définition de l'adhérence. Ensuite, en prenant $V = B(x, 1/n)$ et $x_n \in V \cap F$ il vient $x_n \in F \rightarrow x$, donc $x \in F$ donc $\bar{F} = F$.

Exemple 1.3.4. Multiplicité de limites d'une suite dans un espace topologique.

Soit X infini muni de la topologie cofinie. Si $x_n \rightarrow x$ et si $I \subset X$ est fini et $x \notin I$, alors I^c est un ouvert voisinage de x et donc $x_n \in I^c$ pour n assez grand. En particulier (x_n) ne visite qu'un nombre fini de fois chaque élément de I . Comme I est arbitraire, il en découle que pour tout $y \in X$ avec $y \neq x$, la suite (x_n) ne visite qu'un nombre fini de fois y . À présent si une suite (x_n) ne visite qu'une et une seule fois chaque point de X alors elle converge vers tout point de X .

Théorème 1.3.5. Convergence dans les espaces métriques.

Dans un espace métrique (X, d) , $x_n \rightarrow x$ si et seulement si $d(x_n, x) \rightarrow 0$.

Démonstration. \Rightarrow . Soit $\varepsilon > 0$. Comme $B(x, \varepsilon)$ est un voisinage de x , il existe un entier n_ε tel que pour tout $n \geq n_\varepsilon$, $x_n \in B(x, \varepsilon)$, d'où $d(x_n, x) < \varepsilon$. Donc $d(x_n, x) \rightarrow 0$. \Leftarrow . Soit $\varepsilon > 0$. Comme $d(x_n, x) \rightarrow 0$, il existe un entier n_ε tel que pour tout $n \geq n_\varepsilon$, $d(x_n, x) < \varepsilon$, c'est-à-dire que $x_n \in B(x, \varepsilon)$. Donc $x_n \rightarrow x$. \square

Définition 1.3.6. Continuité et continuité séquentielle des fonctions.

Soient X et Y deux espaces topologiques. On dit qu'une fonction $f : X \rightarrow Y$ est :

- continue en $x \in X$ lorsque pour tout voisinage V de $f(x)$ il existe un voisinage W de x tel que $f(W) \subset V$.
- séquentiellement continue en $x \in X$ lorsque pour toute suite (x_n) d'éléments de X , si $x_n \rightarrow x$ alors $f(x_n) \rightarrow f(x)$.
- continue (respectivement séquentiellement continue) lorsqu'elle est continue (respectivement séquentiellement continue) en tout point de X .

Théorème 1.3.7. Continuité implique continuité séquentielle.

Si $f : X \rightarrow Y$ est continue en $x \in X$ alors f est séquentiellement continue en x .

Démonstration. Soit $x_n \rightarrow x$ et soit V un voisinage de $f(x)$. Il existe un voisinage W de x tel que $f(W) \subset V$, et un entier n_W tel que pour tout $n \geq n_W$, $x_n \in W$, d'où $f(x_n) \in V$. Donc $f(x_n) \rightarrow f(x)$. \square

Dans un espace métrique (X, d) , pour tout $x \in X$, l'application $d(x, \cdot) : y \in Y \mapsto d(x, y)$ est continue. En effet, par l'inégalité triangulaire, $|d(x, y) - d(x, y')| \leq d(y, y')$. Au passage, cela montre que $d(x, \cdot)$ est Lipschitz, et on voit poindre, au-delà du continu, le calcul différentiel ici !

Théorème 1.3.8. Caractérisation de la continuité avec les ouverts ou les fermés.

Soient (X, \mathcal{O}_X) et (Y, \mathcal{O}_Y) des espaces topologiques et $f : X \rightarrow Y$. Propriétés équivalentes :

- f est continue.
- les images réciproques par f des ouverts de Y sont des ouverts de X :
pour tout $O \in \mathcal{O}_Y$ on a $f^{-1}(O) = \{x \in X : f(x) \in O\} \in \mathcal{O}_X$.
- les images réciproques par f des fermés de Y sont des fermés de X :
pour tout $F = O^c$, $O \in \mathcal{O}_Y$, on a $(f^{-1}(F))^c = \{x \in X : f(x) \notin F\} \in \mathcal{O}_X$.

Démonstration. L'équivalence des deux dernières propriétés découle de $f(A^c) = (f(A))^c$. Démontrons l'équivalence des deux premières. \Rightarrow . Soit $O \in \mathcal{O}_Y$ et $x \in f^{-1}(O)$. Comme $f(x) \in O$ et que f est continue en x , il existe un voisinage V de x tel que $f(V) \subset O$, d'où $V \subset f^{-1}(O)$, et donc $f^{-1}(O) \in \mathcal{O}_X$. \Leftarrow . Soit $x \in X$ et V un voisinage de $f(x)$. Soit $O \in \mathcal{O}_Y$ tel que $f(x) \in O \subset V$, en particulier $W = f^{-1}(O)$ vérifie $f(W) \subset V$. Or comme W est ouvert et contient x , c'est un voisinage de x . Donc f est continue en x . \square

Théorème 1.3.9. Équivalence entre continuité et continuité séquentielle.

Soit X un espace topologique vérifiant la propriété de Fréchet–Urysohn : pour tout $A \subset X$ et tout $x \in \overline{A}$, il existe une suite (x_n) d'éléments de A telle que $x_n \rightarrow x$. Alors pour tout espace topologique Y et tout $f : X \rightarrow Y$, la continuité est équivalente à la continuité séquentielle.

Démonstration. Nous savons déjà que la continuité entraîne toujours la continuité séquentielle. Il reste donc à démontrer la réciproque lorsque l'espace de départ vérifie la propriété de Fréchet–Urysohn. Commençons par démontrer la controposée quand X est métrisable. Supposons qu'il existe un voisinage V de $f(x)$ tel que pour tout voisinage W de x , $f(W) \not\subset V$. En particulier pour tout n il existe $x_n \in W = B(x, 1/n)$ vérifiant $f(x_n) \notin V$. On a alors $d(x_n, x) \rightarrow 0$ donc $x_n \rightarrow x$, mais $f(x_n) \not\rightarrow f(x)$, et f n'est pas séquentiellement continue. Donnons à présent une preuve générale si X est Fréchet–Urysohn. Soit F un fermé de Y et $x \in \overline{f^{-1}(F)}$. La propriété de Fréchet–Urysohn donne une suite (x_n) d'éléments de $f^{-1}(F)$ telle que $x_n \rightarrow x$. Comme f est séquentiellement continue, $f(x_n) \rightarrow f(x)$, et comme $f(x_n) \in F$ et F est fermé, il vient que $f(x) \in F$. Donc $x \in f^{-1}(F)$ et donc $f^{-1}(F)$ est fermé, et f est continue. \square

Définition 1.3.10. Homéomorphie : l'isomorphie de la topologique.

Une bijection $h : X \rightarrow Y$ est un homéomorphisme lorsqu'elle est continue et à inverse continu.

En particulier, l'ouverture et la fermeture sont stables par image directe et réciproque. Ceci définit une relation d'équivalence et donc une structure quotient sur l'ensemble des espaces topologiques.

Le cercle et le bord du carré, munis de la topologie métrique intrinsèque naturelle, sont homéomorphes.

La boule unité $\{x \in \mathbb{R}^d : |x| < 1\}$ de \mathbb{R}^d est homéomorphe à \mathbb{R}^d avec la bijection $x \mapsto \frac{x}{1-\|x\|}$, qui envoie la sphère de rayon $r \in [0, 1)$ sur la sphère de rayon $r/(1-r) \in [0, +\infty)$.

On peut montrer que \mathbb{R}^n n'est pas homéomorphe à \mathbb{R}^m si $n \neq m$. Lorsque $n = 1$, cela découle du fait que \mathbb{R}^d privé d'un point est connexe (notion topologique abordée plus loin) si $d > 1$ et non-connexe si $d = 1$. Un point reste un point sous l'action d'un homéomorphisme, stabilité que ne partagent pas les sous-espaces plus généraux. Il est possible d'utiliser la déformation d'une sphère. En fait la démonstration lorsque $n > 1$ et $m > 1$ est plus difficile et fait appel à la notion d'homologie de la topologie algébrique.

Un espace topologique est métrisable si et seulement si il est homéomorphe à un espace métrique. Attention : certaines propriétés ne dépendent que de la topologie engendrée par la métrique, tandis que d'autres sont spécifiques à une métrique donnée, et ne sont donc pas topologiques de ce point de vue.

1.4 Bases de topologies, bases de voisinages, séparabilité

Définition 1.4.1. Base de topologie.

Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique et $\mathcal{B} \subset \mathcal{O}$ une famille d'ouverts.
 On dit que \mathcal{B} est une base de \mathcal{O} quand pour tout $O \in \mathcal{O}$, il existe $(B_i)_{i \in I} \subset \mathcal{B}$ tel que $O = \bigcup_{i \in I} B_i$.
 De manière équivalente : pour tout $O \in \mathcal{O}$ et tout $x \in O$, il existe $B \in \mathcal{B}$ tel que $x \in B \subset O$.

Exemple 1.4.2. Boules dans les espaces métriques.

Dans un espace métrique (ou métrisable), les boules $(B(x, r))_{x \in X, r > 0}$ forment une base.
 Idem pour la sous-famille localement dénombrable $(B(x, 1/n))_{x \in X, n \geq 1}$.
 La topologie elle-même constitue toujours une base, qu'on peut qualifier de triviale ou maximale.
 Par analogie avec les espaces vectoriels, on devrait parler de famille génératrice au lieu de base.

Théorème 1.4.3. Caractérisation des bases.

- Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique et $\mathcal{B} \subset \mathcal{O}$ une base. Alors :
 - $X = \bigcup_{B \in \mathcal{B}} B$.
 - Pour tous $B_1, B_2 \in \mathcal{B}$ et $x \in B_1 \cap B_2$, il existe $B_3 \in \mathcal{B}$ tel que $x \in B_3 \subset B_1 \cap B_2$.
- Réciproquement, si une famille $\mathcal{B} \subset \mathcal{P}(X)$ vérifie les deux propriétés ci-dessus alors la famille $\mathcal{O} = \{\bigcup_{B \in \mathcal{A}} B\}_{\mathcal{A} \subset \mathcal{B}}$ est une topologie sur X pour laquelle \mathcal{B} est une base, appelée topologie engendrée par \mathcal{B} . C'est la plus petite topologie (pour l'inclusion) qui contient \mathcal{B} .

Démonstration.

- Immédiat car $X \in \mathcal{O}$ et $B_1 \cap B_2 \in \mathcal{O}$.
- Il est immédiat que $\emptyset \in \mathcal{O}$ et $X \in \mathcal{O}$. Idem pour la stabilité par réunion quelconque. Pour la stabilité par intersection finie, si $O_1, O_2 \in \mathcal{O}$ avec $O_1 = \bigcup_{B \in \mathcal{A}_1} B$ et $O_2 = \bigcup_{B \in \mathcal{A}_2} B$ alors

$$O_1 \cap O_2 = (\bigcup_{B \in \mathcal{A}_1} B) \cap (\bigcup_{B \in \mathcal{A}_2} B) = \bigcup_{B_1 \in \mathcal{A}_1, B_2 \in \mathcal{A}_2} (B_1 \cap B_2)$$

Donc pour tout $x \in O_1 \cap O_2$, il existe $B_1 \in \mathcal{A}_1$ et $B_2 \in \mathcal{A}_2$ tel que $x \in B_1 \cap B_2$. Ensuite il existe $B_x \in \mathcal{B}$ tel que $x \in B_x \subset B_1 \cap B_2 \subset O_1 \cap O_2$. Par conséquent $O_1 \cap O_2 = \bigcup_{x \in O_1 \cap O_2} B_x$. Donc $O_1 \cap O_2 \in \mathcal{O}$.
 Donc \mathcal{O} est une topologie. Sa minimalité pour l'inclusion est immédiate. □

Définition 1.4.4. Base locale ou base de voisinages.

Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique, $x \in X$, et $\mathcal{B}_x \subset \mathcal{O}$.
 On dit que \mathcal{B}_x est une base locale ou base de voisinages au point x lorsque :

- $x \in B$ pour tout $B \in \mathcal{B}_x$.
- Pour tout $O \in \mathcal{O}$ tel que $x \in O$, il existe $B \in \mathcal{B}_x$ tel que $x \in B \subset O$.

Définition 1.4.5. Base dénombrable et base dénombrable de voisinages.

On dit qu'un espace topologique est :

- à base dénombrable de voisinages si tout point possède une base dénombrable de voisinages.
- à base dénombrable lorsqu'il possède une base dénombrable (c'est plus fort !).

Exemple 1.4.6. Espaces métriques.

Tout espace topologique métrisable est à base dénombrable de voisinages : $\mathcal{B}_x = \{B(x, 1/n)\}_{n \geq 1}$.
 En revanche un espace métrique n'est pas, en général, un espace topologique à base dénombrable.

Théorème 1.4.7. Caractérisation des espaces à base dénombrable.

Un espace topologique (X, \mathcal{O}) à base dénombrable est toujours séparable^{a b} : il existe une partie dénombrable $A \subset X$ telle que $\overline{A} = X$. De plus, la réciproque est vraie pour tout espace métrisable.

- a. À ne pas confondre avec la notion d'espace séparé (axiome T_2 de Hausdorff), qui n'a rien à voir.
b. C'est-à-dire que X contient une partie A dénombrable dense.

Démonstration. \Rightarrow . Soit $\mathcal{B} = (B_n)$ une base dénombrable de \mathcal{O} . On peut supposer ces B_n non-vides. Pour tout n , il existe $x_n \in B_n$. Posons $A = \cup_n \{x_n\}$. À présent, par l'absurde, si $x \notin \overline{A}$ alors il existe un ouvert O tel que $x \in O \subset X \setminus \overline{A}$. Or il existe n tel que $x \in B_n \subset O$. Or $B_n \cap A$ contient x_n . Impossible!

\Leftarrow . Soit (x_n) une suite dans X telle que $\cup_n \{x_n\} = X$. Posons $\mathcal{B} = \{B(x_n, 2^{-m})\}_{m,n}$. À présent, pour tout $O \in \mathcal{O}$ et tout $x \in O$, il existe m tel que $B(x, 2^{-m}) \subset O$, et un n tel que $d(x_n, x) \leq 2^{-(m+2)}$. Donc par l'inégalité triangulaire, $x \in B(x_n, 2^{-(m+1)}) \subset B(x, 2^{-m}) \subset O$. Donc \mathcal{B} est une base de \mathcal{O} . \square

Théorème 1.4.8. Espaces à base dénombrable de voisinage.

Tout espace topologique à base dénombrable de voisinages, et en particulier tout espace métrisable, est un espace de Fréchet–Urysohn. En particulier, dans un tel espace :

- l'adhérence est séquentielle^a : $\overline{A} = \{x : \exists x_n \in A \rightarrow x\}$.
- les notions de continuité et de continuité séquentielle de fonctions coïncident.

- a. La notion de convergence de suite définit la topologie via les fermés comme adhérences.

Démonstration. Soit $A \subset X$ et $x \in \overline{A}$. Soit (O_n) une base dénombrable de voisinages ouverts de x . L'ouvert $U_n = \cap_{k=1}^n O_k$ décroît quand n croît. Comme $x \in \overline{A}$, pour tout n , il existe $x_n \in U_n \cap A$. Enfin $x_n \rightarrow x$ car pour tout voisinage ouvert U de x , il existe N tel que pour tout $n \geq N$, $x_n \in U_N \subset U$. \square

Exemple 1.4.9. Continuité séquentielle \nRightarrow continuité : contre-exemple.

Considérons $X = \mathbb{R}$ muni de la topologie codénombrable dont les fermés sont les parties (au plus) dénombrables de \mathbb{R} . Alors pour toute suite (x_n) d'élément de X , $x_n \rightarrow x$ si et seulement si (x_n) est stationnaire : $x_n = x$ à partir d'un certain rang sur n . Donc toute fonction $f : X \rightarrow X$ est séquentiellement continue. En revanche l'application $f(x) = \text{sign}(x)$ par exemple n'est pas continue. Un tel espace X n'est pas de Fréchet–Urysohn, et en particulier n'est pas métrisable.

Exemple 1.4.10. Espaces topologiques séquentiels.

Pour un espace topologique X , les trois propriétés suivantes sont équivalentes, cf. [13, 4] :

1. X est séquentiel : pour tout $A \subset X$, $\{x : \exists x_n \in A \rightarrow x\}$ est fermé.
2. Pour tout Y et tout $f : X \rightarrow Y$, f est continue ssi elle est séquentiellement continue.
3. X est le quotient d'un espace métrique (la topologie quotient est étudiée plus loin).

$$\{\text{Métrisable}\} \subsetneq \{\text{À base dénombrable de voisinages}\} \subsetneq \{\text{Fréchet-Urysohn}\} \subsetneq \{\text{Séquentiel}\}.$$

Cf. [13, Ex. 1.6.20] pour un espace non-séquentiel, [13, Ex. 1.6.19] pour espace séquentiel qui n'est pas de Fréchet–Urysohn, et [13, Ex. 1.6.18] pour un espace de Fréchet–Urysohn qui n'est pas à base dénombrable de voisinages. La droite de Sorgenfrey [13, 28] est un espace à base dénombrable de voisinage mais non-métrisable.

Dans un espace métrique X , pour tout $x \in X$, $y \in X \mapsto d(x, y) \in \mathbb{R}$ est continue. Notons au passage que la notion de continuité ne dépend que de la topologie induite par la métrique.

1.5 Axiomes de séparation et espaces normaux

Les axiomes de séparation permettent de distinguer ou séparer les points dans les espaces topologiques, ce que n'est pas toujours possible en général. En voici quelques uns, pour un espace topologique (X, \mathcal{O}) , de plus en plus forts $(T_i) \Leftarrow (T_{i+1})$, et il existe des contre-exemples pour les réciproques.

- (T_0) Axiome de séparation de Kolmogorov : pour tous $x, y \in X$ avec $x \neq y$, l'un au moins des deux points admet un voisinage qui ne contient pas l'autre point : il existe $O \in \mathcal{O}$ tel que $(x, y) \in O \times O^c$ où $(x, y) \in O^c \times O$. Contre exemple : avec la topologie $\mathcal{O} = \{\emptyset, \{1\}, \{2, 3\}, \{1, 2, 3\}\}$ sur $E = \{1, 2, 3\}$, les points 2 et 3 ne sont pas distinguables, et l'axiome (T_0) n'est pas vérifié.
- (T_1) Axiome de séparation de Fréchet : pour tous $x, y \in X$ avec $x \neq y$, il existe $O \in \mathcal{O}$ tel que $(x, y) \in O^c \times O$. Cela revient à dire que pour tout $x \in X$, le singleton $\{x\}$ est fermé : pour tout x et tout $y \neq x$, il existe un ouvert O voisinage de y et ne contenant pas x . Les topologies co-finies et de Zariski vérifient cet axiome, mais ne vérifient pas le suivant (comme déjà mentionné).
- (T_2) Axiome de séparation des espaces séparés de Hausdorff : pour tous $x, y \in X$, $x \neq y$, il existe $O_x, O_y \in \mathcal{O}$ tels que $(x, y) \in O_x \times O_y$ et $O_x \cap O_y = \emptyset$. Cet axiome garantit l'unicité de la limite des suites convergentes. Il est à la fois important et naturel. On retrouve (T_1) car $x \in O_x \subset O_y^c$.
- (T_3) Axiome de séparation des espaces réguliers de Hausdorff : (T_1) est vérifié et on peut séparer un point et un fermé ne le contenant pas par deux ouverts disjoints.
- (T_4) Axiome de séparation des espaces normaux de Hausdorff : (T_1) est vérifié et pour tous fermés non-vides F_0 et F_1 avec $F_0 \cap F_1 = \emptyset$, il existe des ouverts O_0 et O_1 tels que $F_0 \subset O_0$, $F_1 \subset O_1$, et $O_0 \cap O_1 = \emptyset$, ce qui est une sorte que (T_2) pour les fermés plutôt que pour les points. Le lemme de Urysohn¹ affirme que cela est équivalent à l'existence de $f : X \rightarrow [0, 1]$ continue t.q. $f(F_i) = i$.
- (T_5) Axiome de séparation des espaces complètement normaux de Hausdorff : (T_1) est vérifié et tous $A, B \subset X$ vérifiant $A \cap \overline{B} = \emptyset$ et $\overline{A} \cap B = \emptyset$ sont séparables par deux ouverts disjoints.
- (T_6) Axiome de séparation des espaces parfaitement normaux de Hausdorff : (T_1) est vérifié et pour tous fermés F_0 et F_1 avec $F_0 \cap F_1 = \emptyset$, il existe $f : E \rightarrow [0, 1]$ continue telle que

$$F_0 = f^{-1}(\{0\}) \quad \text{et} \quad F_1 = f^{-1}(\{1\}).$$

L'intervalle $[0, 1]$ est muni de la topologie métrique usuelle. En prenant $O_0 = f^{-1}([0, 1/2])$ et $O_1 = f^{-1}((1/2, 1])$ on a (T_6) \Rightarrow (T_4). Réciproquement, en utilisant le lemme de Urysohn, (T_4) implique qu'il existe $f : E \rightarrow [0, 1]$ continue telle que $f(x) = 0$ si $x \in F_0$ tandis que $f(x) = 1$ si $x \in F_1$, mais cela reste plus faible que (T_6) car $F_i \subset f^{-1}(\{i\})$.

Nous avons déjà vu que les espaces métriques vérifient (T_2). Le théorème suivant va plus loin.

Théorème 1.5.1. Parfaite normalité des espaces métrisables.

Tout espace topologique métrisable, et en particulier tout espace métrique, vérifie l'axiome de séparation (T_6) des espaces parfaitement normaux de Hausdorff.

Démonstration. Si (X, d) est un espace métrique, $A, B \subset X$, et $x \in A$, alors on pose

$$d(x, A) := \inf_{y \in A} d(x, y) \quad \text{et} \quad d(A, B) := \inf_{(x, y) \in A \times B} d(x, y),$$

et $d(\cdot, A)$ est continue : passer à l'infimum sur z dans l'inégalité triangulaire $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$.

Si $F_0 = F_1 = \emptyset$, on pose f constante $= \frac{1}{2}$. Si $F_0 \neq \emptyset$ et $F_1 = \emptyset$, on pose $f(x) = d(x, F_0)/(1 + d(x, F_0))$ pour tout x . Enfin si $F_0, F_1 \neq \emptyset$, alors on pose $f(x) = d(x, F_0)/(d(x, F_0) + d(x, F_1))$ pour tout x , et le Lemme 1.5.2 assure que le dénominateur ne s'annule pas car $F_0 \cap F_1 = \emptyset$.

Lemme 1.5.2. Caractérisation de la fermeture dans les espaces métriques.

Dans un espace métrique (X, d) , $F \subset X$ est fermé si et seulement si $d(x, F) = 0$ implique $x \in F$.

Mais $d(F_1, F_2) = 0 \not\Rightarrow F_1 \cap F_2 = \emptyset$, contre-exemple : $F_1 = \{(0, x), x \in \mathbb{R}\}$ et $F_2 = \{(x, 1/x) : x > 0\}$.

Preuve du lemme 1.5.2. \Rightarrow . Soit F fermé. Si $d(x, F) = 0$ alors il existe (x_n) dans F telle que $d(x, x_n) \rightarrow 0$, donc $x_n \rightarrow x$, donc $x \in F$ car F est fermé.

\Leftarrow . L'espace métrique (X, d) est à base dénombrable de voisinages, donc de Fréchet–Urysohn. Donc pour tout $x \in \overline{F}$, il existe (x_n) dans F telle que $d(x_n, x) \rightarrow 0$, d'où $x_n \rightarrow x$ et $d(x, F) = 0$, donc $x \in F$. \square

\square

1. Vu en TD3.

1.6 Définir une topologie : trace, produit, initiale, finale, quotient

Nous avons déjà vu (théorème 1.4.8) que les topologies à base dénombrable de voisinages, et en particulier les topologies métrisables, sont caractérisées par la convergence des suites. En effet, pour ces topologies, la caractérisation de l'adhérence par la convergence des suites permet d'obtenir les fermés et donc les ouverts. Nous abordons à présent plusieurs autres manières de définir des topologies.

Topologie trace ou induite

Définition 1.6.1. Topologie trace (induite) ou sous-espaces topologiques.

Si (X, \mathcal{O}) est un espace topologique et $A \subset X$ alors $\{O \cap A : O \in \mathcal{O}\}$ est une topologie sur A appelée topologie trace (de celle de X sur A) ou topologie induite (par celle de X sur A). C'est la topologie la moins fine sur A qui rend l'inclusion canonique continue.

Exemple 1.6.2.

- Si $X = \mathbb{R}$ et $A = [0, 1]$ alors $(0, 1)$, $[0, 1]$, $(0, 1]$, et $[0, 1)$ sont ouverts dans A , pas $[1/3, 1/2]$.
- Si $X = \mathbb{R}^2$ et $A = \mathbb{R}$ alors la topologie trace sur A coïncide avec la topologie usuelle de \mathbb{R} .

Remarque 1.6.3. Propriétés.

- Si (X, d) est un espace métrique et si $A \subset X$ alors la restriction $d_{A \times A}$ de la métrique d sur A est une métrique sur A dont la topologie est la topologie trace sur A de celle de X .
- La définition est emboîtable : si $B \subset A \subset X$ alors la topologie trace sur B de celle de X coïncide avec la topologie trace sur B de la topologie trace sur A de celle de X .
- Soit $A \subset X$ muni de la topologie trace. Alors $B \subset A$ est fermé dans A si et seulement si $B = A \cap F$ pour un fermé F de X . En effet $B = F \cap A$ équivaut à $A \setminus B = (X \setminus F) \cap A$.
- La fermeture d'un ensemble $B \subset A$ pour la topologie trace (sur A de celle de X) est la trace de sa fermeture dans la topologie de X . Cette propriété ne fonctionne pas pour l'intérieur, comme le montre l'exemple $X = \mathbb{R}^2$ et $A = B = \mathbb{R}$.
- Si (x_n) et x_* sont dans $A \subset X$ alors $x_n \rightarrow x_*$ dans A si et seulement si $x_n \rightarrow x_*$ dans X .

Remarque 1.6.4. Propriétés conservées par la topologie trace.

Soit (X, \mathcal{O}) un espace topologique et $A \subset X$ équipé de la topologie trace \mathcal{O}_A .

- Si \mathcal{O} est à base dénombrable de voisinages alors \mathcal{O}_A l'est aussi.
- Si \mathcal{O} est à base dénombrable alors \mathcal{O}_A l'est aussi.
- Si \mathcal{O} est séparée (axiome T_2 de Hausdorff) alors \mathcal{O}_A l'est aussi. Ceci est aussi vrai pour l'axiome T_1 , mais pas pour l'axiome T_4 .
- Si \mathcal{O} est métrisable et séparable, alors \mathcal{O}_A est métrisable et séparable. Ceci n'est plus vrai sans la métrisabilité. Rappelons que d'après le Théorème 1.4.7, pour un espace métrisable, la séparabilité est équivalente à être à base dénombrable.

Topologie produit

Définition 1.6.5. Produit d'espaces topologiques ou topologie de Tikhonov.

Soit (X_i, \mathcal{O}_i) , $i \in I$ des espaces topologiques, et $X := \prod_{i \in I} X_i$. La topologie produit ou cylindrique sur X a pour base les $\prod_{i \in I} O_i$ où $O_i \in \mathcal{O}_i$ pour tout $i \in I$ et $O_i = X_i$ pour tout $i \notin J$ où $J \subset I$ est fini. C'est la topologie la moins fine sur X qui rend les projections canoniques $X \rightarrow X_i$ continues.

Voir Théorème 1.4.3 de caractérisation des base de topologie.

Lemme 1.6.6. Caractérisation marginale de la convergence dans l'espace produit.

On a $x_n \rightarrow x$ dans $X = \prod_{i \in I} X_i$ si et seulement si $x_{n,i} \rightarrow x_i$ dans X_i pour tout $i \in I$.

Démonstration. Si $x_n \rightarrow x$ dans $X = \prod_{i \in I} X_i$ alors en considérant un cylindre dont tous les facteurs sauf le i^e sont maximaux on obtient $x_{n,i} \rightarrow x$ dans X_i . Réciproquement, si pour tout $i \in I$, $x_{n,i} \rightarrow x_i$ dans X_i , alors, pour tout cylindre A de la topologie produit (cela suffit car c'est une base), associé à un $J \subset I$ fini, on a $x_{n,j} \in A$ pour $n \geq N_j$, et donc pour tout $n \geq N := \max_{j \in J} N_j$ qui est fini car J est fini. \square

Exemple 1.6.7.

- La topologie usuelle sur \mathbb{R}^d est la topologie produit des topologies (usuelles) des facteurs. Attention : la plupart des ouverts de \mathbb{R}^d ne sont pas des produits d'ouverts de \mathbb{R} , ce sont en revanche des réunions quelconques de ces produits d'ouverts. Déjà les boules !
- Attention, la topologie trace de $\ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{R})$ sur le « cube de Hilbert » $[0, 1]^\mathbb{N}$ correspond à la convergence uniforme des coordonnées, elle est donc plus forte que la topologie produit.

Remarque 1.6.8. Propriétés héritées par produit.

Soient (X_i, \mathcal{O}_i) , $i \in I$ des espaces topologiques et $X = \prod_{i \in I} X_i$ muni de la topologie produit \mathcal{O} .

— Séparation.

- Les axiomes T_1 et T_2 sont vérifiés par X s'ils le sont par tous les X_i . En effet, si $x \neq y$ alors $x_i \neq y_i$ pour un i et on peut, à partir d'ouverts séparants, les étendre au produit en prenant des cylindres « pleins » sur les autres coordonnées.
- L'axiome T_4 n'est pas stable par passage au produit en revanche ^a.

— Dénombrabilité.

- Si I est au plus dénombrable et si les X_i sont tous à base dénombrable de voisinage (ou tous à base dénombrable) alors c'est aussi le cas de X . Ceci découle du fait qu'une union finie d'ensembles au plus dénombrables est au plus dénombrable.
- En revanche, ce n'est plus le cas si I n'est pas dénombrable (Exercice **).

— Séparabilité.

- Si I est au plus dénombrable et si les X_i sont tous séparables alors c'est aussi le cas de X . En effet, si $(x_n^i)_n$ est dense dans X_i et si I est fini, il suffit de considérer $(x_n^i : i \in I)_n$, tandis que si I est infini dénombrable, disons $I = \mathbb{N}$, alors il suffit de considérer la réunion sur N de $(y_n^{N,i} : i \in I)_n$ avec $y_n^{N,i} := x_n^i$ si $i \leq N$ et $y_n^{N,i} := x_n^{N,N}$ si $i > N$.
- Idem si I a le cardinal de \mathbb{R} c'est-à-dire $2^\mathbb{N}$. (Exercice ***)
- Cela n'est plus toujours vrai si I a un cardinal strictement supérieur à celui de \mathbb{R} .
- **Métrisabilité.** Supposons que pour tout i la topologie de X_i est métrisable par d_i .
- Si $I = \{1, \dots, n\}$ est fini, alors X est métrisable par (Exercice *)

$$d(x, y) := \max_i d_i(x_i, y_i).$$

Si d_i est associée à une norme $\|\cdot\|_i$ alors $\|x\| := \max_i \|x_i\|_i$ est une norme associée à d .

- Si $I = \mathbb{N}$ est infini dénombrable, alors X est métrisable par (Exercice *)

$$d(x, y) := \max_i \min(d_i(x_i, y_i), 2^{-i}).$$

En revanche, un produit infini d'espaces normés n'est pas toujours normable.

- Si I est non-dénombrable, et si chaque X_i contient au moins deux points distincts, alors X n'est pas métrisable, car pas à base dénombrable de voisinages (cf. plus haut).

^a. Un contre exemple est donné par la topologie carré semi-ouvert de Sorgenfrey, cf. [28, Section 84 page 103].

Exemple 1.6.9.

- Soit $\mathcal{C}^\infty([0, 1], \mathbb{R}) = \cap_k \mathcal{C}^k([0, 1], \mathbb{R})$, équipé de la topologie dont la base locale de voisinages est donnée par les boules $B(f, 2^{-n})$ pour une norme $\|\cdot\|_{\mathcal{C}^k}$ pour un certain k . Par définition cette topologie est à base dénombrable de voisinages. On peut établir que $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}^\infty([0, 1], \mathbb{R})$ si et seulement si $f_n^{(k)} \rightarrow f^{(k)}$ dans $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ pour tout k . Alternativement, il est possible de concevoir également $\mathcal{C}^\infty([0, 1], \mathbb{R})$ comme la diagonale de l'espace produit $\prod_k \mathcal{C}^k([0, 1], \mathbb{R})$, et il se trouve que la topologie produit coïncide avec celle définie précédemment. Pour le voir, utiliser la caractérisation des suites convergentes, la caractérisation de la topologie des espaces à base dénombrable de voisinages par la convergence des suites, et la stabilité du caractère à

base dénombrable de voisinage par passage à la topologie trace.

Topologies initiale et finale

Définition 1.6.10. Topologie initiale et finale.

- Soient $f_i : X \rightarrow X_i$, $i \in I$, avec topologie prescrite sur chaque X_i .
La topologie engendrée sur X par les $f_i^{-1}(O_i)$ avec O_i ouvert dans X_i et $i \in I$ est appelée topologie initiale. C'est la moins fine qui rend f_i continue pour tout i .
- Soient $g_i : X_i \rightarrow X$, $i \in I$, avec topologie prescrite sur chaque X_i .
Les ensembles $O \subset X$ tels que $g_i^{-1}(O)$ est ouvert dans X_i pour tout i constitue une topologie sur X appelée topologie finale. C'est la plus fine qui rend g_i continue pour tout i .

S'il existe une topologie vérifiant la propriété P , alors l'intersection de toutes les topologies vérifiant la propriété P est non-vide et constitue une topologie, la moins fine vérifiant P , c'est-à-dire la plus petite pour l'inclusion. À l'opposé, la construction d'une topologie la plus fine vérifiant P est moins évidente.

La topologie trace ou induite est la topologie initiale de l'inclusion canonique.

La topologie produit est la topologie initiale des projections canoniques.

La topologie de Zariski est inspirée de la notion de topologie finale. En fait on peut définir une topologie par les fermés en considérant les ensembles de zéros de fonctions continues notamment.

La topologie quotient ci-dessous est un exemple de topologie finale.

Topologie quotient

Définition 1.6.11. Topologie quotient.

Soit \sim une relation d'équivalence sur X , $[x]$ la classe d'équivalence de $x \in X$, et X/\sim l'espace quotient formé par les classes d'équivalence. Munissons X d'une topologie. La topologie quotient sur X/\sim est la plus fine qui rend continue la projection canonique $[\cdot] : x \in X \mapsto [x] \in X/\sim$.

En d'autres termes $O \subset X/\sim$ est ouvert ssi $[\cdot]^{-1}(O) := \{x \in X : [x] \in O\}$ est ouvert X .

En d'autres termes, il s'agit de la topologie finale de la projection canonique.

Si X est séparable, alors l'image par la projection canonique d'une suite dense est une suite dense, et donc le quotient est séparable. En revanche le passage au quotient peut faire perdre la séparation (\neq séparabilité) et le caractère à base dénombrable, comme l'illustre les (contre-)exemples suivants.

Exemple 1.6.12. Contre-exemples.

- **Droite réelle avec deux origines.** Il s'agit d'un exemple d'espace séparé dont un quotient ne l'est pas. Soit $X = \mathbb{R} \sqcup \mathbb{R} = \{(x, 1) : x \in \mathbb{R}\} \cup \{(x, 2) : x \in \mathbb{R}\}$ l'union disjointe de deux copies de la droite réelle, munies de la topologie usuelle, de sorte que $O \subset X$ est ouvert si seulement si à la fois $\{x : (x, 1) \in O\}$ et $\{x : (x, 2) \in O\}$ sont ouverts. Au passage, on comprend que l'union disjointe de deux espaces topologiques est un espace topologique. Définissons la relation d'équivalence $(x, 1) \sim (x, 2)$ pour $x \neq 0$. La plupart des classes d'équivalence ont deux éléments, et peuvent être identifiées à $\mathbb{R} \setminus \{0\}$, sauf celles de $0_1 := (0, 1)$ et de $0_2 := (0, 2)$, les deux origines, qui restent distinctes. Dans la topologie quotient X/\sim , les bases locales de $x \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ sont identiques à celles de \mathbb{R} , tandis que les voisinages ouverts de 0_1 sont de la forme $\{[x] : x \in \mathbb{R} \setminus \{0\} : |x| < r\} \cup \{0_1\}$, idem pour 0_2 . En particulier 0_1 et 0_2 ne peuvent pas être séparés par des ouverts!
- **Bouquet infini de cercles.** ^a Il s'agit d'un exemple d'espace à base dénombrable de voisinages dont un quotient ne l'est pas. Soit $X = \mathbb{R}$ avec sa topologie usuelle, et pour tous $x, y \in \mathbb{R}$, la relation d'équivalence $x \sim y$ si et seulement si $x, y \in \mathbb{Z}$. Le quotient X/\sim est formé par une classe infinie qui regroupe tous les entiers relatifs, et une infinité non-dénombrable de singletons constitués de $x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Z}$. Les bases locales pour un $[x]$ avec $x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Z}$ sont celles de la topologie usuelle. La condition $[0] \in O$ avec O ouvert dans X/\sim signifie que pour tout $m \in \mathbb{Z}$, il existe un plus petit $r_m = r_m(O) > 0$ tel que $[(m - r_m, m) \cup (m, m + r_m)] \subset O$. Maintenant $[0]$ n'a pas de base dénombrable de voisinage (O_n). Car si c'était le cas, et si $r_{m,n} = r_m(O_n)$ alors on

pourrait considérer le voisinage $[\bigcup_{m \in \mathbb{Z}} ((m - \frac{1}{2}r_m^{(m)}, m) \cup (m, m + \frac{1}{2}r_m^{(m)}))]$ de $[0]$ qui ne contient aucun des O_n .

a. Imaginer un fil doublement infini, avec une infinité de marques régulièrement espacées, et qu'on enroule en le tenant par la main, en positionnant dans sa main toutes les marques, cela donne un bouquet infini de cercles.

Lu 03/10

Exemple 1.6.13. Topologies quotient.

- **Cercle.** $X = \mathbb{R}$ muni de la topologie usuelle, $x \sim y$ si et seulement si $x - y \in \mathbb{Z}$. Le quotient \mathbb{R}/\sim est homéomorphe au cercle $\mathbb{S}^1 := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$, et l'homéomorphisme est donné par $x \mapsto e^{i2\pi x} = (\cos(2\pi x), \sin(2\pi x))$. Il est aussi possible de concevoir \mathbb{S}^1 comme le quotient de $[0, 1]$ par la relation d'équivalence $0 \sim 1$, c'est-à-dire

$$\mathbb{R}/\mathbb{Z} \simeq \mathbb{S}^1 \simeq [0, 1]/(0 \sim 1).$$

Il s'agit de topologie, ces espaces sont aussi homéomorphes au bord du carré $[0, 1]^2$.

- **Tores.** De même, le tore à deux dimension peut être construit comme suit

$$\mathbb{C}/(\mathbb{Z} + i\mathbb{Z}) \simeq \mathbb{S}^1 \times \mathbb{S}^1 \simeq [0, 1]^2/((x, 0) \sim (x, 1), (0, y) \sim (1, y)).$$

Plus généralement $\mathbb{R}^d/\mathbb{Z}^d$ est appelé tore à d -dimensions.

- **Cylindre, bande ou ruban de Möbius, bouteille de Klein.** Dans le même esprit :

- cylindre : $[0, 1]^2/((x, 0) \sim (x, 1))$
- bande ou ruban de Möbius : $[0, 1]^2/((0, y) \sim (1, 1 - y))$
- bouteille de Klein : $[0, 1]^2/((x, 0) \sim (x, 1), (0, y) \sim (1, 1 - y))$.

Construction de la bouteille de Klein par étapes : recoller les extrémités du cylindre à l'envers, ou recoller la moitié du bord de la bande de Möbius avec l'autre moitié du bord.

- **Espace projectif bidimensionnel.**

$$[0, 1]^2/((x, 0) \sim (1 - x, 1), (0, y) \sim (1, 1 - y)) \simeq \mathbb{RP}^2$$

où

$$\begin{aligned} \mathbb{RP}^2 &:= (\mathbb{R}^3 \setminus \{0\})/((x, y, z) \sim (\lambda x, \lambda y, \lambda z)) \\ &= \mathbb{S}^2/((x, y, z) \sim (-x, -y, -z)) \end{aligned}$$

où $\mathbb{S}^2 := \{(x, y, z) : x^2 + y^2 + z^2 = 1\}$ est la sphère de dimension 2 ou sphère unité de \mathbb{R}^3 . L'homéomorphisme avec \mathbb{RP}^2 découle du fait que $(x, y) \mapsto (x, y, \sqrt{1 - x^2 - y^2})$ envoie le disque unité fermé $\overline{\mathbb{D}}$ sur l'hémisphère supérieure, en notant que $\overline{\mathbb{D}}$ est homéomorphe au carré $[0, 1]^2$, et en vérifiant que l'identification antipodale $(x, y) \sim (-x, -y)$ au bord de $\overline{\mathbb{D}}$ coïncide avec l'identification au bord de $[0, 1]^2$ utilisée ci-dessus.

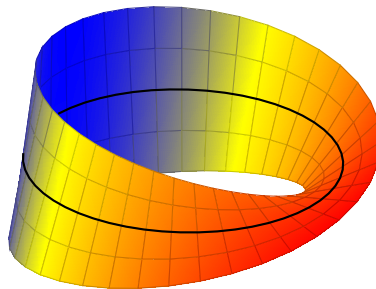


FIGURE 1.1 – Une bande de Möbius tracée par Tikz avec des courbes paramétrées. La surface a la particularité d'être réglée et non orientable. Elle a été décrite indépendamment en 1858 par les mathématiciens August Ferdinand Möbius (1790–1868) et Johann Benedict Listing (1808–1882). Le nom du premier fut retenu grâce à un mémoire présenté à l'Académie des sciences à Paris.

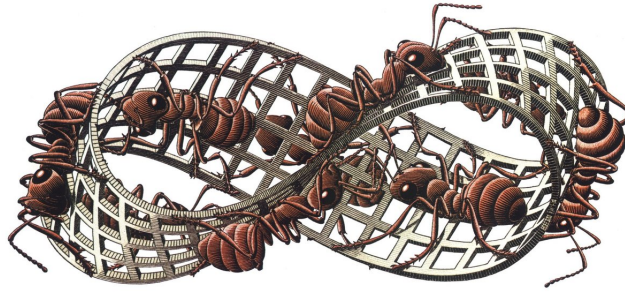


FIGURE 1.2 – Ruban de Möbius II (1963), Maurits Cornelis Escher (1898–1972).



FIGURE 1.3 – Une bouteille de Klein en verre, en vente sur Amazon. Il n'y a pas assez de place en dimension 3 pour la matérialiser sans auto-intersection. On pourrait utiliser une vidéo 3D ! La bouteille de Klein a été décrite en 1882 par le mathématicien Felix Klein. Son nom provient possiblement d'un jeu de mots entre les termes Klein Fläche (« surface de Klein ») et Klein Flasche (« bouteille de Klein »).

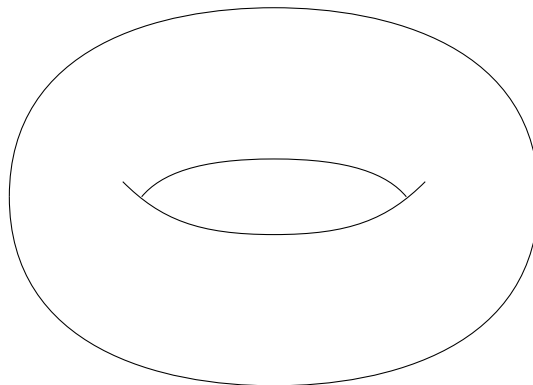


FIGURE 1.4 – Un tore en Tikz. Le genre est 1, le groupe fondamental est \mathbb{Z}^2 . Le concept de groupe fondamental a été introduit par Henri Poincaré dans la douzième section de son article *Analysis Situs*, paru en 1895 et annoncé dans une note aux *Comptes rendus de l'Académie des sciences*, parue en 1892.



FIGURE 1.5 – Vladimir I. Arnold (1937 – 2010) était un grand mathématicien tenant des mathématiques expérimentales. Un exposé exceptionnel : <https://www.youtube.com/watch?v=vBH6wO9UYrg>.

1.7 Notions de variété et de groupe de Lie

Le tore, la bouteille de Klein, l'espace projectif de dimension 2, ainsi que le cylindre et la bande de Möbius considérés sans leur bord c'est-à-dire en quotientant $[0, 1] \times (0, 1)$ par la relation d'équivalence $(0, y) \sim (0, y)$ et $(1, 1 - y) \sim (1, 1 - y)$ respectivement, sont des exemples de variétés topologiques.

Le concept suivant correspond à ce qu'on appelle les variétés abstraites : définir des coordonnées locales sur un objet avec un atlas de cartes. Il existe également un concept de variétés plongées d'un espace ambiant, définies par des équations, comme les sphères et plus généralement les hypersurfaces de \mathbb{R}^n . Les variétés plongées sont des variétés grâce au théorème des fonctions implicites, et il existe une sorte de réciproque, abordée dans le chapitre 11. Point de vue intrinsèque versus extrinsèque en géométrie.

Définition 1.7.1. Variétés abstraites.

Soit X un espace topologique séparé et à base dénombrable. On dit que X est une variété \mathcal{C}^k de dimension n lorsqu'il existe une collection (atlas) d'ouverts $(O_i)_{i \in I}$ telle que :

- $X = \cup_{i \in I} O_i$
- pour tout $i \in I$, il existe un homéomorphisme f_i entre O_i et \mathbb{R}^n (ou la boule unité de \mathbb{R}^n)
- si $O_i \cap O_j \neq \emptyset$ alors $f_j \circ f_i^{-1} : f_i(O_i \cap O_j) \rightarrow f_j(O_i \cap O_j)$ est \mathcal{C}^k (toujours vrai si $k = 0$).

L'application f_i est une carte, et l'application $f_j \circ f_i^{-1}$ est un changement de carte.

La variété est dite lisse lorsque la propriété est vraie pour tout k (changements de carte \mathcal{C}^∞).

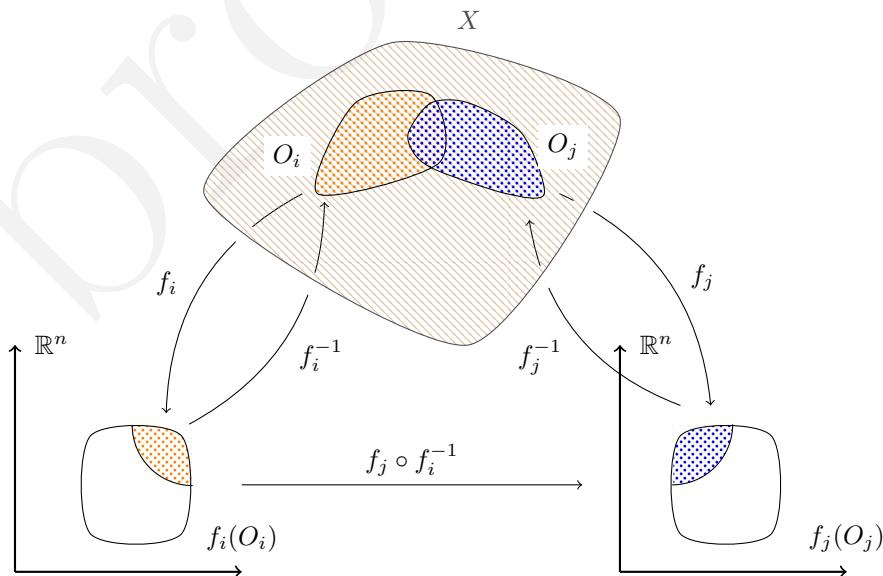


FIGURE 1.6 – Schéma visualisant le concept de variété.

Les cartes permettent d'obtenir des coordonnées locales, valable sur un morceau de la variété. Les changements de cartes sont bijectifs dérivables à inverses dérivables, ce sont donc des difféomorphismes.

Cette notion, tout comme celle de fonction \mathcal{C}^k sur $\mathbb{R}^{n>1}$, est abordée dans la partie II.

La définition ci-dessus procède par morceaux en patchwork, ce qui empêche de faire dépendre la dimension d de la position spatiale. Rappelons que \mathbb{R}^n et \mathbb{R}^m ne sont homéomorphes que si $n = m$. En ne retenant que la notion de dimensionnalité, et au-delà des variétés, il existe une notion de dimension de Hausdorff qui constitue une manière d'attribuer localement une dimension, à valeur réelle positive, par analogie avec les propriétés locales de \mathbb{R}^d . Elle permet par exemple d'attribuer une dimension non-entière à certains ensembles fractals. Il existe aussi une notion de multi-fractalité pour les courbes et les champs.

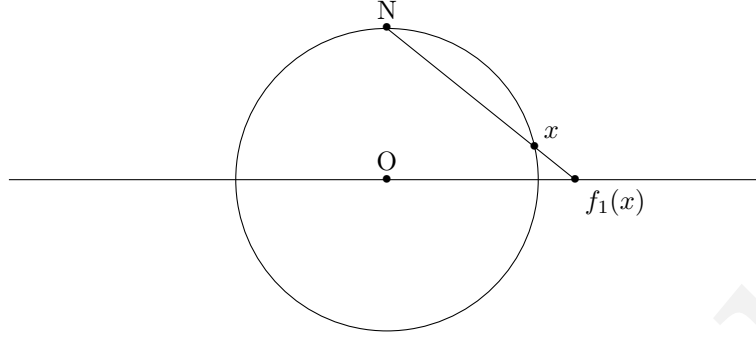


FIGURE 1.7 – Projection stéréographique sur la droite de pôle nord.

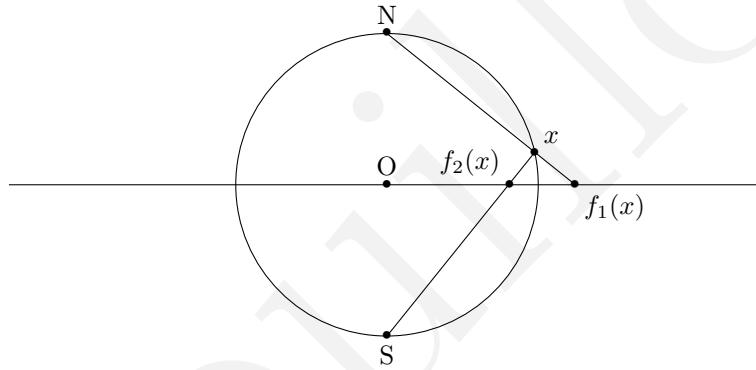


FIGURE 1.8 – Images d'un point par projections stéréographiques sur la droite de pôles nord et sud.

L'exemple le plus simple de variété lisse est celui des ouverts de \mathbb{R}^n , car on peut les recouvrir de boules, et les cartes sont triviales : $f_i(x) = x$. Un exemple plus intéressant est donné par la sphère $\mathbb{S}^{d-1} := \{x \in \mathbb{R}^d : \|x\| = 1\}$, variété de dimension $d - 1$, la projection stéréographique associée à deux points différents fournit un atlas à deux cartes (on ne peut pas faire moins). On peut alternativement extraire des cartes de l'équation $x_1^2 + \dots + x_d^2 = 1$ par exemple $x_d = \pm\sqrt{1 - x_1^2 - \dots - x_{d-1}^2}$, mais même dans le cas du cercle $d = 2$, il faut alors quatre cartes de ce type : $x_1 = \pm\sqrt{1 - x_2^2}$ et $x_2 = \pm\sqrt{1 - x_1^2}$. Voici enfin un exemple de variété légèrement plus subtil, matriciel : le groupe spécial linéaire

$$\mathrm{SL}_2(\mathbb{R}) := \{A \in \mathbb{R}^{2 \times 2} : \det(A) = 1\} = \{(a, b, c, d) : ad - bc = 1\} \subset \mathbb{R}^4,$$

muni de la topologie trace ou induite. C'est un exemple de groupe de Lie : groupe topologique + variété.

Définition 1.7.2. Groupe de Lie.

Un groupe G est un groupe de Lie lorsque c'est à la fois une variété lisse et un groupe topologique :

$$(g_1, g_2) \in G \times G \mapsto g_1 g_2 \in G \quad \text{et} \quad g \in G \mapsto g^{-1} \in G$$

sont continues. On dit que c'est un groupe de Lie matriciel lorsque c'est un sous-groupe du groupe $\mathrm{GL}(n, \mathbb{R})$ des matrices $n \times n$ inversibles (appelé groupe linéaire).

En effet, sur $\mathrm{SL}_2(\mathbb{R})$, on peut considérer trois ouverts $O_a^\pm, O_b^\pm, O_c^\pm, O_d^\pm$ définis par les conditions $\pm a > 0$, $\pm b > 0$, $\pm c > 0$, $\pm d > 0$. Soit $f_a^\pm : O_a^\pm \rightarrow \mathbb{R}^3$ définie par $f_a^\pm(a, b, c, d) = (a, b, c)$, de sorte que $(f_a^\pm)^{-1}(a, b, c) =$

$(a, b, c, (bc + 1)/a)$. Il s'agit d'un homéomorphisme entre O_a^\pm et $\mathbb{R}_\pm \times \mathbb{R} \times \mathbb{R} \simeq \mathbb{R}^3$. Idem pour b, c, d . On peut vérifier que les changements de cartes sont rationnels et que la variété est lisse.

La variété de dimension 3 $\mathrm{SL}_2(\mathbb{R})$ peut être vue comme homéomorphe (et même en fait difféomorphe, voir partie II de ces notes) à une partie de \mathbb{R}^4 , qui ressemble localement au graphe de la fonction $d = (bc + 1/a$, $c = (ad - 1)/b$, etc).

Il existe des versions complexes plutôt que réelles des variétés et des groupes de Lie. Le chapitre 11 propose quelques rudiments supplémentaires sur les variétés.

Chapitre 2

Compacité

Pour aller plus loin : [24], [12], [26], [23], [19], et en anglais [7, 6, 13].

2.1 Propriété de Borel–Lebesgue ou quasi-compacité

Définition 2.1.1. Propriété de Borel–Lebesgue.

Un espace topologique X vérifie la propriété de Borel–Lebesgue lorsque de tout recouvrement par des ouverts on peut extraire un sous-recouvrement fini. En d’autres termes, si $X = \cup_{i \in I} O_i$ avec O_i ouvert pour tout $i \in I$, alors il existe $I' \subset I$ fini tel que $X = \cup_{i \in I'} O_i$. De manière équivalente, si $\cap_{i \in I} F_i = \emptyset$ avec F_i fermé pour tout $i \in I$ alors il existe $I' \subset I$ fini tel que $\cap_{i \in I'} F_i = \emptyset$.

Définition 2.1.2. Espaces topologiques (quasi-)compacts.

- En France ^a : un espace topologique est dit...
 - quasi-compact lorsqu’il vérifie la propriété de Borel–Lebesgue
 - compact lorsqu’il est quasi-compact et séparé
- Dans le reste du monde : un espace topologique est...
 - compact lorsqu’il vérifie la propriété de Borel–Lebesgue.

a. Et dans ces notes de cours, sauf mention explicite du contraire.

Ces deux définitions coïncident pour les espaces séparés notamment pour les espaces métrisables, mais diffèrent par exemple pour la topologie co-finie ou celle de Zariski, qui ne sont pas séparées, ce qui peut poser question dans un domaine où ce type de topologies apparaît comme la géométrie algébrique.

Définition 2.1.3. Sous-ensembles compacts.

Dans un espace topologique X , on dit que $K \subset X$ est quasi-compact si K , équipé de la topologie trace, est quasi-compact. En d’autres termes, si $K \subset \cup_{i \in I} O_i$ avec O_i ouvert dans X pour tout $i \in I$ alors il existe $I' \subset I$ fini tel que $K \subset \cup_{i \in I'} O_i$.

Exemple 2.1.4. Quasi-compacts.

- Le segment $[0, 1]$ est compact dans \mathbb{R} .

Démonstration. En effet, soit $[0, 1] \subset \cup_{i \in I} O_i$ un recouvrement par des ouverts. Soit t_* le supremum de l’ensemble des $t \in [0, 1]$ tels que $[0, t]$ possède un sous-recouvrement fini. Tout d’abord $t_* > 0$ car comme $0 \in O_i$ pour un certain i , et comme O_i est ouvert, il existe $r > 0$ tel que $[0, r] \subset O_i$, donc $t_* \geq r$. De plus, on ne peut pas avoir $0 < t_* < 1$ car si c’était le cas, comme il existe i tel que $(t_* - r, t_* + r) \subset O_i$, le segment $[0, t_* + \frac{r}{2}]$ admettrait aussi un sous-recouvrement fini car il suffirait d’ajouter ce O_i au sous-recouvrement fini du segment $[0, t_* - \frac{r}{2}]$. Finalement, si $t_* = 1$, alors il existe $r > 0$ et i tels que $(1 - r, 1] \subset O_i$, et on peut ajouter ce O_i au sous-recouvrement fini du segment $[0, 1 - \frac{r}{2}]$. Le sup est donc atteint. \square

- Pour tout $K \subset \mathbb{R}^n$,

K est compact $\Leftrightarrow K$ est fermé et borné.

Démonstration. \Rightarrow . La bornitude s'obtient en considérant le recouvrement par les boules $B(0, m)$ avec m entier positif. La fermeture découle du fait topologique général suivant : les quasi-compacts sont toujours fermés dans les espaces séparés, cf. théorème 2.1.6.

\Leftarrow . Un fait topologique général (cf. théorème 2.1.6) affirme que les sous-ensembles fermés d'espaces compacts sont compacts. D'autre part le cube $[-m, m]^n$ est compact car produit d'ensembles compacts grâce au théorème de Tykhonov 2.2.1 et à l'item précédent. \square

- Les sous-ensembles compacts de \mathbb{R} sont les parties fermées et bornées. Toutes les réunions finies d'intervalles fermés finis sont compactes, mais la réciproque est fautive comme le montre l'ensemble compact $\{1/n : n \geq 1\} \cup \{0\}$ qui n'est pas réunion finie d'intervalles.

Lemme 2.1.5. Stabilité de la quasi-compacité par réunion finie.

Si $K_1, K_2 \subset X$ sont quasi-compacts alors $K_1 \cup K_2$ est quasi-compact ^a.

^a. Attention, si X n'est pas séparé, il se peut que K_1 et K_2 soient séparés tandis que $K_1 \cup K_2$ ne l'est pas. Exemple : $K_i = [-1, 0) \cup 0_i \cup (0, 1]$ dans la droite à deux origines de l'exemple 1.6.12.

Démonstration. Découle immédiatement de la définition par les recouvrements d'ouverts. \square

Théorème 2.1.6. Fermés et quasi-compacts.

- Si K est quasi-compact et si $F \subset K$ est fermé alors F est quasi-compact.
- Si X est séparé et si $K \subset X$ est quasi-compact alors K est fermé.

Démonstration.

- Si $F \subset \cup_{i \in I} O_i$ est un recouvrement de F par des ouverts alors $K = (K \setminus F) \cup \cup_{i \in I} O_i$. Comme $K \setminus F$ est ouvert dans K et K est quasi-compact, il existe un sous-recouvrement $K = (K \setminus F) \cup \cup_{i \in I'} O_i$ avec $I' \subset I$ fini, qui donne un sous-recouvrement fini de F , donc F est quasi-compact.
- Soit $x \in X \setminus K$. Comme X est séparé, pour tout $y \in K$ il existe des voisinages ouverts $x \in O_x^{(y)}$ et $y \in O_y^{(x)}$ tels que $O_x^{(y)} \cap O_y^{(x)} = \emptyset$. On a $K \subset \cup_{y \in K} O_y^{(x)}$, et comme K est quasi-compact, il existe un sous-recouvrement fini $K \subset \cup_{i=1}^n O_{y_i}^{(x)}$. Il en découle que $K \cap O_x = \emptyset$ où $O_x := \cap_{i=1}^n O_{y_i}^{(x)}$ est un voisinage ouvert de x car intersection finie de voisinages ouverts de x . Ainsi $X \setminus K$ est ouvert. \square

Exemple 2.1.7. Quasi-compact non-fermé.

Pour construire un ensemble quasi-compact non-fermé, il faut se placer dans un espace non-séparé, comme par exemple la topologie cofinie sur un ensemble infini X , topologie pour laquelle toute partie $K \subset X$ est compacte. En effet, si $K \subset \cup_{i \in I} O_i$ est un recouvrement de K par des ouverts, alors n'importe quel O_i couvre déjà tous les éléments de X sauf un nombre fini !

Définition 2.1.8. Compacité relative.

Si X est séparé, $A \subset X$ est relativement compact quand il existe un compact $K \subset X$ tel que $A \subset K$, ou de manière équivalente lorsque \overline{A} est compact (Théorème 2.1.6).

Théorème 2.1.9. Continuité et compacité.

- Si $f : X \rightarrow Y$ continue et X quasi-compact alors $f(X)$ est quasi-compact ^a.
- Si $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ continue et $X \neq \emptyset$ quasi-compact alors : $\exists x_* \in X : f(x_*) = \sup_{x \in X} f(x) < \infty$. Plus généralement ^b, cela est encore vrai si $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ est seulement semi-continue supérieurement : les ensembles de sur-niveau $\{x \in X : f(x) \geq r\}$, $r \in \mathbb{R}$, sont fermés.

^a. Attention : on peut très bien avoir $f : X \rightarrow Y$ continue avec X séparé et Y non-séparé.

^b. Idem : les fonctions semi-continues inférieurement atteignent leur minimum sur les quasi-compacts non-vides.

Démonstration.

- Si $f(X) \subset \cup_{i \in I} O_i$ est un recouvrement d'ouverts de $f(X)$ dans Y alors, comme f est continue, $X \subset \cup_{i \in I} f^{-1}(O_i)$ est un recouvrement d'ouverts de X , et comme X est quasi-compact, on peut en extraire un sous-recouvrement fini $X \subset \cup_{i=1}^n f^{-1}(O_i)$ qui donne $f(X) \subset \cup_{i=1}^n O_i$.
- Par la première partie, $f(X)$ est un compact de \mathbb{R} , il est donc fermé et borné (et non-vide). La bornitude donne $S := \sup_{x \in X} f(x) < \infty$. Ensuite, pour tout n , il existe $x_n \in X$ tel que $f(x_n) > S - 1/n$. Donc $f(x_n) \rightarrow S$, et comme $f(X)$ est fermé, il existe $x \in X$ tel que $f(x) = S$. Le sup est donc atteint, c'est un max. Pour la généralisation, il existe r tel que $\{f \geq r\}$ est fermé non-vide de X quasi-compact donc compact non-vide de \mathbb{R} , et on procède ensuite de la même manière.

□

Me 05/10

Théorème 2.1.10. Continuité automatique de l'inverse.

Soit $f : X \rightarrow Y$ une bijection continue avec X quasi-compact et Y séparé. Alors l'application inverse $f^{-1} : Y \rightarrow X$ est continue, autrement dit f est un homéomorphisme.

Notons que $Y = f(X)$ est compact par le théorème 2.1.9.

Démonstration. Il suffit d'établir que pour tout fermé F de X , $(f^{-1})^{-1}(F) = f(F)$ est fermé dans Y . Or comme X est quasi-compact, le théorème 2.1.6 indique que F est quasi-compact, donc par le Théorème 2.1.9, $f(F)$ est quasi-compact, et par le théorème 2.1.6, $f(F)$ est fermé car Y est séparé. □

2.2 Théorème de Tykhonov sur les espaces produits

Théorème 2.2.1. Théorème de Tikhonov sur le produit d'espaces quasi-compacts.

Soit $(X_i)_{i \in I}$ une famille quelconque d'espaces topologiques quasi-compacts. Alors leur produit $\prod_{i \in I} X_i$ est quasi-compact. Idem avec « compact » au lieu de « quasi-compact ».

- La seconde partie découle de la première car un produit quelconque d'espaces séparés est séparé.
- Le théorème n'est pas simple, même dans le cas d'un produit de deux compacts K_1 et K_2 , car il faut être capable de relier les recouvrements d'ouverts de $K_1 \times K_2$ avec ceux de K_1 et de K_2 .
- Il se trouve que le théorème de Tikhonov pour les quasi-compacts est équivalent à l'axiome du choix, en liaison avec les ultrafiltres et le lemme de Zorn¹. En revanche la version pour les compacts est strictement plus faible que l'axiome du choix, cf. [15].
- Nous allons nous contenter dans ces notes de donner une preuve du théorème de Tikhonov dans le cas où tous les espaces sont métrisables (théorème 2.3.3), cela force I à être au plus dénombrable.

Avant d'aborder une preuve dans le cadre métrique, nous allons étudier les compacts dans ces espaces. Comme ils sont séparés, il n'y a pas de différence entre compacts et quasi-compacts.

2.3 Compacité dans les espaces métriques

Dans un espace métrique (X, d) , pour tout réel $\varepsilon > 0$, on dit que $A \subset X$ fini est un ε -réseau lorsque pour tout $x \in X$ il existe $y \in A$ tel que $d(x, y) < \varepsilon$, c'est-à-dire que X est recouvert par un nombre fini de boules de rayon arbitrairement petit : $X \subset \cup_{y \in A} B(y, \varepsilon)$.

Lemme 2.3.1. Discretisation des espaces métriques compacts.

Si (X, d) est un espace métrique compact alors pour tout $\varepsilon > 0$ il existe un ε -réseau fini.
En particulier X est séparable.

Démonstration. Soit $\varepsilon > 0$. Comme $X \subset \cup_{x \in X} B(x, \varepsilon)$, et comme X est compact, il existe un sous-recouvrement ouvert $X \subset \cup_{i=1}^{n_\varepsilon} B(x_{\varepsilon, i}, \varepsilon)$, et $A_\varepsilon := \cup_{i=1}^{n_\varepsilon} \{x_{\varepsilon, i}\}$ est un ε -réseau. Enfin pour établir que X est séparable, il suffit d'observer que $A := \cup_{m=1}^{\infty} A_{u_m}$, avec $u_m \rightarrow 0$, est dénombrable et dense. □

1. Vu en DM2.

Théorème 2.3.2. Espaces métrisables : caractérisation séquentielle de la compacité.

Soit (X, d) un espace métrisable. Les propriétés suivantes sont équivalentes :

- (i) X est compact
- (ii) pour toute suite (x_n) dans X il existe une sous-suite $(x_{\varphi(n)})$ et un $x \in X$ tels que $x_{\varphi(n)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x$.

Lorsqu'elles ont lieu, elles entraînent la suivante :

- (iii) Lemme de Lebesgue : pour tout recouvrement par des ouverts $X \subset \cup_{i \in I} O_i$, il existe $r > 0$ tel que pour tout $x \in X$, il existe i_x tel que $B(x, r) \subset O_{i_x}$. Note : r ne dépend pas de x .

Il s'agit d'une généralisation du théorème de Bolzano–Weierstrass aux espaces métriques.

Démonstration. (i) \Rightarrow (ii). Par l'absurde, supposons que (x_n) n'a pas de sous-suite convergente. En particulier la suite prend une infinité de valeurs. Alors pour tout $x \in X$, une boule centrée en x de rayon suffisamment petit contient un nombre fini de termes de la suite (la négation de cette propriété entraîne l'existence d'une sous-suite convergente). Ces boules assez petites forment un recouvrement d'ouverts de X , dont on peut extraire un sous-recouvrement fini, par des ouverts qui ne contiennent chacun qu'un nombre fini de termes de la suite, contradiction.

(ii) \Rightarrow (iii). Par l'absurde, supposons que pour tout n il existe $x_n \in X$ tel que $B(x_n, 2^{-n}) \not\subset O_i$ pour tout $i \in I$. D'après (ii), il existe (x_{n_k}) telle que $x_{n_k} \rightarrow x$ quand $k \rightarrow \infty$. Comme $x \in O_{i_x}$ pour un $i_x \in I$, il existe m tel que $B(x, 2^{-m}) \subset O_{i_x}$, et donc $B(x_n, 2^{-m-1}) \subset O_{i_x}$ pour n assez grand, contradiction.

(ii) \Rightarrow (i) via (iii). Soit $X \subset \cup_{i \in I} O_i$ un recouvrement ouverts avec I infini, et $r > 0$ comme en (iii). Par l'absurde, s'il n'existe pas de sous-recouvrement fini, alors on peut construire récursivement une suite (x_n) de X et une suite d'ouverts (O_{i_n}) issue du recouvrement tels que $x_n \notin \cup_{k=0}^{n-1} O_{i_k}$ et $B(x_n, r) \subset O_{i_n}$. En effet, il suffit de choisir x_0 arbitrairement, de trouver i_0 avec (iii), puis x_1 , puis i_1 , etc. Par construction $d(x_n, x_k) \geq r > 0$ pour $n \neq k$ donc (x_n) ne peut pas avoir de sous-suite convergente, contradiction. \square

Théorème 2.3.3. Théorème de Tikhonov métrique-dénombrable.

Soit (X_n, d_n) , $n \in \mathbb{N}$ une famille dénombrable d'espaces topologiques métrisables compacts. Alors leur produit $\prod_{n \in \mathbb{N}} X_n$ est métrisable compact.

Démonstration. Notons $\pi_m : X \rightarrow X_m$ la projection canonique. Pour établir la compacité de X , nous allons utiliser la caractérisation séquentielle fournie par le théorème 2.3.2 et un argument diagonal à la Cantor. Soit donc (x_n) une suite de X . Comme X_0 est compact, on peut extraire une sous-suite $(x_n^{(0)})$ telle que son image par π_0 converge. Comme X_1 est compact, on peut à nouveau extraire une sous-suite $(x_n^{(1)})_n$ telle que son image par à la fois π_0 et π_1 converge, etc. On utilise ici le fait que toutes les sous-suites d'une suite convergente convergent, vers la même limite. On obtient la matrice infinie suivante :

$$\begin{array}{cccc} \mathbf{x}_0^{(0)} & x_1^{(0)} & x_2^{(0)} & \dots \\ x_0^{(1)} & \mathbf{x}_1^{(1)} & x_2^{(1)} & \dots \\ x_0^{(2)} & x_1^{(2)} & \mathbf{x}_2^{(2)} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \end{array}$$

Chaque ligne est une sous-suite de la précédente. La suite diagonale $(\mathbf{x}_n) := (x_n^{(n)})$ est incluse dans chacune des sous-suites à partir d'un certain rang (qui dépend de la sous-suite). Donc pour tout m , son image par π_m converge. Il en découle, grâce au Lemme 1.6.6, qu'elle converge dans l'espace produit X . \square

2.4 Espaces localement compacts et espaces dénombrables à l'infini

Il nous faudrait dire localement quasi-compact au lieu de localement compact. Rappelons que compact et quasi-compact sont synonymes pour les espaces séparés, en particulier pour les espaces métrisables.

Définition 2.4.1. Espaces topologiques localement compacts.

Un espace topologique X est localement compact lorsque pour tout $x \in X$, il existe un voisinage ouvert O_x et un quasi-compact K_x tels que $x \in O_x \subset K_x$. Lorsque X est séparé, cela revient à dire que tout point possède un voisinage relativement compact, c'est-à-dire à adhérence compacte.

Lorsque X est métrique, on peut faire en sorte que ces voisinages sont des boules ouvertes.

Remarque 2.4.2. Espaces métriques non-localement compacts.

De nombreux espaces métriques ne sont pas localement compacts, notamment les espaces vectoriels normés de dimension infinie, comme par exemple $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{R})$ et $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$. Pour le voir, il suffit de mettre en défaut la conclusion du lemme 2.3.1 sur la discrétisation des espaces métriques compacts, en établissant que la boule fermée $\overline{B}(0, r) := \{x : \|x\| \leq r\}$ ne peut pas contenir de ε -réseau. Notons que toutes les boules fermées de même rayon sont homéomorphes par translation. Dans ℓ^p par exemple, $x_n := r e_n = r \mathbf{1}_n$ vérifie $\|x_n\| = r$ et $\|x_n - x_m\| = r 2^{1/p}$ si $n \neq m$. Si $\overline{B}(0, r)$ était couvrable par un nombre fini de boules de rayon ε , alors l'une des boules contiendrait au moins deux points x_n et x_m vérifiant $r 2^{1/p} = \|x_n - x_m\| \leq 2\varepsilon$, impossible dès que $\varepsilon < r 2^{1/p-1}$.

Définition 2.4.3. Espaces topologiques dénombrables à l'infini.

Un espace topologique X est dénombrable à l'infini s'il admet un recouvrement dénombrable par des quasi-compacts : il existe une suite (K_n) de quasi-compacts de X telle que $X = \bigcup_n K_n$. De plus, quitte à remplacer le quasi-compact K_n par le quasi-compact $\bigcup_{m \leq n} K_m$, on peut supposer sans perte de généralité que (K_n) est croissante : $K_n \subset K_{n+1}$ pour tout n .

L'espace usuel \mathbb{R}^d est à la fois localement compact et dénombrable à l'infini.

Lemme 2.4.4. Des espaces localement compacts et dénombrable à l'infini à foison.

Si (X, d) est métrisable compact alors il est localement compact et dénombrable à l'infini, et cela est vrai plus généralement pour tout ouvert $O \subset X$ muni de la topologie induite.

Démonstration. Soit $\varphi(x) := d(x, X \setminus O)$. On a $x \in O$ ssi $\varphi(x) > 0$ car $X \setminus O$ est fermé. Pour tout $x \in O$, il existe n tel que $2^{-n} < \varphi(x)$ et donc $\overline{B}(x, 2^{-n}) \subset O$, et $\overline{B}(x, 2^{-n})$ est compacte car sous-ensemble fermé du compact X , donc X est localement compact. Ensuite, on a $O \subset \bigcup_n K_n$ où $K_n := \varphi^{-1}([2^{-n}, \infty))$, qui est fermé dans X car φ continue, donc compact, donc O est dénombrable à l'infini. \square

Théorème 2.4.5. Espaces localement compacts et débombrables à l'infini.

Si X est localement compact et dénombrable à l'infini alors il existe une suite de quasi-compacts (K_n) croissante pour l'inclusion, $K_n \subset K_{n+1}$ pour tout n , telle que $X = \bigcup_n K_n$ et pour tout quasi-compact $K \subset X$, il existe n tel que $K \subset K_n$. On parle de suite exhaustive de compacts.

Démonstration. Soit $X \subset \bigcup_n K'_n$ un recouvrement de X avec une suite de quasi-compacts. Construisons (K_n) par récurrence. On pose $K_0 := K'_0$. Ayant construit K_0, \dots, K_n , on pose $L_n := K_n \cup K'_{n+1}$. Pour tout point $x \in L_n$, la compacité locale de X assure l'existence d'un ouvert $U_n^{(x)}$ et d'un quasi-compact $K'_{n+1}{}^{(x)}$ tels que $x \in U_n^{(x)} \subset K'_{n+1}{}^{(x)}$. Comme L_n est quasi-compact, il existe un sous-recouvrement fini

$$L_n \subset U_n := \bigcup_{k=1}^m U_n^{(x_k)}.$$

On pose alors $K_{n+1} := \bigcup_{k=1}^m K'_{n+1}{}^{(x_k)}$, qui est quasi-compact. On a $K_0 \subset U_0 \subset K_1 \subset U_1 \subset K_2 \subset \dots$ et $X = \bigcup_n K_n = \bigcup_n U_n$ par construction. Comme chaque quasi-compact $K \subset X$ admet un sous-recouvrement fini parmi les ouverts (croissants) U_n , il existe en particulier un entier $n = n_K$ tel que $K \subset U_n \subset K_{n+1}$. \square

Remarque 2.4.6. Espaces de fonctions continues sur un quasi-compact.

Soit K quasi-compact et soit (Y, d) métrique. Alors l'ensemble $\mathcal{C}(K, Y)$ des fonctions continues $K \rightarrow Y$ muni de $d_{\mathcal{C}(K, Y)}(f, g) := \max_{x \in K} d(f(x), g(x))$ est un espace métrique. Notons que $x \mapsto d(f(x), g(x))$ est continue car composée de fonctions continues.

De plus, si d dérive d'une norme alors c'est aussi le cas de $d_{\mathcal{C}(K, Y)}$

Remarque 2.4.7. Espaces de fonctions continues sur un localement compact.

Soit X localement compact et dénombrable à l'infini et (Y, d) métrique. On peut munir l'espace $\mathcal{C}(X, Y)$ des fonctions continues $X \rightarrow Y$ de la distance

$$d_{\mathcal{C}(X, Y)}(f, g) := \max_{m \in \mathbb{N}} \min(d_{\mathcal{C}(K_m, Y)}(f, g); 2^{-m})$$

où $K_0 \subset K_1 \subset \dots$ est une suite exhaustive de quasi-compactes de X (théorème 2.4.5). Même si la distance $d_{\mathcal{C}(X, Y)}$ dépend du choix de la suite exhaustive, la notion de convergence de suite sur $\mathcal{C}(X, Y)$ n'en dépend pas. En effet, $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(X, Y)$ si et seulement si pour tout m , $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(K_m, Y)$, ce qui équivaut à dire que pour tout quasi-compact $K \subset X$, $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(K, Y)$.

2.5 Compactification d'Alexandrov

Intuitivement, on peut compactifier \mathbb{R}^d en lui ajoutant un point à l'infini, plus précisément le transformer avec la projection stéréographique en la sphère \mathbb{S}^d de \mathbb{R}^{d+1} . Le procédé est en fait plus général :

Théorème 2.5.1. Compactification d'Alexandrov.

Soit X un espace topologique et un « point à l'infini » $\infty \notin X$. Soit $X^* := X \cup \{\infty\}$, et $\mathcal{O}^* \subset \mathcal{P}(X^*)$ formé par les ouverts de X et les complémentaires dans X^* des quasi-compactes fermés de X . Alors :

1. \mathcal{O}^* est une topologie sur X^*
2. X^* est quasi-compact
3. l'injection canonique $i : X \rightarrow X^*$ est continue et ouverte
4. X^* est séparé si et seulement si X est séparé et localement compact
5. X est dense dans X^* si et seulement si X n'est pas quasi-compact fermé, autrement dit X est fermé dans X^* si et seulement si X est quasi-compact fermé.

Attention, les fermés de X ne sont pas forcément fermés dans X^* (sinon X serait quasi-compact !).

Démonstration.

1. Notons \mathcal{O} la topologie de X .
 - Comme \emptyset est quasi-compact fermé, on a bien $X^* \in \mathcal{O}^*$.
 - Stabilité de \mathcal{O}^* par intersection. Soient $O_1, O_2 \in \mathcal{O}^*$.
 - Si $O_1, O_2 \in \mathcal{O}$ alors $O_1 \cap O_2 \in \mathcal{O} \subset \mathcal{O}^*$.
 - Si $O_1, O_2 \notin \mathcal{O}$ alors $O_1 = X^* \setminus K_1$ et $O_2 = X^* \setminus K_2$ et donc $O_1 \cap O_2 = X^* \setminus (K_1 \cup K_2) \in \mathcal{O}^*$.
 - Si $O_1 \in \mathcal{O}$ et $O_2 \notin \mathcal{O}$, posons $O_2 = X^* \setminus K_2 = (X \setminus K_2) \cup \{\infty\}$. Comme $\infty \notin O_1$, on a $\infty \notin O_1 \cap O_2$. Comme $X \setminus K_2 \in \mathcal{O}$ car K_2 est fermé, il vient $O_1 \cap O_2 = O_1 \cap (X \setminus K_2) \in \mathcal{O}$.
 - Stabilité de \mathcal{O}^* par réunions quelconques. Soit $O = \cup_{i \in I} O_i$ avec $O_i \in \mathcal{O}^*$ pour tout $i \in I$. Soit J l'ensemble des $i \in I$ tels que $O_i \in \mathcal{O}$ et J_∞ l'ensemble des $i \in I$ tels que $O_i = X^* \setminus K_i$ où K_i est un quasi-compact fermé de X . On a $O_J := \cup_{i \in J} O_i \in \mathcal{O}$, et d'autre part, $O_{J_\infty} := \cup_{i \in J_\infty} O_i = X^* \setminus \cap_{i \in J_\infty} K_i \in \mathcal{O}^*$ car $\cap_{i \in J_\infty} K_i$ est quasi-compact fermé car intersection de fermés incluse dans un quasi-compact fermé. Il reste à établir que si $O \in \mathcal{O}$ et K quasi-compact fermé de X alors $O \cup (X^* \setminus K) \in \mathcal{O}^*$, cet ensemble contient ∞ . Or $X \setminus (O \cup (X \setminus K)) = (X \setminus O) \cap K$ qui est fermé dans un quasi-compact fermé donc quasi-compact fermé.
2. Soit $X^* = \cup_{i \in I} O_i$ un recouvrement, et $i_\infty \in I$ tel que $\infty \in O_{i_\infty}$. Alors $O_{i_\infty} = X^* \setminus K$, et comme $K \subset \cup_{i \in I'} O_i$, il existe $I' \subset I$ fini tel que $K \subset \cup_{i \in I'} O_i$. Ainsi $X \subset \cup_{i \in I' \cup \{i_\infty\}} O_i$.
3. Relativement immédiat.

4. Supposons que X est séparé et localement compact. Soient $x, y \in X^*$ avec $x \neq y$. Si $x, y \neq \infty$ alors ils sont séparés par des ouverts de X donc de X^* . Si disons $y = \infty$ et donc $x \neq \infty$, et si K est un voisinage compact de x dans X localement compact, alors $X^* \setminus K$ est un voisinage ouvert de $y = \infty$ qui ne contient pas x . Donc X^* est séparé. Réciproquement, supposons que X^* est séparé et $x, y \in X^*$ avec $x \neq y$. Si $x, y \neq \infty$ alors x et y sont séparés dans X . Si disons $y = \infty$ et donc $x \neq \infty$, et si O est un ouvert de X tel que $x \in O$ et K un quasi-compact fermé de X tel que $y \in X^* \setminus K$, et tels que $O \cap (X^* \setminus K) = \emptyset$, alors $O \subset K$, donc x possède un voisinage quasi-compact dans X .
5. Si X est quasi-compact fermé, alors par définition de \mathcal{O}^* , l'ensemble $X^* \setminus X = \{\infty\}$ est un voisinage ouvert de ∞ dans X^* qui n'intersecte pas X donc X n'est pas dense. Réciproquement, si X n'est pas dense dans X^* , alors il existe un voisinage $X^* \setminus K$ de ∞ qui ne rencontre pas X , donc $K = X$.

□

Remarque 2.5.2. Compactifiés.

La compactification ne se réduit pas à celle d'Alexandrov, et peut s'appuyer sur des propriétés de l'espace, par exemple la droite à deux infinis $[-\infty, +\infty]$ compactifie \mathbb{R} en prolongeant l'ordre usuel. Le compactifié de Stone-Čech d'un espace topologique X est un espace compact (quasi-compact séparé) X_* muni d'une application continue $i : X \rightarrow X_*$ de sorte que pour tout espace compact K et toute application continue $f : X \rightarrow K$, il existe une application continue $f_* : X_* \rightarrow K$ telle que $f = f_* \circ i$. Un espace compact coïncide avec son compactifié de Stone-Čech.

Remarque 2.5.3. Utilitarisme : à quoi peuvent bien servir les compacts.

Les quasi-compacts permettent de démontrer, de manière non-constructive, des résultats d'existence, par les sous-suites qui convergent ou par l'optimisation de fonctions continues. Il est possible d'affaiblir les topologies (réduire le nombre d'ouverts) pour obtenir moins de recouvrements et plus de suites convergentes, donc plus de compacts. Dans les espaces vectoriels normés de dimension infinie, la boule unité n'est pas compacte, mais peut devenir faiblement relativement compacte.

▼ compléments

2.6 Théorème de Baire pour les espaces compacts**Lemme 2.6.1. Caractérisation de la quasi-compactité.**

Pour un espace topologique X , les propriétés suivantes sont équivalentes :

- (i) X est quasi-compact
- (ii) pour toute famille de fermés $(F_i)_{i \in I}$ t.q. $\bigcap_{i \in I'} F_i \neq \emptyset$ pour tout $I' \subset I$ fini, on a

$$\bigcap_{i \in I} F_i \neq \emptyset.$$

Démonstration. Soit $(F_i)_{i \in I}$ une collection de fermés, et $I' \subset I$. Les ouverts $O_i = X \setminus F_i$ vérifient $\bigcup_{i \in I'} O_i = X \setminus \bigcap_{i \in I'} F_i$. Donc $\bigcap_{i \in I'} F_i \neq \emptyset$ ssi $\bigcup_{i \in I'} O_i \neq X$. □

Lemme 2.6.2. Séparation et fermés.

Si X est quasi-compact séparé alors :

- (i) l'axiome de séparation (T3) (espace réguliers de Hausdorff) est vérifié : tout point et tout fermé ne le contenant pas sont séparables par des ouverts.
- (ii) pour tout $x \in X$ et tout ouvert $O \ni x$, il existe un ouvert $O' \ni x$ t.q. $\overline{O'} \subset O$.

Démonstration.

1. Soit F fermé et $x \notin F$. Comme X est séparé, pour tout $y \in F$, il existe des ouverts $O_x^{(y)} \ni x$ et $O_y \ni y$ t.q. $O_x \cap O_y = \emptyset$. Comme F est quasi-compact car fermé dans X quasi-compact, le recouvrement $F \subset \bigcup_{y \in F} O_y$ possède un sous-recouvrement fini $F \subset \bigcup_{i=1}^n O_{y_i}$. Ainsi $\bigcap_{i=1}^n O_x^{(y_i)}$ est un voisinage ouvert de x qui ne rencontre pas $\bigcup_{i=1}^n O_{y_i}$ qui est un voisinage ouvert de F .

2. En effet, comme $X \setminus O$ est fermé et ne contient pas x , le (i) donne des ouverts U et V tels que $U \cap V = \emptyset$, $x \in U$ et $X \setminus O \subset V$. Or $X \setminus V$ est fermé donc $F := \overline{U} \subset X \setminus V \subset O$.

□

Théorème 2.6.3. de Baire pour les espaces compacts.

Si X est quasi-compact séparé alors il est de Baire : toute intersection d'une suite d'ouverts denses est dense (toute réunion d'une suite de fermés d'intérieur vide est d'intérieur vide) :

$$\begin{aligned} \forall n, \overline{O_n} = X &\Rightarrow \overline{\cap_n O_n} = X \\ \forall n, \overset{\circ}{F_n} = \emptyset &\Rightarrow \cup_n \overset{\circ}{F_n} = \emptyset. \end{aligned}$$

Cette version du théorème de Baire est utilisée dans le cours de logique du DMA.

Il existe plus généralement un théorème de Baire pour les espaces localement compacts séparés, qui s'obtient en généralisant le (i) du lemme 2.6.2 à ces espaces en utilisant par exemple le compactifié d'Alexandrov, tandis que le reste de la preuve est essentiellement inchangé.

Démonstration. Soit $(O_n)_{n \in \mathbb{N}}$ des ouverts denses. Il suffit de montrer que pour tout ouvert $O \neq \emptyset$, $O \cap (\cap_n O_n) \neq \emptyset$. Comme O_0 est dense, $O \cap O_0 \neq \emptyset$, et comme $O_0 \cap O_1$ est ouvert, il existe un ouvert non-vide U_0 tel que $U_0 \subset O_0 \cap O$. Comme X est localement compact séparé, le (ii) du lemme 2.6.2 fournit un ouvert non-vide V_0 tel que $\overline{V_0} \subset U_0 \subset O \cap O_0$. De même, comme O_1 est dense, $V_0 \cap O_1 \neq \emptyset$, et il existe un ouvert non-vide V_1 tel que $\overline{V_1} \subset V_0 \cap O_1$. L'itération de cette construction fournit une suite $(F_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de fermés vérifiant les propriétés suivantes :

$$F_n \neq \emptyset, \quad F_n \supset F_{n+1}, \quad F_n \subset O \cap (\cap_{k=0}^n O_k).$$

Les deux premières et le lemme 2.6.1 donnent $\cap_n F_n \neq \emptyset$, puis la dernière que $O \cap (\cap_n O_n) \neq \emptyset$.

□

Chapitre 3

Complétude

Pour aller plus loin : [24], [12], [26], [23], [19], et en anglais [7, 6, 13].

3.1 Suites de Cauchy et complétude

Peut-on formuler la notion de convergence en s'affranchissant de l'explicitation de la limite ?

Définition 3.1.1. Suite de Cauchy dans les espaces métriques.

Dans un espace métrique (X, d) , on dit qu'une suite (x_n) dans X est une suite de Cauchy lorsque pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $N = N_\varepsilon$ tel que pour tous $n, m \geq N$, $d(x_n, x_m) < \varepsilon$.

- Toute suite convergente est de Cauchy (inégalité triangulaire).
- Mais la réciproque est fautive, comme le montre par exemple $\mathbb{Q} \cap [0, 1]$.
- Toute suite de Cauchy est bornée¹.
- Toute suite de Cauchy admettant une sous-suite convergente est elle-même convergente.

Définition 3.1.2. Espaces métriques complets.

On dit qu'un espace métrique est complet lorsque toute suite de Cauchy converge.

Remarque 3.1.3. Questions de métriques.

Cette notion n'est pas topologique : l'espace peut être complet pour une métrique et non complet pour une métrique topologiquement équivalente. On dit que deux métriques d_1 et d_2 sur X sont :

- *topologiquement équivalentes* quand elles définissent la même topologie
- *métriquement équivalentes* quand $\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0, \forall x, y \in X, d_{1,2}(x, y) < \delta \Rightarrow d_{2,1}(x, y) < \varepsilon$
- *Lipschitz équivalentes* quand $\exists C, c > 0, \forall x, y \in X, cd_1(x, y) \leq d_2(x, y) \leq Cd_1(x, y)$.

Ces trois notions sont de plus en plus fortes.

Les notions de suites de Cauchy et de complétude sont stables par l'équivalence métrique.

Sur \mathbb{R}^n , les normes $\|\cdot\|_p$, $p \in [1, \infty]$, sont Lipschitz équivalentes avec $c = 1/n$ et $C = n$.

Sur l'espace produit $\prod_{n \in \mathbb{N}} X_n$, $\max_{n \in \mathbb{N}} \min(d_n(x_n, y_n), 2^{-n})$ et $\sum_{n \in \mathbb{N}} \min(d_n(x_n, y_n), 2^{-n})$ sont topologiquement et même métriquement équivalentes, mais pas Lipschitz équivalentes.

Un théorème d'Ostrowski affirme que toute valeur absolue non-triviale sur \mathbb{Q} est topologiquement équivalente à la valeur absolue usuelle ou à la p -adique introduite dans l'exemple 1.1.6.

Lemme 3.1.4. Sous-espaces complets.

- Si X est complet et $F \subset X$ est fermé alors F est complet.
- Si $A \subset X$ est complet alors A est fermé.

Démonstration.

- Si une suite (x_n) dans F est de Cauchy dans F , elle l'est aussi dans X , et elle converge donc dans X car X est complet, donc elle converge dans F car F est fermé, donc F est complet.
- Si $x_n \in A \rightarrow x$ alors (x_n) est de Cauchy, donc converge dans A car A est complet, donc $x \in A$.

□

1. A borné ssi $\text{diam}(A) = \sup_{x, y \in A} d(x, y) < \infty$ ssi $A \subset \overline{B}(x, r)$ pour un x et un $r = r_x$ (et donc pour tout x).

Lemme 3.1.5. Fermés emboîtés décroissant vers un singleton.

Soit X complet et $X =: F_0 \supset F_1 \supset \dots$ une suite décroissante de fermés non-vides t.q. $\text{diam}(F_n) := \sup_{x,y \in F_n} d(x,y) \rightarrow 0$ quand $n \rightarrow \infty$, alors $F := \bigcap_{n=0}^{\infty} F_n = \{x\}$ pour un certain $x \in X$.

Contre-exemple sans l'hypothèse sur le diamètre : si $F_n := [n, +\infty)$ alors $F := \bigcap_{n=0}^{\infty} F_n = \emptyset$.

La même conclusion a lieu si F_0 est compact. En revanche, cela ne fonctionne plus si F_0 est seulement borné : dans ℓ^2 par exemple, $F_n := \{e_n, e_{n+1}, \dots\}$ est fermé, borné, non-vide, mais $\bigcap_{n=0}^{\infty} F_n = \emptyset$.

Démonstration. Comme $\text{diam}(F) \leq \text{diam}(F_n) \rightarrow 0$, il vient que $\text{diam}(F) = 0$. Donc F contient au plus un point, et il suffit à présent d'établir que $F \neq \emptyset$. Comme $F_n \neq \emptyset$, soit $x_n \in F_n$. Pour tout $m \geq n$ on a $d(x_n, x_m) \leq \text{diam}(F_n) \rightarrow 0$ quand $n \rightarrow \infty$. Donc (x_n) est de Cauchy, donc $x_n \rightarrow x$ pour un $x \in X$ car X est complet. Comme F_n est fermé et $x_m \in F_m \subset F_n$, il vient $x \in F_n$, donc $x \in F$. \square

Théorème 3.1.6. Compacité et complétude.

Un espace métrique X est compact ssi il est complet et pour tout $\varepsilon > 0$ il admet^a un ε -réseau.

a. Un espace métrique qui admet un ε -réseau pour tout ε est qualifié de pré-compact (\neq relativement compact).

Contrairement à la compacité, la complétude est une propriété locale, au sens où si une suite (x_n) est de Cauchy alors pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $N = N_\varepsilon$ tel que la suite (x_{N+n}) a un diamètre $\leq \varepsilon$.

Démonstration. \Rightarrow . Si (x_n) est une suite de Cauchy, alors comme X est compact, il existe une sous-suite convergente $(x_{\varphi(n)})$, mais ceci implique la convergence de la suite initiale (x_n) car elle est de Cauchy. D'autre part le lemme 2.3.1 assure l'existence d'un ε -réseau pour tout $\varepsilon > 0$ car X est compact.

\Leftarrow . Soit (x_n) une suite prenant une infinité de valeurs (sinon il est immédiat de trouver une sous-suite convergente). Soit $\varepsilon_m \searrow 0$, et pour tout m un ε_m -réseau A_m . Il existe un élément de A_1 qui se trouve à distance au plus ε_1 d'une infinité d'éléments de $(x_n) := (x_n^{(0)})$, qui forment une sous-suite $(x_n^{(1)})$. En itérant sur m , on construit des sous-suites $(x_n^{(1)})$, $(x_n^{(2)})$, $(x_n^{(3)})$, \dots , de plus en plus raffinées, dont on peut extraire une sous-suite diagonale, qui est de Cauchy, et donc qui converge car X est complet. \square

Exemple 3.1.7. \mathbb{R}^n et ℓ^p .

- L'espace métrique $[0, 1]^n$ est compact donc complet.
- L'espace vectoriel normé \mathbb{R}^n est complet car toute suite de Cauchy est bornée, donc incluse dans un fermé borné qui est donc compact.
- L'espace vectoriel normé $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{R})$, $p \in [1, \infty]$, est complet. En effet, pour le cas $p \in [1, \infty)$, si $(x^{(n)})$ est de Cauchy dans ℓ^p , la complétude de \mathbb{R} entraîne qu'il existe une suite x^* telle que $x_m^{(n)} \rightarrow x_m^*$ quand $n \rightarrow \infty$, pour tout m . Ensuite, comme $(x^{(n)})$ est bornée dans ℓ^p ,

$$\sum_{k=0}^K |x_k^*|^p = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^K |x_k^{(n)}|^p \leq \sup_n \|x^{(n)}\|_p^p < \infty,$$

d'où $x^* \in \ell^p$ en passant à la limite $K \rightarrow \infty$, et

$$\sum_{k=0}^K |x_k^{(n)} - x_k^*|^p = \lim_{m \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^K |x_k^{(n)} - x_k^{(m)}|^p \leq \overline{\lim}_{m \rightarrow \infty} \|x^{(n)} - x^{(m)}\|_p^p,$$

ce qui implique, quand $K \rightarrow \infty$, que $x^{(n)} \rightarrow x^*$ dans ℓ^p , car $x^{(n)}$ est de Cauchy !

Remarque 3.1.8. Critère séquentiel de convergence dans les compacts métriques.

Soit K un espace métrique compact. Si une suite (x_n) à valeurs dans K n'a qu'une seule valeur d'adhérence, alors elle converge vers cette valeur d'adhérence. Pour le voir, il suffit d'établir qu'elle est de Cauchy. Et pour cela, on peut procéder par l'absurde : $\exists \varepsilon > 0, \forall N, \exists n, m \geq N, d(x_n, x_m) > \varepsilon$, ce qui contredit le théorème 2.3.2 de Bolzano-Weirstrass qui affirme l'existence d'une sous-suite convergente.

Théorème 3.1.9. Espaces de fonctions continues.

- (i) Si K est compact et Y métrique complet alors $\mathcal{C}(K, Y)$ est métrique complet.
- (ii) Si X est localement compact à base dénombrable de voisinages et Y métrique complet alors $\mathcal{C}(X, Y)$ est métrisable complet.

Démonstration.

- (i) Rappelons que $d_{\mathcal{C}(K, Y)}(f, g) = \sup_{x \in K} d_Y(f(x), g(x))$. Si (f_n) est de Cauchy, pour tout $x \in K$, $(f_n(x))$ est de Cauchy dans Y complet, donc converge vers $f(x)$. Ensuite

$$\begin{aligned} \sup_{x \in K} d_Y(f_n(x), f(x)) &= \sup_{x \in K} \lim_{m \rightarrow \infty} d_Y(f_n(x), f_m(x)) \\ &\leq \lim_{m \rightarrow \infty} \sup_{x \in K} d_Y(f_n(x), f_m(x)) = \lim_{m \rightarrow \infty} d_{\mathcal{C}(K, Y)}(f_n, f_m) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0 \end{aligned}$$

car (f_n) est de Cauchy dans $\mathcal{C}(K, Y)$. Ceci montre que f_n converge uniformément vers f , donc f est continue c'est-à-dire appartient à $\mathcal{C}(K, Y)$, et donc ceci montre que $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(K, Y)$.

- (ii) Comme en (i) on obtient la convergence ponctuelle de f_n vers une limite f continue. Ensuite par le (i) pour tout compact $K \subset X$, on a $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(K, Y)$ et donc $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(X, Y)$. Rappelons que cette topologie sur $\mathcal{C}(X, Y)$ est métrisable par $d_{\mathcal{C}(X, Y)} := \sup_m \min(d_{\mathcal{C}(K_m, Y)}, 2^{-m})$ où (K_m) est une suite exhaustive de compacts de X dont l'existence est garantie par le théorème 2.4.5.

□

Définition 3.1.10. Distance de Hausdorff entre fermés.

Soit (X, d) un espace métrique borné au sens où $\text{diam}(X) := \sup_{x, y \in X} d(x, y) < \infty$. Si ça n'est pas le cas, il est possible de considérer la métrique bornée $\min(d, 1)$ qui est métriquement équivalente à d . Soit $\mathcal{F}(X)$ l'ensemble des fermés non-vides de X et $\mathcal{K}(X) \subset \mathcal{F}(X)$ l'ensemble des compacts non-vides de X . On munit $\mathcal{F}(X)$ de la distance de Hausdorff définie par

$$d_H(F_1, F_2) < r \Leftrightarrow \text{pour tout } x \in F_{1,2} \text{ il existe } y \in F_{2,1} \text{ tel que } d(x, y) < r.$$

Notons que $\mathcal{F}(X) = \mathcal{K}(X)$ si X est compact.

Théorème 3.1.11. Distance de Hausdorff.

- (i) Si X est complet alors $\mathcal{F}(X)$ et $\mathcal{K}(X)$ sont complets.
- (ii) Si X est compact alors $\mathcal{K}(X)$ est compact.

Démonstration. Démontrons tout d'abord que (i) \Rightarrow (ii). Par le théorème 3.1.6, il suffit d'établir que si X admet un ε -réseau pour tout $\varepsilon > 0$ alors il en est de même pour $\mathcal{K}(X)$. Or si $A = \{x_1, \dots, x_n\}$ est un ε -réseau de X alors $\mathcal{P}(A) \setminus \{\emptyset\}$ (parties non-vides de A) est un ε -réseau de $\mathcal{K}(X)$.

Démontrons à présent (i). Supposons que X est complet, et soit (F_n) une suite de Cauchy dans $\mathcal{F}(X)$. Notre premier but est d'obtenir une sous-suite convergeant vers un fermé $F_* \subset X$. Notre second but est d'établir que si les F_n sont compacts, alors F_* est aussi compact.

Quitte à prendre une sous-suite, on peut supposer que $d_H(F_n, F_m) < 2^{-n}$, pour tous $m \geq n$. Soit

$$F_* := \{x_* \in X : \exists x_m \in F_m, x_m \rightarrow x_*\}.$$

À ce stade, on observe les faits suivants :

- Pour tout $x_* \in F_*$ et tout n il existe $x_n \in F_n$ tel que $d(x_n, x_*) < 2^{-n+1}$.
En effet, si $x_* = \lim_{m \rightarrow \infty} x_m$ avec $x_m \in F_m$ alors on peut prendre m assez grand pour que $d(x_m, x_*) < 2^{-n}$, puis trouver $x_n \in F_n$ tel que $d(x_n, x_m) < 2^{-n}$ via $d_H(F_n, F_m) < 2^{-n}$.
- Pour tout $x_n \in F_n$, il existe $x_* \in F_*$ tel que $d(x_n, x_*) < 2^{-n+1}$.
En effet, si $x_n \in F_n$, alors il existe $x_{n+1} \in F_{n+1}$ t.q. $d(x_n, x_{n+1}) < 2^{-n}$, puis $x_{n+2} \in F_{n+2}$ tel que $d(x_{n+1}, x_{n+2}) < 2^{-n-1}$, etc. Par l'inégalité triangulaire, $(x_{n+m})_m$ est de Cauchy et donc $\lim_{m \rightarrow \infty} x_{n+m} \rightarrow x_*$. Par définition $x_* \in F_*$, et on a $d(x_n, x_*) < 2^{-n} + 2^{-n-1} + \dots = 2^{-n+1}$.

DESSIN!

▼ compléments

On a donc $d_H(F_n, F_*) \leq 2^{-n+1} \rightarrow 0$ quand $n \rightarrow \infty$. Pour établir la complétude de $\mathcal{F}(X)$, il ne reste plus qu'à établir que F_* est fermé. C'est immédiat car si $x_*^{(n)} \in F_* \rightarrow x_*$, alors, comme ci-dessus, pour tout n il existe $x_n^{(n)} \in F_n$ tel que $d(x_n^{(n)}, x_*^{(n)}) \leq 2^{-n}$. Donc $x_n^{(n)} \rightarrow x_*$, et donc $x_* \in F_*$.

Il ne reste plus qu'à établir que F_* est compact si les F_n sont compacts. On procède comme suit :

- Soit $(x^{(n)})$ une suite de F_* . Soit $x_m^{(n)} \in F_m$ tel que $d(x_m^{(n)}, x_*^{(n)}) \leq 2^{-m}$, comme ci-dessus.
- La compacité de F_m est une extraction diagonale fournit une sous-suite $(x_m^{(\varphi(n))})$ et $x_m^* \in F_m$ tels que $x_m^{(\varphi(n))} \rightarrow x_m^*$, pour tout m .
- La suite (x_m^*) est de Cauchy car pour tous $m' \geq m$,

$$d(x_{m'}^{(n)}, x_m^{(n)}) \leq 2^{-m'} + 2^{-m} \leq 2^{-m+1} \Rightarrow d(x_{m'}^*, x_m^*) \leq 2^{-m+1}.$$

- Comme X est complet, $\lim_{m \rightarrow \infty} x_m^* = x_*$. Note : $d(x_m^*, x_*) \leq 2^{-m+1}$, en particulier $x_*^* \in F_*$.
- Il reste à établir que les limites en n et m sont permutables : $x_*^{(\varphi(n))} \rightarrow x_*$. Cela découle du fait que $x_m^{(\varphi(n))} \rightarrow x_*^{(\varphi(n))}$ est uniforme en n . En effet, pour tout $\varepsilon > 0$, il existe m t.q. $2^{-m+2} < \varepsilon$, et $d(x_*^{(\varphi(n))}, x_*) \leq d(x_m^{(\varphi(n))}, x_m^*) + 2^{-m} + 2^{-m+1}$, or $d(x_m^{(\varphi(n))}, x_m^*) \leq 2^{-m}$ pour n assez grand. \square

On peut munir l'ensemble des espaces métriques compacts d'une métrique appelée distance de Gromov-Hausdorff : la distance entre deux espaces compacts X et Y est par définition l'infimum sur les espaces métriques Z de la distance dans $\mathcal{K}(Z)$ entre les plongements homéomorphes à X et Y dans Z . Elle intervient aussi bien pour l'étude des groupes que pour celle des graphes et surfaces aléatoires.

3.2 Espaces polonais, de Banach, de Hilbert

Définition 3.2.1. Espaces polonais, de Banach, de Hilbert.

Un espace topologique X est

- polonais lorsqu'il est séparable et métrisable complet
- de Banach lorsque c'est un espace vectoriel (réel ou complexe) normé complet
- de Hilbert lorsque c'est un espace vectoriel (réel ou complexe) à produit scalaire complet

Hilbert \Rightarrow Banach, Banach séparable \Rightarrow polonais, mais réciproques fausses.

Exemple 3.2.2. Espaces polonais, de Banach, de Hilbert.

- Le « cube de Hilbert » $[0, 1]^\infty = [0, 1]^{\mathbb{N}}$ muni de la topologie produit et de la métrique $\max_n \min(d_n, 2^{-n})$ est polonais (la séparabilité a déjà été abordée, les suites de Cauchy sont de Cauchy sur chaque facteur, donc convergent sur chaque facteur, donc convergent). Ce n'est pas un espace vectoriel normé et encore moins un espace de Hilbert ! Un résultat important de la théorie descriptive des ensembles indique que tout espace polonais est homéomorphe à une partie G_δ (intersection dénombrable d'ouverts) du cube de Hilbert, et réciproquement toute partie G_δ du cube de Hilbert est un espace polonais. Les espaces polonais sont donc des espaces relativement petits (utile pour la théorie de la mesure). On prendra garde à ne pas confondre la topologie produit du cube de Hilbert avec la topologie trace de $\ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{R})$. Dans cette dernière, les suites convergent ssi les suites marginales convergent uniformément.
- L'espace vectoriel normé $\ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{K})$, $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$, est complet, c'est donc un Banach, mais il n'est pas séparable, ce n'est donc pas un espace polonais. Pour le voir, si on note $e_I = \sum_{i \in I} e_i$ pour tout $I \subset \mathbb{N}$, et si $I, J \subset \mathbb{N}$ avec $I \neq J$, alors $\|e_I - e_J\|_\infty = 1$, donc $B(e_I, \frac{1}{2}) \cap B(e_J, \frac{1}{2}) = \emptyset$, et donc $\ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ est recouvert par une famille non-dénombrable de boules disjointes car l'ensemble des $I \subset \mathbb{N}$ n'est pas dénombrable. De même l'espace vectoriel normé $L^\infty([0, 1], \mathbb{K})$ est complet donc de Banach, mais n'est pas séparable, pour essentiellement la même raison. Notons que l'argument utilisé pour ℓ^∞ ne fonctionne plus pour ℓ^p avec $p \in [1, \infty)$ car $e_I \in \ell^p$ impose que I soit fini, et l'ensemble des $I \subset \mathbb{N}$ finis est dénombrable.
- Pour tout $p \in [1, \infty)$, les espaces vectoriels normés \mathbb{K}^n , $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ et $L^p([0, 1], \mathbb{K})$, équipés de $\|\cdot\|_p$, sont des Banach séparables, donc polonais, et des Hilbert ssi $p = 2$ (pour $p \neq 2$ l'identité du parallélogramme est mise en défaut). Même chose avec \mathbb{C} au lieu de \mathbb{K} . La séparabilité de $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ s'obtient en considérant $A := \cup_n A_n$ avec $A_n := \{\sum_{i=0}^n q_i e_i : q \in \mathbb{Q}_K^{n+1}\}$, de sorte que pour tout $x \in \ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ et $\varepsilon > 0$, en notant $\pi_n(x) := \sum_{i=1}^n x_i e_i$, on a $\|x - \pi_n(x)\|_p < \varepsilon$ pour n assez grand, puis $\|\pi_n(x) - y_n\|_p < \varepsilon$ pour un $y_n \in A_n$ par densité de \mathbb{Q}_K dans \mathbb{K} . Notons

que pour ℓ^∞ l'argument d'approximation par une suite à support fini $\|x - \pi_n(x)\|_\infty < \varepsilon$ ne fonctionne plus et cela est relié au fait que l'adhérence dans ℓ^∞ de l'ensemble des suites à support fini est l'ensemble ℓ_0^∞ des suites nulles à l'infini, strictement plus petit que ℓ^∞ . Au passage, on obtient que le sous-espace fermé ℓ_0^∞ de ℓ^∞ est séparable. Note : $\ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{K}) = \mathcal{C}_b(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ et $\ell_0^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{K}) = \mathcal{C}_0(\mathbb{N}, \mathbb{K})$, où \mathbb{N} est muni de la topologie discrète.

- L'espace vectoriel $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ muni de la norme uniforme est un Banach séparable donc polonais (densité des polynômes à coefficients rationnels via théorème de (Stone-)Weierstrass) mais n'est pas un espace de Hilbert (mise en défaut de l'identité du parallélogramme).

Remarque 3.2.3. Espaces localement compacts versus espaces polonais.

« Le choix du cadre général dans lequel développer la théorie de la mesure abstraite n'est pas anodin. Traditionnellement, les ouvrages à tendance probabiliste (comme ceux de Billingsley) insistent sur la théorie des probabilités dans les espaces polonais (métriques séparables complets), tandis que ceux qui sont plus centrés sur l'analyse fonctionnelle, tout en recherchant une grande généralité, préfèrent le cadre localement compact, non nécessairement métrique (c'est le cas des ouvrages de Rudin, Halmos, Bourbaki, etc.). Ce dernier point de vue paraît aujourd'hui difficile à soutenir, étant donné le très faible nombre de personnes intéressées à faire de l'intégration dans des espaces localement compacts non Polonais, en regard de la quantité prodigieuse de personnes (dont beaucoup de non-mathématiciens) qui utilisent la théorie de la mesure et de l'intégration dans des espaces polonais non localement compacts tels que l'espace de Wiener.

C'est donc le point de vue des espaces polonais qui est ici développé prioritairement, et en particulier toutes les preuves seront effectuées dans un cadre métrique. J'ai cependant conservé les hypothèses de compacité locale, non nécessairement métrique, dans les énoncés où elles semblent naturelles, en particulier le théorème de Riesz. Les rappels nécessaires de topologie générale (lemme d'Urysohn, théorème de Tychonov) sont donc énoncés sans démonstration dans leur version générale, et démontrés dans le cadre métrique. J'ai tenté par là de satisfaire à la fois les lecteurs novices qui auront ainsi accès à des démonstrations complètes dans un cadre métrique séparable, sans avoir jamais à manipuler de topologie abstraite ; et les lecteurs amateurs de topologie, qui pourront facilement reconstituer les preuves d'énoncés plus abstraits. »

Avant-propos du cours *Intégration et séries de Fourier*
Cédric Villani, École normale de Lyon, 13 juin 2010.

Théorème 3.2.4. Caractérisation des espaces de Banach.

Un espace vectoriel normé $(X, \|\cdot\|)$ réel ou complexe est un espace de Banach ssi toute série absolument convergente est convergente c'est-à-dire que $\sum_n \|x_n\| < \infty \Rightarrow \sum_n x_n < \infty$.

Démonstration. \Rightarrow . Si $\sum_n \|x_n\| < \infty$, le critère de Cauchy s'écrit $\lim_{m \rightarrow \infty} \sum_{n=m}^{m+k} \|x_n\| = 0$ pour tout k , or $\|\sum_{n=m}^{m+k} x_n\| \leq \sum_{n=m}^{m+k} \|x_n\|$, donc $\sum_n x_n$ vérifie le critère de Cauchy, donc converge car X est complet.

\Leftarrow . Soit (y_n) de Cauchy. Donc pour tout n il existe N_n tel que $p, q \geq N_n$ entraîne $\|y_p - y_q\| \leq 2^{-n}$. Posons à présent $x_n := y_{N_{n+1}} - y_{N_n}$, de sorte que $\sum_n \|x_n\| < \sum_n 2^{-n} < \infty$. Par hypothèse, cela donne $\sum_n x_n < \infty$, donc (y_n) admet une sous-suite convergente, et comme elle est de Cauchy, elle converge. \square

Me 17/10

3.3 Complétion

La complétion est à la complétude ce que la compactification est à la compacité.

On suppose ici déjà acquis le fait que \mathbb{R} est complet.

Définition 3.3.1. Procédé de complétion d'un espace métrique.

Soit (X, d) un espace métrique non complet. Son complété (X', d') est un espace métrique complet tel que $X \subset X'$ (injection) et X est dense dans X' . On le construit comme suit :

- Soit \tilde{X} l'ensemble des suites de Cauchy de X (énorme ensemble, sous-ensemble de $X^{\mathbb{N}}$).
- On munit \tilde{X} de la relation d'équivalence suivante :
 $(x_n) \sim (y_n)$ ssi pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $N = N_\varepsilon$ tel que pour tout $n \geq N$, $d(x_n, y_n) < \varepsilon$.
- On considère l'espace topologique quotient $X' := \tilde{X}/\sim$. Si (x_n) et (y_n) sont de Cauchy alors

$d(x_n, y_n)$ est de Cauchy dans \mathbb{R} qui est complet, et la quantité

$$d'((x_n), (y_n)) := \lim_{n \rightarrow \infty} d(x_n, y_n)$$

est bien définie et ne dépend que de la classe d'équivalence de (x_n) et (y_n) dans X' . On peut vérifier que cela définit une métrique sur X' , compatible avec la topologie de X' .

- À chaque point $x \in X$, on peut associer la suite de Cauchy triviale constante et égale à x , ce qui permet de concevoir X comme un sous-espace topologique naturel de X' .
- X est dense dans X' car si $x = [(x_n)] \in X' \setminus X$ alors on peut considérer la suite $(x^{(n)})$ de suites de Cauchy dans X telle que pour tout n , $x^{(n)}$ est constante et égale à x_n .
- Montrons que X' est complet. Soit $([x^{(n)}])$ de Cauchy dans X' . Par définition, pour tout n , $x^{(n)} = (x_p^{(n)})_p$ est une suite de X . Pour établir qu'une suite de Cauchy converge, il suffit d'établir qu'elle possède une sous-suite convergente. Quitte à extraire une sous-suite, on peut supposer que $d'(x^{(n)}, x^{(n+1)}) < 2^{-n}$ pour tout n . En utilisant la définition de d' et le fait que $(x_p^{(n)})_p$ est de Cauchy dans X , on peut trouver $m_{-1} := 0 < m_0 < m_1 < m_2 < \dots$ t.q.

$$d(x_p^{(n)}, x_p^{(n+1)}) \leq 2^{-n} \quad \text{et} \quad d(x_p^{(n)}, x_q^{(n)}) \leq 2^{-n}, \quad \text{pour tous } q \geq p \geq m_n.$$

Définissons à présent la suite (x_p^*) par $x_p^* := x_p^{(n)}$ si $m_{n-1} \leq p < m_n$. Donc pour tout k ,

$$d(x_p^*, x_p^{(n)}) = d(x_p^{(n+k+1)}, x_p^{(n)}) \leq d(x_p^{(n+k+1)}, x_p^{(n+k)}) + \dots + d(x_p^{(n+1)}, x_p^{(n)}) \leq 2^{-n+1}$$

si $m_{n+k} \leq p < m_{n+k+1}$, et donc, pour tous $q \geq p \geq m_n$,

$$d(x_p^*, x_q^*) \leq d(x_p^*, x_p^{(n)}) + d(x_p^{(n)}, x_q^{(n)}) + d(x_q^{(n)}, x_q^*) \leq 2^{-n+1} + 2^{-n} + 2^{-n+1} = 5 \times 2^{-n}.$$

Donc (x_m^*) est de Cauchy dans X , et donc $x^{(n)} \rightarrow x^*$ dans X' .

Remarque 3.3.2. Caractérisation du complété.

Si X'' est complet tel que $X \subset X''$ et X est dense dans X'' alors X'' est isométrique au complété X' de X construit ci-dessus. En effet, comme toute suite de Cauchy dans X a une limite dans X'' , cela définit une inclusion isométrique $i : X' \subset X''$. D'un autre côté, comme X est dense dans X'' , chaque point de X'' est une limite dans X'' de points de X , donc $i(X') = X''$.

Lemme 3.3.3. Prolongement au complété de fonctions uniformément continues.

Si $f : X \rightarrow Y$ est uniformément continue et Y est complet alors il existe une unique fonction continue $f' : X' \rightarrow Y$ telle que $f'|_X = f$ où X' est le complété de X .

Démonstration. Si $x := (x_n)$ est une suite de Cauchy dans X , alors la continuité uniforme de f implique que $(f(x_n))$ est de Cauchy dans Y , qui est complet, donc elle converge vers une limite, notée $f(x)$, qui ne dépend que de la classe $[x]$ de x dans $X' = X/\sim$. Ceci permet de définir $f' : X' \rightarrow Y$ par $f'([x]) := f(x)$. La continuité de f' découle de la continuité uniforme de f . \square

Exemple 3.3.4. Complétés.

- Le complété de \mathbb{Q} pour la distance usuelle $|\cdot|$ est l'espace usuel \mathbb{R} . Le complété de \mathbb{Q} pour la métrique p -adique $|\cdot|_p$ introduite dans d'exemple 1.1.6 est l'espace métrique \mathbb{Q}_p des nombres p -adiques, identifiable aux séries formelles $\sum_{n=m}^{\infty} a_n p^n$ avec $m \in \mathbb{Z}$ et $a_m \in \{0, 1, \dots, p-1\}$.
- Soit $\ell_c(\mathbb{N}, \mathbb{K}) \subsetneq \ell^\infty(\mathbb{N}, \mathbb{K}) \subsetneq \mathbb{K}^{\mathbb{N}}$ l'espace vectoriel des suites de $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$ à support fini. Notons que $\ell_c(\mathbb{N}, \mathbb{K}) = \mathcal{C}_c(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ où \mathbb{N} est muni de la topologie discrète, dont les compact sont les parties finies. Pour tout $p \in [1, \infty)$, son complété pour la norme $\|\cdot\|_p$ est $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{K})$: suites réelles (x_n) telles que $\sum_n |x_n|^p < \infty$, la densité de ℓ_c dans ℓ^p est immédiate. Les séries de Riemann indiquent que $\ell^p \neq \ell^{p'}$ si $p \neq p'$, et on peut établir que $\ell^p \subsetneq \ell^{p'}$ si $p \leq p'$.

- Le complété de ℓ_c pour $\|\cdot\|_\infty$, noté ℓ_0^∞ , est formé par les suites réelles nulles à l'infini :

$$\ell_0^\infty := \left\{ (x_n) : x_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0 \right\}.$$

On observe que ℓ_0^∞ est strictement plus petit que l'ensemble $\ell^\infty = \{(x_n) : \|(x_n)\|_\infty < \infty\}$ des suites réelles bornées. Malgré tout l'espace vectoriel ℓ^∞ normé par $\|\cdot\|_\infty$ est complet.

- Pour tout $p \in [1, \infty)$, le complété de l'espace vectoriel $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ pour la norme

$$\|f\|_p := \left(\int_0^1 |f(t)|^p dt \right)^{1/p}$$

est l'espace de Lebesgue $L^p([0, 1], \mathbb{R})$. Cette fois-ci l'espace $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ équipé de la norme $\|f\|_\infty := \sup_{t \in [0, 1]} |f(t)|$ est déjà complet. Notons par ailleurs que $L^\infty([0, 1], \mathbb{R})$ est complet.

- Soit X un espace complet et soit $\mathcal{K}_0(X)$ l'ensemble de ses parties finies non-vide. Il se trouve que le complété de $\mathcal{K}_0(X)$ pour la distance de Hausdorff d_H est $\mathcal{K}(X)$, l'ensemble des parties compactes non-vides de X , cf. théorème 3.1.11. Cela donne corps à l'idée intuitive selon laquelle les parties compactes sont des généralisations topologiques des parties finies.

3.4 Théorème de Baire pour les espaces complets

Théorème 3.4.1. de Baire.

Si X est complet alors il est de Baire : toute intersection dénombrable d'ouverts denses est dense, autrement dit toute réunion dénombrable de fermés d'intérieur vide sont d'intérieur vide.

$$\begin{aligned} \forall n, \overline{O_n} = X &\Rightarrow \overline{\bigcap_n O_n} = X \\ \forall n, F_n = \emptyset &\Rightarrow \bigcup_n F_n = \emptyset. \end{aligned}$$

Cf. théorème 2.6.3 pour une version pour les espaces quasi-compacts séparés pas forcément métrisables.

Démonstration. Soit O_n ouvert dense pour tout n . Montrons que $\bigcap_n O_n$ est dense. Il suffit d'établir que pour tout ouvert non-vide $O \subset X$, on a $O \cap (\bigcap_n O_n) \neq \emptyset$. Comme O_0 est dense, $O \cap O_0 \neq \emptyset$, et comme $O \cap O_0$ est ouvert et X métrique, il existe un fermé $F_0 := \overline{B(x_0, r_0)} \subset O \cap O_0$, $r_0 > 0$. Similairement, comme O_1 est dense et ouvert, il existe un fermé $F_1 := \overline{B(x_1, r_1)} \subset \overline{B(x_0, \frac{1}{2}r_0)}$ tel que $F_1 \subset B(x_0, r_0) \cap O \cap O_0 \cap O_1$. En itérant cette construction, on obtient une suite de fermés (F_n) telle que

$$F_n \supset F_{n+1}, \quad F_n \subset O \cap (\bigcap_{k=0}^n O_k), \quad \text{diam}(F_n) \leq 2^{-n} r_0 \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0.$$

Comme X est complet, le lemme 3.1.5 donne $\bigcap_n F_n \neq \emptyset$, d'où $O \cap (\bigcap_n O_n) \supset \bigcap_n F_n \neq \emptyset$. □

Remarque 3.4.2. Ensembles maigres.

On dit que $A \subset X$ est maigre si $A \subset \bigcup_n F_n$ où les F_n sont fermés d'intérieur vide ce qui fait sens intuitivement, autrement dit $X \setminus A \supset \bigcap_n O_n$ où les O_n sont des ouverts denses. De ce point de vue, le théorème de Baire affirme que le complémentaire d'un ensemble maigre est dense.

Remarque 3.4.3. Généricité.

Le théorème de Baire suggère, dans les espaces métriques complets, de qualifier une propriété de générique lorsqu'elle est vérifiée sauf sur un ensemble maigre. C'est une sorte d'analogue topologique du presque partout de la théorie de la mesure, en particulier du presque sûrement de la théorie des probabilités. Rappelons qu'une réunion dénombrable d'ensembles mesurables de mesure nulle est de mesure nulle. Lorsqu'une propriété est trop difficile voire impossible à démontrer partout, on peut envisager la généricité, transformer le négatif d'un échec en un théorème positif.

Remarque 3.4.4. Nombres de Liouville et subtilités des généralités.

Un réel x est un nombre de Liouville quand pour tout $m \in \mathbb{N}$, il existe une infinité de dénominateurs $q \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ tels que $0 < |x - \frac{p}{q}| < \frac{1}{q^m}$ pour un certain $p = p(q)$. On montre que les nombres de Liouville sont irrationnels, par construction bien approchés par des rationnels. Leur ensemble est

$$L := \bigcap_{m,n \in \mathbb{N}} U_n^{(m)} \quad \text{où} \quad U_n^{(m)} := \bigcup_{q > n, p \in \mathbb{Z}} \left(\left(\frac{p}{q} - \frac{1}{q^m}, \frac{p}{q} + \frac{1}{q^m} \right) \setminus \left\{ \frac{p}{q} \right\} \right).$$

- $\mathbb{R} \setminus L = \bigcup_{m,n \in \mathbb{N}} F_n^{(m)}$ où $F_n^{(m)} := \mathbb{R} \setminus U_n^{(m)}$, est maigre, car chaque $U_n^{(m)}$ est un ouvert dense.
- D'un autre côté, L est de mesure de Lebesgue zéro. En effet si $m \geq 2$,

$$\text{Leb}(U_n^{(m)} \cap [0, 1]) \leq 2 \sum_{q > n} q^{-m} = O(n^{-m+1}) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0.$$

Ainsi $\mathbb{R} = L \cup (\mathbb{R} \setminus L)$ est une partition de \mathbb{R} en un ensemble de mesure de Lebesgue nulle et un ensemble maigre. Chacun d'eux est négligeable à sa façon : au sens de la mesure pour le premier et au sens de la topologie pour le second. Cela souligne les subtilités des notions de généralité.

Le théorème de Baire a de nombreuses conséquences comme le théorème de Banach–Schauder de l'application ouverte et le théorème de Banach–Steinhaus sur les applications linéaires bornées.

Exemple 3.4.5. Application du théorème de Baire à la dérivabilité.

L'ensemble $\{f \in \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R}) : \exists x \in [0, 1] \text{ t.q. } f \text{ est dérivable en } x\}$ est maigre.

Par conséquent, l'ensemble des fonctions dérivable nulle part est dense dans $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$.

En effet, soit

$$F_n := \{f \in \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R}) : \exists x \in [0, 1], \forall y \in [0, 1], |f(y) - f(x)| \leq n|x - y|\}.$$

Si f est dérivable en x alors $y \mapsto |f(y) - f(x)|/|y - x|$ est continue, donc $f \in F_n$ si $n \geq \max_{y \in [0, 1]} |f(y) - f(x)|/|y - x|$. Montrons que F_n est fermé. Si $f^{(n)} \in F_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$, soit $x^{(n)} \in [0, 1]$ les points fournis par la définition de F_n . Comme $[0, 1]$ est séquentiellement compact, il existe une sous-suite convergente $x^{\varphi(n)} \rightarrow x^*$ dans $[0, 1]$. À présent, en utilisant la propriété des $x^{\varphi(n)}$,

$$\begin{aligned} |f^{(\varphi(n))}(y) - f^{(\varphi(n))}(x^*)| &\leq |f^{(\varphi(n))}(y) - f^{(\varphi(n))}(x^{\varphi(n)})| + |f^{(\varphi(n))}(x^*) - f^{(\varphi(n))}(x^{\varphi(n)})| \\ &\leq m(|y - x^{\varphi(n)}| + |x^* - x^{\varphi(n)}|) \rightarrow m|y - x^*|. \end{aligned}$$

Donc $|f(y) - f(x^*)| \leq m|y - x^*|$, et donc $f \in F_n$. Montrons que F_n est d'intérieur vide. Tout ouvert O de $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ contient une fonction linéaire par morceaux g . Soit $B(g, r) \subset O$, et soit $M < \infty$ la valeur maximale de la dérivée de g . Soit $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]$ et la fonction linéaire par morceaux \tilde{g} définies par

$$\varphi(x) := \int_0^x \text{sign}(t - [t] - \frac{1}{2}) dt \quad \text{et} \quad \tilde{g}(x) := g(x) + r\varphi((M + n + 1)xr^{-1}).$$

Maintenant \tilde{g} ne peut pas appartenir à F_n , car en chaque point de $[0, 1]$, sa dérivée est au moins $m + 1$ ou au plus $-m - 1$. Cependant $\tilde{g} \in B(g, r)$, donc $O \not\subset F_n$.

Chapitre 4

Connexité

Pour aller plus loin : [24], [12], [26], [23], [19], et en anglais [7, 6, 13].

Me 19/10

4.1 Connexité, connexité par arc, composantes connexes, espaces totalement discontinus

Définition 4.1.1. Connexité et connexité par arc.

Un espace topologique X est

- connexe lorsque l'espace n'est pas partitionnable par deux ouverts non-vides :
si $X = O \cup O'$ avec $O \cap O' = \emptyset$ alors $O = \emptyset$ ou $O' = \emptyset$
- connexe par arcs lorsque les points de l'espace sont reliés par des arcs :
pour tous $x_0, x_1 \in X$, il existe $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$ continue telle que $\gamma(0) = x_0$ et $\gamma(1) = x_1$.

Une partie $A \subset X$ est connexe / par arcs lorsqu'elle l'est en tant que sous-espace topologique.

DESSIN

Exemple 4.1.2. Espaces connexes.

- Le segment $[0, 1]$ est connexe. En effet, soit $O \subset [0, 1]$ ouvert et fermé tel que $0 \in O$, et soit $x_* := \sup\{x \in [0, 1] : [0, x] \subset O\}$. Comme O est fermé, on doit avoir $x_* \in O$. Si $x_* < 1$ alors on obtient une contradiction vers le fait que O est ouvert. Donc $x_* = 1$.
- Le segment $[0, 1]$ et \mathbb{R}^n sont connexes par arcs car on peut prendre $\gamma(t) = x_0 + t(x_1 - x_0)$.
- Dans \mathbb{R} les parties $A \subset \mathbb{R}$ connexes sont les intervalles finis ou infinis qui sont ouverts, fermés, ou semi-fermés. On sait que les intervalles sont connexes, cf. ci-dessus. Réciproquement, si $A \subset \mathbb{R}$ est connexe et $x_0, x_1 \in A$ et $x \notin A$ pour un certain $x \in (x_0, x_1)$ alors $O_0 := (-\infty, x) \cap A$ et $O_1 := (x, +\infty) \cap A$ contredisent la connexité de A .

Théorème 4.1.3. Propriétés de base.

- X est connexe ssi \emptyset et X sont les seules parties à la fois ouvertes et fermées (ofs).
- X est connexe ssi X n'est pas partitionnable en deux fermés disjoints non-vides.
- Si $f : X \rightarrow Y$ est continue et X connexe (res. par arc), alors $f(X)$ est connexe (res. par arcs).
- Si X est connexe par arcs alors il est connexe, et la réciproque est fausse.
- Si $\bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$ avec A_i connexes (resp. par arcs) alors $\bigcup_{i \in I} A_i$ est connexe (resp. par arcs).
- Si X_i est connexe (resp. par arcs) pour tout $i \in I$ alors $\prod_{i \in I} X_i$ est connexe (resp. par arcs).

Démonstration.

- Si X est connexe et s'il existe $A \subset X$ à la fois ouvert et fermé distinct de \emptyset et X , alors c'est aussi le cas de $X \setminus A$, et $X = A \cup (X \setminus A)$ ce qui contredit la connexité. Réciproquement, si X n'est pas connexe, alors $X = O \cup O'$ avec O, O' ouverts non-vides disjoints. Or $O = X \setminus O'$ et $O' = X \setminus O$ sont fermés, donc O et O' sont à la fois ouverts, fermés, et distincts de \emptyset et X .
- Si X n'est pas connexe alors $X = O \cup O'$ avec O, O' ouverts disjoints non-vides, alors $O = X \setminus O'$ et $O' = X \setminus O$ sont fermés disjoints non-vides. Réciproquement, si $X = F \cup F'$ avec F, F' fermés disjoints non-vides alors $F = X \setminus F'$ et $F' = X \setminus F$ sont ouverts disjoints non-vides.

- (iii) *Connexité*. Si $f(X) = O \cup O'$ avec O et O' ouverts dans la topologie trace sur $f(X)$ t.q. $O \neq \emptyset$, $O' \neq \emptyset$, $O \cap O' = \emptyset$, alors $f^{-1}(O)$ et $f^{-1}(O')$ vérifient les mêmes conditions pour X , impossible.
Connexité par arcs. Soit $y_0, y_1 \in f(X)$. Soit $x_0, x_1 \in X$ tel que $f(x_i) = y_i$. Soit $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$ continue telle que $\gamma(i) = x_i$. Alors $f \circ \gamma : [0, 1] \rightarrow f(X)$ est continue et vérifie $(f \circ \gamma)(i) = y_i$.
- (iv) Par l'absurde : supposons que X est connexe par arcs mais pas connexe. Soit donc $X = O_0 \cup O_1$ avec O_0, O_1 ouverts (et fermés) non-vides disjoints. Soit $x_i \in O_i$ et $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$ continue tel que $\gamma(i) = x_i$. Alors en considérant les ouverts $O_i \cap \gamma([0, 1])$ il vient que $\gamma([0, 1])$ n'est pas connexe dans X , ce qui contredit la stabilité de la connexité par image continue (item précédent). Contre exemple pour la réciproque :
— **Sinus du topologue**. Dans $X = \mathbb{R}^2$, $A := \{(x, \sin(\frac{1}{x})) : x > 0\} \cup \{(0, y) : y \in [-1, 1]\}$, cf. figure 4.1. Alors A est connexe en vertu de la caractérisation de la connexité dans les espaces métriques (théorème 4.2.2). En revanche A n'est pas connexe par arcs car si $\gamma : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ est continue avec $\gamma(0) = (0, 0)$ et $\gamma(1) = (\pi, 0)$ alors elle est uniformément continue et elle ne peut donc pas osciller une infinité de fois entre les droites horizontales $y = \pm 1$.
- (v) *Connexité*. Par l'absurde : supposons que $A := \bigcup_{i \in I} A_i = (O \cup O') \cap A$ où $O \cap A$ et $O' \cap A$ sont deux ouverts disjoints non-vides de la topologie trace. Soit $x \in \bigcap_{i \in I} A_i$. On peut supposer sans perte que $x \in O$. Comme A_i est connexe et $x \in O$, on a $A_i \subset O \cap A_i$, d'où $A \subset O \cap A$, contradiction.
Connexité par arcs. Soient $x, y \in \bigcup_{i \in I} A_i$, $x \in A_j$ et $y \in A_k$, et $z \in A_j \cap A_k \supset \bigcap_{i \in I} A_i \neq \emptyset$. Il suffit de concaténer les arcs entre x et z puis z et y fournis par la connexité par arcs de A_j et A_k .
- (vi) *Connexité*. Considérons d'abord le cas d'un produit de deux facteurs : $I = \{0, 1\}$. Soit $x_0 \in X_0$. L'ensemble « en croix » $C_{x_1} := \{(x'_0, x'_1) : x'_0 = x_0 \text{ ou } x'_1 = x_1\}$ est une réunion de parties connexes dont l'intersection est non-vide, il est donc connexe par l'item précédent. Ensuite, comme $X_0 \times X_1 = \bigcup_{x_1 \in X_1} C_{x_1}$ et que ces ensembles en croix sont connexes et ont une intersection non-vide, leur réunion est connexe d'après l'item précédent. Par récurrence, ceci montre qu'un produit fini d'espaces connexes est connexe. Considérons le cas où I est infini, et où $X := \prod_{i \in I} X_i = O \cup O'$ avec O, O' ouverts non-vides disjoints. Par définition de la topologie produit, O et O' contiennent un cylindre, donc il existe $x \in O$ et $x' \in O'$ tels que $J := \{i \in I : x_i \neq x'_i\}$ est fini. À présent le sous-espace $H := \{y \in X : y_i = x_i, i \notin J\}$ est connexe, car homéomorphe à un produit fini d'espaces connexes. Or $O \cap H$ et $O' \cap H$ sont ouverts non-vides et disjoints dans H , contradiction.
Connexité par arcs. Si $x^{(0)}$ et $x^{(1)} \in X$ et si pour tout $i \in I$, $\gamma_i : [0, 1] \rightarrow X_i$ est continue et relie $x_i^{(0)}$ à $x_i^{(1)}$ alors $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$ dont les applications coordonnées sont les γ_i est continue par définition de la topologie produit et relie $x^{(0)}$ à $x^{(1)}$. La continuité d'une fonction réelle définie sur un espace produit est équivalente à la continuité de toutes les coordonnées.

□

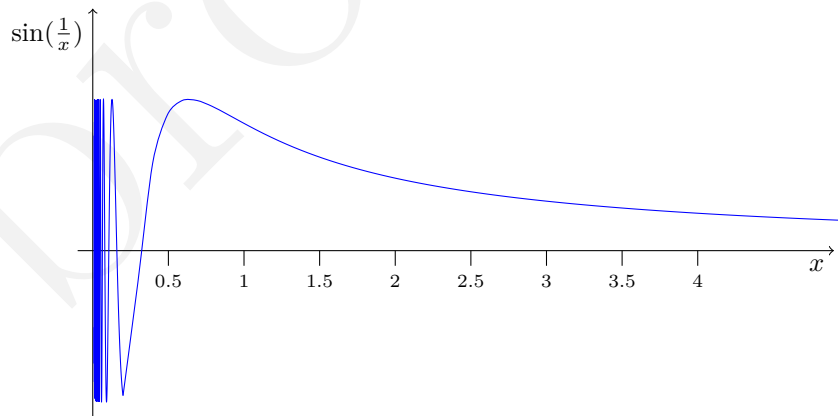


FIGURE 4.1 – Sinus du topologue.

La définition suivante fait sens en raison du (iv) du théorème 4.1.3.

Définition 4.1.4. Composantes connexes et espaces totalement discontinus.

La composante connexe C_x de $x \in X$ est la plus grande partie connexe de X contenant x .
Un espace topologique X est totalement discontinu si $C_x = \{x\}$ pour tout $x \in X$.

- Les composantes connexes sont les classes d'équivalence de $x \sim y$ ssi $x, y \in A \subset X$ avec A connexe.
- Une composante connexe C_x est fermée. En effet, si une partie $A \subset X$ est connexe alors son adhérence \bar{A} l'est aussi, car si $\bar{A} = (O \cup O') \cap \bar{A}$ avec O, O' ouverts disjoints à trace non-vide, la connexité de C donne $C \cap O = \emptyset$ ou $C \cap O' = \emptyset$, ce qui donne $\bar{A} \cap O = \emptyset$ ou $\bar{A} \cap O' = \emptyset$.
- X est réunion d'ensembles fermés disjoints (les composantes connexes de X).
- Si $x \in A \subset X$ et A est à la fois ouvert et fermé alors $C_x \subset A$. Mais en général C_x n'est pas ouvert. Par exemple les composantes connexes de $(0, 1) \cup (1, 2)$ sont $(0, 1)$ et $(1, 2)$, qui sont à la fois ouvertes et fermées, tandis que les composantes connexes de $\{0\} \cup \{1/n : n \geq 1\}$ sont le singleton $\{0\}$ qui est fermé mais pas ouvert, et les singletons $\{1/n\}$, $n \geq 1$, qui sont fermés et ouverts.

Un exemple immédiat d'espace totalement discontinu est fourni par la topologie discrète sur X .

Toute partie non-vide de \mathbb{R} d'intérieur vide est totalement discontinue, car elle ne contient aucun intervalle alors que les parties connexes de \mathbb{R} sont les intervalles. En particulier, toute partie non-vide de \mathbb{R} dont l'intérieur de l'adhérence est vide (ensemble nulle part dense) est totalement discontinue, c'est le cas par exemple de l'ensemble triadique de Cantor.

Pour tout nombre premier p , l'ensemble \mathbb{Q}_p des nombres p -adiques est totalement discontinu.

4.2 Connexité dans les espaces métriques et espaces bien enchaînés

Définition 4.2.1. Espaces bien enchaînés.

Un espace métrique (X, d) est bien enchaîné lorsque pour tout $\varepsilon > 0$ et tous $x, y \in X$ il existe une suite finie $x =: x_0, x_1, \dots, x_n := y$ dans X telle que $d(x_i, x_{i+1}) < \varepsilon$ pour tout i .

Théorème 4.2.2. Connexité et chaînage.

- (i) Si (X, d) est connexe alors X est bien enchaîné et la réciproque est fausse.
- (ii) Si (X, d) est compact et bien enchaîné alors X est connexe.

Démonstration.

- (i) Soit $\varepsilon > 0$ et $x, y \in X$. Soit $O := \{z : z \text{ est connecté à } x \text{ par une } \varepsilon\text{-chaîne}\}$, et $O' := X \setminus O$. Montrons que O et O' sont ouverts dans X . Si $w \in O$ alors $B(w, \varepsilon) \subset O$ car on peut ajouter un maillon à la chaîne reliant x à w . De même si $w \in O'$ alors $B(w, \varepsilon) \subset O'$ car sinon il existerait un point $t \in B(w, \varepsilon)$ tel que t est ε -connecté à x et on pourrait ajouter un maillon de t à w . Enfin comme X est connexe et $O \neq \emptyset$, on a $O' = \emptyset$. Contre-exemples pour la réciproque :
 - $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ est bien enchaîné, ouvert, mais pas connexe ni compact.
 - $\{(x, y) : x|y| \geq 1\} \subset \mathbb{R}^2$ est bien enchaîné, fermé, mais pas compact.
- (ii) Supposons par l'absurde que X n'est pas connexe : $X = O \cup O'$ avec O, O' ouverts non-vides disjoints. Comme O et O' sont aussi fermés, dans X compact, ils sont compacts, d'où en particulier

$$d(O, O') = \inf_{(x, x') \in O \times O'} d(x, x') = \min_{(x, x') \in O \times O'} d(x, x') > 0.$$

Donc $x \in O$ et $x' \in O'$ ne peuvent pas être reliés par une ε -chaîne si $\varepsilon < d(O, O')$.

□

broquillon

Chapitre 5

Espaces de fonctions continues sur un métrique compact

Pour aller plus loin : [24], [12], [26], [23], [19], et en anglais [7, 6, 13].

Lun 24/10

Dans tout ce chapitre, (K, d_K) est métrique compact et (Y, d_Y) est métrique.

Ce chapitre fait appel aux notions de convergence et de continuité uniforme, et comporte deux parties :

- Arzela–Ascoli : caractérisation des parties à adhérence compacte de $\mathcal{C}(K, Y)$.
- Stone–Weierstrass : condition suffisante sur une sous-algèbre pour sa densité dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R}$ ou $\mathbb{C})$.

Ces deux théorèmes sont incontournables. Dans ce cours, ils interviennent (ensemble!) dans la preuve du théorème de Peano (théorème 9.1.3) d'existence de solution des équations différentielles ordinaires.

Rappelons que l'ensemble $\mathcal{C}(K, Y)$ des fonctions $K \rightarrow Y$ continues est métrique pour

$$d_{\mathcal{C}(K, Y)}(f, g) := \sup_{x \in K} d_Y(f(x), g(x)) = \max_{x \in K} d_Y(f(x), g(x)).$$

- Si Y est complet¹ alors $\mathcal{C}(K, Y)$ est complet (théorème 3.1.9).
 - Si Y est un Banach alors $\mathcal{C}(K, Y)$ est un Banach pour $\|f\|_{\mathcal{C}(K, Y)} = \max_{x \in K} \|f(x)\|_Y$.
 - Si $Y \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$ alors le Banach $\mathcal{C}(K, Y)$ est stable par produit et $\|fg\| \leq \|f\|\|g\|$.
- On dit que c'est une algèbre de Banach, en l'occurrence commutative et unitaire car $1 \in \mathcal{C}(K, Y)$.

5.1 Théorème de Dini et théorème de Heine

Pour une suite (f_n) dans $\mathcal{C}(K, Y)$ et f dans $\mathcal{C}(K, Y)$, on dit que

- $f_n \rightarrow f$ ponctuellement lorsque pour tout $x \in K$, $f_n(x) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} f(x)$.
- $f_n \rightarrow f$ uniformément lorsque $f_n \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}(K, Y)$.

La convergence uniforme implique la convergence ponctuelle mais la réciproque est fausse en général.

Théorème 5.1.1. de Dini.

Si $Y = \mathbb{R}$ et (f_n) dans $\mathcal{C}(K, Y)$ croissante : $f_0 \leq f_1 \leq \dots$,
alors $f_n \rightarrow f$ ponctuellement avec f continue implique $f_n \rightarrow f$ uniformément.

Démonstration. Soit $\varepsilon > 0$, et $O_n := \{x \in K : f_n(x) > f(x) - \varepsilon\} \subset O_{n+1}$. Comme f et f_n sont continues, O_n est ouvert, et $\cup_n O_n = K$. Comme K est compact, il existe n tel que $K = O_n$. \square

Théorème 5.1.2. de Heine.

Toute fonction $f \in \mathcal{C}(K, Y)$ est uniformément continue :
pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$, pour tous $x, y \in K$, si $d_K(x, y) < \eta$ alors $d_Y(f(x), f(y)) < \varepsilon$.

Démonstration. Soit $\varepsilon > 0$. Comme f est continue, pour tout $x \in K$, il existe $\eta_x > 0$ t.q. pour tout $y \in B(x, \eta_x)$, $d_Y(f(x), f(y)) < \varepsilon$. Comme $K \subset \cup_{x \in K} B(x, \frac{1}{2}\eta_x)$, le compact K est recouvert par un nombre fini de boules $B(x_1, \frac{1}{2}\eta_{x_1}), \dots, B(x_n, \frac{1}{2}\eta_{x_n})$. Soit $\eta := \min_{1 \leq i \leq n} \eta_{x_i} > 0$. Pour tous $x, y \in K$, $x \in B(x_i, \frac{1}{2}\eta_i)$, si $d_K(x, y) < \frac{1}{2}\eta$ alors $y \in B(x_i, \eta_i)$, d'où $d_Y(f(x), f(y)) \leq d_Y(f(x), f(x_i)) + d_Y(f(x_i), f(y)) < 2\varepsilon$. \square

1. Souvent Y est choisit suffisamment ajusté pour que $\cup_{f \in \mathcal{C}(K, Y)} f(K) = Y$. Dans ce cas, on pourrait être tenté de croire que comme les $f(K)$ sont compacts comme images continues du compact K , alors Y est automatiquement complet car la complétude est une propriété locale. Or une réunion quelconque de compacts n'est pas forcément complète : $\mathbb{Q} = \cup_{x \in \mathbb{Q}} [x, x]$. On retiendra donc l'exemple $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{Q})$. Dans le même esprit, si $Y = \cup_{i \in I} O_i$ avec O_i ouvert et $\overline{O_i}$ compact, alors Y n'est pas forcément complet, contre-exemple : dans $\cup_{n \geq 1} [1/n, 1/(n+1)]$ la suite de Cauchy $(1/n)$ ne converge pas. Ceci montre également au passage qu'un espace métrique localement compact n'est pas forcément complet. En revanche on peut déformer la métrique sans changer la topologie pour obtenir une métrique pour laquelle il est complet.

5.2 Théorème de Arzelà–Ascoli²

Les compacts sont caractérisés par la propriété de Borel–Lebesgue, et, dans les espaces métriques, par la propriété de Bolzano–Weierstrass d'extraction de sous-suite convergente. Dans \mathbb{R}^n , les compacts sont les fermés bornés. Quid d'un espace de dimension infinie comme $\mathcal{C}(K, Y)$? Le théorème de Arzelà–Ascoli fournit une caractérisation des parties relativement compactes de cet espace fonctionnel. Le théorème d'Arzelà–Ascoli possède diverses variantes et extensions développées pour l'analyse fonctionnelle.

Théorème 5.2.1. de Arzelà–Ascoli.

$A \subset \mathcal{C}(K, Y)$ a une adhérence compacte \overline{A} ssi les deux conditions suivantes sont réalisées :

- (a) **compacité ponctuelle** : $\forall x \in K, \{f(x) : f \in A\}$ a une adhérence compacte dans Y .
- (b) **équicontinuité** : la famille A est uniformément équicontinue : pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$ tel que pour tout $f \in A$ et tous $x, y \in K$, si $d_K(x, y) < \eta$ alors $d_Y(f(x), f(y)) < \varepsilon$.

Lorsque $K = \{1, \dots, n\}$ muni de la topologie discrète métrisée par la distance atomique $d_K(x, y) = \mathbf{1}_{x=y}$, et $Y = \mathbb{R}$, alors $\mathcal{C}(K, Y) \equiv \mathbb{R}^n$, la condition (a) signifie la bornitude de A , tandis que la condition (b) est triviale, et on retrouve la caractérisation des parties relativement compactes de \mathbb{R}^n par la bornitude.

Exemple 5.2.2. Partie compacte de $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$.

Pour tout $M > 0$, l'ensemble de fonctions Lipschitz suivant est compact dans $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$:

$$A_M := \{f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R} : |f(x) - f(y)| \leq M|x - y| \text{ pour tous } x, y \text{ et } |f(0)| \leq M\}.$$

Démonstration. \Rightarrow . Supposons que \overline{A} est compact. Alors (a) découle du fait que pour tout $x \in K$, $\varphi : f \mapsto f(x)$ est continue, et comme \overline{A} est compact, $\varphi(\overline{A}) = \{f(x) : f \in \overline{A}\}$ est compact dans Y . De plus $\{f(x) : f \in A\} \subset \{f(x) : f \in \overline{A}\}$ donc $\{f(x) : f \in A\}$ est fermé dans un compact donc compact.

Démontrons à présent (b). Soit $\varepsilon > 0$, $x \in K$, et $r > 0$, et considérons l'ensemble

$$O_{x,r}^\varepsilon := \{f \in \mathcal{C}(K, Y) : \sup_{x' \in B(x,r)} d_Y(f(x'), f(x)) < \varepsilon\}.$$

Cet ensemble est ouvert dans $\mathcal{C}(K, Y)$ car si $f \in O_{x,r}^\varepsilon$, il existe $\rho > 0$ tel que

$$\sup_{x' \in B(x,r)} d_Y(f(x'), f(x)) =: \varepsilon - \rho,$$

et donc si $d_{\mathcal{C}(K,Y)}(f, g) < \frac{1}{2}\rho$, alors $\sup_{x' \in B(x,r)} d_Y(g(x'), g(x)) < \varepsilon$, c'est-à-dire que $B(f, \frac{1}{2}\rho) \subset O_{x,r}^\varepsilon$.

Ensuite, il est immédiat que pour tout $x \in K$, on a $A \subset \bigcup_{r>0} O_{x,r}^\varepsilon = \mathcal{C}(K, Y)$ et cette réunion d'ouverts est décroissante car $r \mapsto O_{x,r}^\varepsilon$ est décroissante. Comme \overline{A} est compact, on en déduit que pour tout $x \in K$, il existe $r_x > 0$ tel que $A \subset O_{x,r_x}^\varepsilon$. À présent, comme dans la preuve du théorème de Heine, on observe que comme $K = \bigcup_{x \in K} B(x, \frac{1}{2}r_x)$ est compact, K est recouvert par un nombre fini de ces boules, et on note $r > 0$ le minimum de leur rayons r_x . Toujours comme dans la preuve du théorème de Heine,

$$\text{pour tout } f \in A \text{ et tout } x', x'' \in K, \text{ si } d_K(x', x'') < \frac{1}{2}r, \text{ alors } d_Y(f(x'), f(x'')) < 2\varepsilon.$$

En effet si $x' \in B(x, \frac{1}{2}r_x)$ et $d_K(x', x'') < \frac{1}{2}r$, alors $x', x'' \in B(x, r_x)$, et le résultat découle de $A \subset O_{x,r_x}^\varepsilon$.

\Leftarrow . Soit (f_n) dans A . Comme $\mathcal{C}(K, Y)$ est métrique, il suffit d'établir l'existence d'une sous-suite convergeant uniformément $f : K \rightarrow Y$ continue. Comme K est métrique compact, il admet, pour tout k , un 2^{-k} -réseau $R^{(k)} := \{x_1^{(k)}, \dots, x_{m_k}^{(k)}\}$, et en particulier K est séparable car $R := \bigcup_k R^{(k)}$ est au plus dénombrable et dense. En notant $R = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$ pour simplifier la notation, l'hypothèse (a) permet d'extraire une sous-suite $(f_{\varphi_0(n)}(x_0))$ qui converge dans Y , puis d'extraire une sous-suite $(f_{\varphi_0(\varphi_1(n))}(x_1))$, qui converge dans Y , tout en maintenant la convergence de $(f_{\varphi_0(\varphi_1(n))}(x_0))$, etc, pour tous les éléments de R . Le procédé diagonal de Cantor donne alors une sous-suite diagonale $(f_{\psi(n)})$ telle que $(f_{\psi(n)}(x))$ converge dans Y pour tout $x \in R$. Pour tout $x \in R$, on pose

$$f(x) := \lim_{n \rightarrow \infty} f_{\psi(n)}(x).$$

2. La notion d'équicontinuité a été explorée par Giulio Ascoli, qui a obtenu une version faible de la condition suffisante du théorème vers 1883. La nécessité de la condition a été obtenue vers 1895 par Giulio Arzelà. De multiples généralisations et variantes ont été développées ensuite, notamment dès 1906 par Maurice Fréchet pour K compact et $Y = \mathbb{R}$. Une variante du théorème d'Arzelà–Ascoli pour les espaces L^p de Lebesgue est connue sous le nom de théorème de Fréchet–Kolmogorov.

Pour l'instant f n'est définie que sur l'ensemble au plus dénombrable et dense $R \subset K$. Ensuite, d'après l'hypothèse (b) la suite (f_n) est uniformément équicontinue, donc pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$ tel que

$$\text{si } x', x'' \in R \text{ et } d_K(x', x'') < \eta, \text{ alors } d_Y(f(x'), f(x'')) < \varepsilon.$$

Notons que K peut être vu comme une complétion de R . On prolonge f de R à K comme dans la preuve du lemme 3.3.3 : pour tout $x \in K \setminus R$, on prend une suite $x_n \in R \rightarrow x$ et on note par la propriété en x', x'' qui précède que la limite $f(x) := \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n)$ existe et ne dépend pas de la suite choisie. De plus la fonction ainsi construite vérifie la condition ci-dessus pour tous $x', x'' \in K$. Ainsi f est uniformément continue, et en particulier $f \in \mathcal{C}(K, Y)$ (inutile d'invoquer le théorème 5.1.2 de Heine).

Il ne reste plus qu'à établir que $f_n \rightarrow f$ uniformément quand $n \in J$. Soit $\varepsilon > 0$ et soit $\eta > 0$ valable à la fois pour l'équicontinuité uniforme de (f_n) via (b) et la continuité uniforme de f . Soit k tel que $2^{-k} < \eta$. Comme $f_n \rightarrow f$ ponctuellement en tout point $x^{(k)} \in R^{(k)}$ et $R^{(k)}$ est fini, il existe $N \in \mathbb{N}$ tel que $d_Y(f_n(x^{(k)}), f(x^{(k)})) < \varepsilon$ pour tout $x^{(k)} \in R^{(k)}$ et tout $n \in J$ tel que $n \geq N$. Combiné à la propriété en x', x'' ci-dessus, cela donne, pour tout $x \in K$, tout $n \in J$ tel que $n \geq N$,

$$d_Y(f_n(x), f(x)) \leq d_Y(f_n(x), f_n(x^{(k)})) + d_Y(f_n(x^{(k)}), f(x^{(k)})) + d_Y(f(x^{(k)}), f(x)) < 3\varepsilon,$$

dès que $d_K(x, x^{(k)}) < 2^{-k} < \eta = \eta_\varepsilon$. □

5.3 Théorème de Stone–Weierstrass³

On considère cette fois-ci le cas $Y = \mathbb{R}$, ce qui donne l'algèbre de Banach réelle $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$.

Théorème 5.3.1. de Weierstrass.

Les polynômes $\mathbb{R}[x]$ restreints à $[0, 1]$ sont denses (pour la convergence uniforme) dans $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$.

Démonstration probabiliste constructive. Soient $f \in \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ et $x \in [0, 1]$ fixés. Pour tout n , on considère le polynôme de Bernstein $f_n(x) := \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} f(\frac{k}{n}) x^k (1-x)^{n-k} = \mathbb{E}[f(X)]$, où $X = X_{x,n} = \frac{Y_{n,x}}{n}$, $Y_{x,n} \sim \text{Binomiale}(n, x)$. Notons⁴ que $\mathbb{E}[X] = x$ et $\text{Var}[X] = \mathbb{E}[|X - x|^2] = \frac{nx(1-x)}{n^2} \leq \frac{1}{4n}$, borne qui ne dépend pas de x et qui $\rightarrow 0$ quand $n \rightarrow \infty$. Soit $\varepsilon > 0$, et soit $\eta = \eta_\varepsilon$ donné par la continuité uniforme de f (théorème de Heine). En utilisant l'inégalité de Markov, on obtient le contrôle uniforme en x suivant :

$$\begin{aligned} |f_n(x) - f(x)| &\leq \mathbb{E}(|f(X) - f(x)| \mathbf{1}_{|X-x| < \eta}) + \mathbb{E}(|f(X) - f(x)| \mathbf{1}_{|X-x| \geq \eta}) \\ &\leq \varepsilon + 2\|f\|_\infty \mathbb{P}(|X - x| \geq \eta) \\ &\leq \varepsilon + 2\|f\|_\infty \frac{\mathbb{E}[|X - x|^2]}{\eta^2} \leq \varepsilon + \frac{\|f\|_\infty}{2n\eta^2} \leq 2\varepsilon \quad \text{dès que } n \geq \frac{\|f\|_\infty}{2\eta^2\varepsilon}. \end{aligned}$$

Autrement dit, pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $P \in \mathbb{R}[x]$ tel que $\sup_{x \in [0,1]} |P(x) - f(x)| \leq 2\varepsilon$. □

Le théorème de Stone–Weierstrass ci-dessous généralise considérablement le théorème de Weierstrass ci-dessus, en remplaçant $[0, 1]$ par un espace métrique compact K quelconque, par exemple l'ensemble des parties compactes d'un espace métrique munis de la distance de Hausdorff ! Il possède de nombreuses variantes et généralisations développées pour des contextes divers (cf. par exemple la remarque 5.3.5).

Théorème 5.3.2. de Stone–Weierstrass.

Soit $\mathcal{A} \subset \mathcal{C}(K, \mathbb{R})$ une sous-algèbre (sous-espace vectoriel stable par produit) vérifiant la propriété de prescription de valeurs arbitraires en deux points arbitraires suivante :

— pour tous $x, y \in K$, $a, b \in \mathbb{R}$, il existe $f \in \mathcal{A}$ telle que $f(x) = a$ et $f(y) = b$.

Alors \mathcal{A} est dense dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$.

En particulier, pour tout n et tout compact $K \subset \mathbb{R}^n$, l'ensemble des polynômes $\mathbb{R}[x_1, \dots, x_n]$ à n variables (ou plus précisément leur restriction au compact K) est dense dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$.

3. La forme la plus simple a été obtenue vers 1885 par Karl Weierstrass en utilisant une convolution avec une gaussienne. Marshall H. Stone a considérablement généralisé le théorème vers 1937 et apporté des simplifications vers 1948.

4. Notons que f_n est un polynôme car les atomes de la loi ne dépendent pas de x tandis que ses poids sont des polynômes en x . Toute famille de lois discrètes de ce type avec une moyenne x une variance tendant uniformément en x vers 0 quand $n \rightarrow \infty$ conviendrait et donnerait une suite spécifique de polynômes. Le caractère explicite du cas binomial est agréable.

Remarque 5.3.3. Hypothèses.

Le théorème est souvent énoncé avec les hypothèses suivantes :

- (a) \mathcal{A} contient une fonction constante non nulle (donc toutes les constantes car \mathcal{A} est une algèbre)
- (b) \mathcal{A} distingue les points : pour tous $x, y \in K$, $x \neq y$, il existe $f \in \mathcal{A}$ telle que $f(x) \neq f(y)$.

Ces deux hypothèses entraînent la propriété de prescription de valeurs arbitraires en deux points arbitraires. En effet, soient $x, y \in K$ et $a, b \in \mathbb{R}$. Si $a = b$, il suffit de prendre f constante et égale à $a = b$ grâce à la propriété (a). Si $a \neq b$ alors $x \neq y$ et si $f \in \mathcal{A}$ vérifie la propriété (b) alors

$$z \mapsto b \frac{f(z) - f(x)}{f(y) - f(x)} + a \frac{f(y) - f(z)}{f(y) - f(x)} \in \mathcal{A} \quad \text{vaut } a \text{ et } b \text{ en } x \text{ et } y \text{ respectivement.}$$

La propriété de prescription de valeur en deux points est pratiquement nécessaire car elle est essentiellement vérifiée par $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$ et donc par \mathcal{A} qui est censée l'approcher uniformément. On pourrait affaiblir l'hypothèse en introduisant un ε , comme dans la troisième partie de la preuve.

Démonstration. On procède en trois étapes, la troisième est en quelque sorte un théorème alternatif.

- Il existe une suite (P_n) de polynômes dans $\mathbb{R}[x]$ t.q. $P_n(x) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} |x|$ uniformément en $x \in [-1, 1]$.

Il s'agit d'une algébrisation analytique de la valeur absolue. Notons que $P_n(0) = 0$.

Démonstration. Pour tout $x \in [-1, 1]$, la suite définie par $P_{n+1}(x) := P_n(x) + \frac{1}{2}(x^2 - (P_n(x))^2)$ avec $P_0(x) := 0$ est croissante, et les seules limites finies possibles sont $\pm|x|$. Sur $[-1, 1]$, la fonction $f(y) := y + \frac{1}{2}(x^2 - y^2)$ vérifie $f'(y) = -y + 1 \geq 0$ et $f(y) \leq f(1) \leq |x|$. Donc $P_n(x) \leq P_{n+1}(x) \leq |x|$, donc $P_n(x) \rightarrow |x|$ quand $n \rightarrow \infty$, et la convergence est uniforme par le théorème de Dini. \square

- L'ensemble $\overline{\mathcal{A}}$ est un treillis : pour tous $f, g \in \overline{\mathcal{A}}$, on a $\min(f, g) \in \overline{\mathcal{A}}$ et $\max(f, g) \in \overline{\mathcal{A}}$.

Démonstration. Comme $\min(f, g) = \frac{1}{2}(f + g - |f - g|) = -\max(-f, -g)$, il suffit de montrer que si $f \in \overline{\mathcal{A}}$ alors $|f| \in \overline{\mathcal{A}}$. Notons que $\overline{\mathcal{A}}$ est une algèbre, car si $f, g \in \overline{\mathcal{A}}$ et $(f_n), (g_n)$ dans \mathcal{A} t.q. $f_n \rightarrow f$ et $g_n \rightarrow g$ dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$, alors pour tout $\alpha \in \mathbb{R}$, $\alpha f_n + g_n \in \mathcal{A} \rightarrow \alpha f + g \in \overline{\mathcal{A}}$ et $f_n g_n \in \mathcal{A} \rightarrow fg \in \overline{\mathcal{A}}$. Maintenant, soit $f \in \overline{\mathcal{A}}$ et $M := \sup_{x \in K} |f(x)| < \infty$. Soit P_n le polynôme fourni par l'item précédent. Alors $\overline{\mathcal{A}} \ni MP_n(f/M) \rightarrow |f|$ quand $n \rightarrow \infty$, dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$. Donc $|f| \in \overline{\mathcal{A}}$. Ici intervient le fait que \mathcal{A} est une algèbre : $P(f) \in \overline{\mathcal{A}}$ pour tous $P \in \mathbb{R}[x]$ et $f \in \overline{\mathcal{A}}$, et comme $P_n(0) = 0$ pour tout n , il n'y a pas besoin ici que \mathcal{A} contienne les constantes. \square

- Soit $\mathcal{T} \subset \mathcal{C}(K, \mathbb{R})$ un treillis tel que pour tous $x, y \in K$, $x \neq y$, $a, b \in \mathbb{R}$, $\varepsilon > 0$, il existe $f \in \mathcal{T}$ telle que $|f(x) - a| < \varepsilon$ et $|f(y) - b| < \varepsilon$ (vérifié par $\overline{\mathcal{A}}$ avec $\varepsilon = 0$). Alors \mathcal{T} est dense dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$.

Démonstration. Soit $f \in \mathcal{C}(K, \mathbb{R})$. Soit $\varepsilon > 0$ et $x, y \in K$. Soit $f_x^{(y)} \in \mathcal{T}$ telle que

$$|f_x^{(y)}(x) - f(x)| < \varepsilon \quad \text{et} \quad |f_x^{(y)}(y) - f(y)| < \varepsilon.$$

Une telle fonction existe quand $x \neq y$ par hypothèse, mais aussi lorsque $x = y$ en prenant un point différent artificiel arbitraire). Fixons pour l'instant $y \in K$ et considérons l'ouvert

$$x \in O_x^{(y)} := \{x' \in K : f_x^{(y)}(x') - f(x') < \varepsilon\}.$$

Comme K est compact, il est recouvert d'un nombre fini de ces ouverts : $O_{x_k}^{(y)}$, $1 \leq k \leq m^{(y)}$. Soit

$$f^{(y)} := \min(f_{x_1}^{(y)}, \dots, f_{x_m}^{(y)}) \in \mathcal{T}.$$

Par construction on a (la définition de $O_x^{(y)}$ est conçue pour être compatible avec la prise de min)

$$f^{(y)}(x) - f(x) < \varepsilon \text{ pour tout } x \in K \quad \text{et} \quad f^{(y)}(y) - f(y) > -\varepsilon.$$

On utilise à présent la même astuce : pour tout $y \in K$, on considère l'ouvert

$$y \in U^{(y)} := \{y' \in K : f^{(y)}(y') - f(y') > -\varepsilon\}.$$

Comme K est compact, il est recouvert par un nombre fini d'entre eux, $U^{(y_k)}$, $1 \leq k \leq m$. Soit

$$f_{\mathcal{T}} := \max(f^{(y_1)}, \dots, f^{(y_m)}) \in \mathcal{T}.$$

Par construction, on a $-\varepsilon < f_{\mathcal{T}}(x) - f(x) < \varepsilon$ pour tout $x \in K$. \square

□

Le théorème de Stone–Weierstrass ci-dessus n'est plus valable tel quel en remplaçant \mathbb{R} par \mathbb{C} . En effet, considérons l'algèbre $\mathcal{A} = \mathbb{C}[z]$ et le compact $\mathbb{D} := \{z \in \mathbb{C} : |z| \leq 1\}$. Pour tout $P \in \mathbb{C}[z]$, on a

$$\oint_{|z|=1} P(z) dz = i \int_0^{2\pi} P(e^{i\theta}) e^{i\theta} d\theta = 0.$$

Si $\mathbb{C}[z]$ était dense dans $\mathcal{C}(\overline{\mathbb{D}}, \mathbb{C})$, la même formule aurait lieu pour toutes les fonctions continues $f : \overline{\mathbb{D}} \rightarrow \mathbb{C}$ car $f \mapsto \oint_{|z|=1} f(z) dz$ est continue $\mathcal{C}(\overline{\mathbb{D}}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$. Or c'est impossible : $\oint_{|z|=1} \bar{z} dz = 2\pi i$. Malgré tout, un théorème de Stone–Weierstrass complexe est possible en ajoutant une hypothèse (c) de stabilité par conjugaison, mais il constitue alors un corollaire assez immédiat du théorème de Stone–Weierstrass réel :

Corollaire 5.3.4. de Stone–Weierstrass complexe.

Soit $\mathcal{A} \subset \mathcal{C}(K, \mathbb{C})$ une sous-algèbre (\mathbb{C} sous-espace vectoriel stable par produit) vérifiant :

- prescription : pour tous $x, y \in K$, $a, b \in \mathbb{C}$, il existe $f \in \mathcal{A}$ telle que $f(x) = a$ et $f(y) = b$.
- stabilité par conjugaison : si $f \in \mathcal{A}$ alors $\bar{f} \in \mathcal{A}$

Alors \mathcal{A} est dense dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{C})$.

Notons que cette fois-ci, l'algèbre des polynômes $\mathbb{C}[z_1, \dots, z_n]$ n'est pas utilisable car elle n'est pas stable par conjugaison, il faudrait plutôt considérer l'algèbre $\mathbb{C}[z_1, \dots, z_n, \bar{z}_1, \dots, \bar{z}_n]$.

En particulier l'ensemble des polynômes trigonométriques $\mathbb{C}[e^{i\theta}, e^{-i\theta}]$ est dense dans $\mathcal{C}(S^1, \mathbb{C})$.

Démonstration. Notons que $\Im f = \Re(-if)$. Comme \mathcal{A} est une algèbre stable par conjugaison, si $f \in \mathcal{A}$ alors $\Re f = \frac{1}{2}(f + \bar{f}) \in \mathcal{A}$, donc $\mathcal{A}_{\mathbb{R}} := \{\Re f : f \in \mathcal{A}\} = \mathcal{A} \cap \mathcal{C}(K, \mathbb{R})$ est une sous-algèbre de $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$. Si $x, y \in K$ et $a, b \in \mathbb{R} \subset \mathbb{C}$, la propriété de prescription pour \mathcal{A} donne $f \in \mathcal{A}$ telle que $f(x) = a \in \mathbb{R}$ et $f(y) = b \in \mathbb{R}$, et donc $(\Re f)(x) = a$ et $(\Re f)(y) = b$, et comme $\Re f \in \mathcal{A}_{\mathbb{R}}$, ceci montre que $\mathcal{A}_{\mathbb{R}}$ vérifie la propriété de prescription réelle. Le théorème de Stone–Weierstrass réel est licite et fournit $f_{\Re}, f_{\Im} \in \mathcal{A}_{\mathbb{R}}$ approchant $\Re f, \Im f$ dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$. La fonction $f_{\Re} + if_{\Im} \in \mathcal{A}$ approche alors f dans $\mathcal{C}(K, \mathbb{C})$. □

Remarque 5.3.5. Variante pour les espaces localement compacts.

Soit X localement compact séparé. On dit que $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ s'annule à l'infini lorsque pour tout $\varepsilon > 0$ il existe un compact K de X tel que $|f(x)| \leq \varepsilon$ pour tout $x \notin K$. On note $\mathcal{C}_0(X, \mathbb{R})$ l'espace des fonctions $X \rightarrow \mathbb{R}$ nulles à l'infini. On le munit de la topologie engendrée par la norme uniforme $\|f\|_{\infty} := \sup_{x \in X} |f(x)|$. On dit que $A \subset \mathcal{C}_0(X, \mathbb{R})$ s'annule nulle part lorsque pour tout $x \in X$, il existe $f \in A$ telle que $f(x) \neq 0$. Dans ce contexte, la variante suivante du théorème de Stone–Weierstrass est disponible : *si X est localement compact séparé alors une sous-algèbre A de $\mathcal{C}_0(X, \mathbb{R})$ est dense dans $\mathcal{C}_0(X, \mathbb{R})$ ssi elle s'annule nulle part et distingue les points.*

Certaines variantes du théorème sur des algèbres d'opérateurs sont encore des conjectures !

brouvillon

Chapitre 6

Opérateurs linéaires bornés sur les espaces vectoriels normés

Pour aller plus loin : cours du DMA d'analyse fonctionnelle.

Les applications linéaires continues sont les plus simples à étudier, et constituent les objets auxquels on se ramène en faisant du calcul différentiel. Mais la dimension infinie recèle des subtilités.

6.1 Définitions et propriétés de base, dualité

Définition 6.1.1. Opérateurs linéaires bornés sur les Banach.

Soient X et Y des \mathbb{K} espaces vectoriels normés avec $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$.

- Une application $u : X \rightarrow Y$ est un opérateur linéaire borné lorsqu'à la fois
 - u est linéaire : pour tous $x, y \in X$ et $\lambda \in \mathbb{K}$, $u(\lambda x + y) = \lambda u(x) + u(y)$
 - u est bornée : il existe $M \in [0, \infty)$ tel que pour tout $x \in X$, $\|u(x)\|_Y \leq M\|x\|_X$.
- On note $L(X, Y)$ l'espace vectoriel des opérateurs linéaires bornés $X \rightarrow Y$.
- L'espace vectoriel $L(X, Y)$ est normé par la norme d'opérateur :

$$\|u\|_{L(X, Y)} := \inf\{M > 0 : \forall x \in X, \|u(x)\|_Y \leq M\|x\|_X\} = \sup_{\substack{x \in X \\ \|x\|=1}} \|u(x)\|_Y.$$

- L'espace vectoriel normé $L(X, X)$ a une structure d'algèbre pour le produit $uv = u \circ v$.
On parle d'algèbre d'opérateurs, en général non-commutative, et unitaire : $\text{id} \in L(X, X)$.
Les éléments de $L(X, X)$ sont des *endomorphismes* et on note parfois $\text{End}(X) := L(X, X)$.

Point de vue géométrique : opérateur¹ signifie opérant une transformation sur l'espace.

Il n'est pas étonnant que pour les applications linéaires, Lipschitz et continu en 0 soient équivalents.

Lemme 6.1.2. Régularité des applications linéaires.

Pour tout $u : X \rightarrow Y$ linéaire les propriétés suivantes sont équivalentes :

- (i) $u \in L(X, Y)$
- (ii) u est Lipschitz
- (iii) u est uniformément continue
- (iv) u est continue
- (v) u est continue en 0.

Démonstration. Les \Rightarrow sont immédiats. D'autre part (v) \Rightarrow (i) car si u est continue en 0 alors il existe $\eta > 0$ tel que $\|x\|_X \leq \eta$ implique $\|u(x)\|_Y \leq 1$, et donc $u \in L(X, Y)$ avec $M \leq \eta^{-1}$. \square

Lemme 6.1.3. Transmission banachique.

Si Y est un Banach alors $L(X, Y)$ est un Banach.

1. La théorie des opérateurs bornés puis non-bornés a été développée notamment dans les années 1920–1930 par l'école de mathématiques de Lwów autour de Stefan Banach dans un grand élan créatif autour de la naissance de l'analyse fonctionnelle, mais aussi par John von Neumann, Frigyes Riesz, Marshall H. Stone, Hermann Weyl, entre autres, pour une formulation rigoureuse de la mécanique quantique à base notamment d'espaces de Hilbert, cf. [20].

Démonstration. Soit (u_n) une suite de Cauchy dans $L(X, Y)$. Pour tout $x \in X$, la suite $(u_n(x))$ est de Cauchy dans Y car $\|u_n(x) - u_m(x)\|_Y \leq \|u_n - u_m\|_{L(X, Y)} \|x\|_X$. Comme Y est complet, on peut poser $u(x) := \lim_{n \rightarrow \infty} u_n(x)$. La linéarité de u est immédiate, tandis que sa bornitude provient de

$$\sup_{\|x\|_X=1} \|u(x) - u_n(x)\|_Y = \sup_{\|x\|_X=1} \lim_{m \rightarrow \infty} \|u_m(x) - u_n(x)\|_Y \leq \lim_{m \rightarrow \infty} \|u_m - u_n\|_{L(X, Y)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

qui donne $\sup_{\|x\|_X=1} \|u(x)\|_Y \leq \sup_{\|x\|_X=1} \|u(x) - u_n(x)\|_Y + \|u_n\|_{L(X, Y)}$. \square

▼ compléments

Remarque 6.1.4.

- En dimension finie, les boules sont compactes, les applications linéaires sont continues, et $L(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m) \equiv \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{K}) \equiv \mathbb{K}^{m \times n}$. La norme sur $\mathbb{K}^{m \times n}$ dépend des normes sur \mathbb{K}^m et \mathbb{K}^n .
- Les normes sur \mathbb{K}^n sont toutes équivalentes : si $\|\cdot\|$ et $\|\cdot\|'$ sont deux normes sur \mathbb{K}^n , alors la compacité de la boule ou sphère unité de \mathbb{K}^n donne une constante $c \in (0, +\infty)$ telle que $\|\cdot\| \leq c \|\cdot\|'$, et réciproquement. Cette constante est la norme d'opérateur de l'identité entre le même espace vectoriel muni de deux normes différentes, qui est donc continue.
- Sur un \mathbb{K} espace vectoriel X de dimension finie n , l'espace vectoriel est isomorphe à \mathbb{K}^n , toutes les normes sont équivalentes, et toute application linéaire u de X dans un espace vectoriel quelconque Y est continue (note : $u(X)$ est un sev de dimension finie de Y).
- Si X est un espace vectoriel normé de dimension infinie, alors il existe toujours une application linéaire $u : X \rightarrow \mathbb{R}$ non bornée. Pour le voir, on peut procéder par étapes :
 - Comme $\dim X = \infty$, il existe $(e_n)_{n \in \mathbb{N}}$ linéairement indépendants dans X t.q. $\|e_n\|_X = 1$.
 - Avec l'axiome du choix, trouver une base algébrique $^a (f_i)_{i \in I}$, $I \supset \mathbb{N}$, qui contient $f_0 := e_0$, $f_1 := e_1 - 2e_0, \dots, f_n := e_n - 2e_{n-1}$, etc, de sorte que $f_n + 2f_{n-1} + \dots + 2^n f_0 = e_n$.
 - Soit $u : X \rightarrow \mathbb{R}$ t.q. $u(x)$ est le coefficient de $f_0 = e_0$ dans l'écriture de x dans la base $(f_i)_{i \in I}$. On a alors $u(e_n) = u(f_n + 2f_{n-1} + \dots + 2^n f_0) = 2^n$, donc u est non borné.

^a. Signifie que tout élément de l'espace est combinaison linéaire finie d'éléments de la base.

▲ compléments

Définition 6.1.5. Dual continu ou topologique.

Si X est un \mathbb{K} Banach, $L(X, \mathbb{K})$ (formes linéaires continues) est appelé dual de X , noté X' ou X^* . Il s'agit du dual continu ou topologique, inclus dans le dual algébrique.

Remarque 6.1.6. Injection canonique dans le bidual.

On peut toujours identifier X' avec un sous-espace de $(X')'$ par l'application linéaire

$$\Phi : x' \in X' \mapsto (x \in X \mapsto x'(x)) \in (X')'.$$

Elle est injective car $\Phi(x') = 0$ donne $x'(x) = 0$ pour tout $x \in X$, donc $x' = 0$.

On écrit donc $X' \subset X''$ et cette inclusion est à comprendre au sens d'un morphisme injectif.

Théorème 6.1.7. Dualité des espaces $\ell^p(\mathbb{N}, \mathbb{K})$.

Si $p \in [1, \infty)$ et $q := \frac{1}{1-\frac{1}{p}} = \frac{p}{p-1} \in (1, \infty]$ est le conjugué de Hölder de q , alors l'application

$$\Phi : \ell^q \rightarrow (\ell^p)', \quad \Phi(y)(x) := \sum_n x_n y_n,$$

est bien définie et constitue une bijection linéaire isométrique : $(\ell^p)'$ est isomorphe à ℓ^q .

En particulier $(\ell^1)' \equiv \ell^\infty$, $(\ell^2)' \equiv \ell^2$, et $(\ell^p)'' \equiv \ell^p$ si $p \in (1, \infty)$ (espace réflexif).

▼ compléments

- Si X est un Hilbert, on a toujours $X' \equiv X$ grâce au théorème 7.2.1 de représentation de Riesz.
- Si $1 \leq p_1 \leq p_2 \leq \infty$ alors on a l'inclusion $^2 \ell^{p_1} \subset \ell^{p_2}$, en particulier $\ell^p \subset \ell^\infty$ pour tout $p \in [1, \infty]$, en particulier $\ell^1 \subset \ell^\infty$, ce qui donne $(\ell^\infty)' \subset (\ell^1)' \equiv \ell^\infty$, et cette inclusion est stricte.

2. Quand $p_2 = \infty$ cela provient du fait que toute série convergence a un terme général borné, tandis que quand $p_2 < \infty$, cela provient du fait que $|x_n|^{p_1} < 1$ pour n assez grand, d'où $|x_n|^{p_2} \leq |x_n|^{p_1} < 1$, donc $\sum_n |x_n|^{p_1} < \infty \Rightarrow \sum_n |x_n|^{p_2} < \infty$. On prendra garde au fait que cette inclusion n'est pas valable pour les espaces L^p du cours *Intégration et probabilités* en général, et

- Le théorème ne dit rien sur $p = \infty$. En fait le corollaire 6.3.4 affirme que Φ est injective mais pas surjective : $\ell^1 \subsetneq (\ell^\infty)'$, c'est-à-dire qu'il existe des formes linéaires continues sur ℓ^∞ qui ne sont pas dans $\Phi(\ell^1) \equiv \ell^1$. En combinant avec l'item précédent, on obtient $\ell^1 \subsetneq (\ell^\infty)' \subsetneq \ell^\infty$.

Démonstration. Par l'inégalité de Hölder $\|xy\|_1 \leq \|x\|_p \|y\|_q$, l'application linéaire $\Phi : \ell^q \rightarrow (\ell^p)'$ est bien définie. De plus $\|\Phi(y)\|_{(\ell^p)'} \leq \|y\|_q$, reste à établir l'égalité (isométrie donc injectivité) et la surjectivité.

Traisons le cas $p = 1$ ($q = \infty$). Soit $y \in \ell^\infty$. Il existe (n_k) telle que $|y_{n_k}| \rightarrow \|y\|_\infty$ quand $k \rightarrow \infty$. Pour tout k , $x_k := \frac{|y_{n_k}|}{y_{n_k}} e_{n_k} \in \ell^1$ vérifie $\|x_k\|_1 = 1$ et $\Phi(y)(x_k) = |y_{n_k}| \rightarrow \|y\|_\infty$ quand $k \rightarrow \infty$, donc $\|\Phi(y)\| = \|y\|_\infty$, et Φ est une isométrie donc une injection. Pour la surjectivité, si $\varphi \in (\ell^1)'$ alors pour tout $x \in \ell^1$, $\varphi(x) = \sum_n y_n x_n$ avec $y_n := \varphi(e_n)$, or $|y_n| \leq \|\varphi\| \|e_n\|_1 = \|\varphi\| < \infty$ donc $y \in \ell^\infty$ et $\varphi = \Phi(y)$.

Considérons le cas $p > 1$ ($q < \infty$). Le cas d'égalité dans l'inégalité de Hölder $x_n := \frac{|y_n|}{y_n} |y_n|^{q-1}$ vérifie $\|x\|_p^p = \|y\|_q^q$ car $p(q-1) = q$, d'où $\Phi(y)(x) = \|y\|_q^q = \|y\|_q \|x\|_p$, donc $\|\Phi(y)\|_{(\ell^p)'} = \|y\|_q$, et Φ est une isométrie donc une injection. Montrons que Φ est surjective. Soit $\varphi \in (\ell^p)'$, alors pour tout $x \in \ell^p$, $\varphi(x) = \sum_n x_n y_n$ où $y_n := \varphi(e_n)$ avec $e_n := \mathbf{1}_n$. Supposons par l'absurde que $y \notin \ell^q$. En notant $\pi_N(z) := (z_0, z_1, \dots, z_{N-1}, 0, 0, \dots)$, et $x_n := \frac{|y_n|}{y_n} |y_n|^{q-1}$, comme $y \notin \ell^q$,

$$\frac{\Phi(y)(\pi_N(x))}{\|\pi_N(x)\|_p} = \|\pi_N(y)\|_q \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty, \quad \text{ce qui condredit } \Phi(y) \in (\ell^p)'.$$

□

Remarque 6.1.8. Dual de $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})$ comme espace de mesures de Radon.

Un théorème de **Riesz–Markov–Kakutani**^a affirme que si K est métrique compact alors $\mathcal{C}(K, \mathbb{R})'$ peut être identifié avec l'espace $\mathcal{M}(K)$ des mesures de Borel signées sur K : à une mesure $\mu \in \mathcal{M}(K)$ on associe la forme linéaire $f \in \mathcal{C}(K, \mathbb{R}) \mapsto \int_K f d\mu \in \mathbb{R}$.

La preuve de ce théorème profond dépasse le cadre de ce cours.

^a. Démontré en 1909 pour $K = [0, 1]$ par F. Riesz, frère de M. Riesz, étendu à des espaces localement compacts en 1938 par A.A. Markov Junior, fils de A.A. Markov Senior, puis aux espaces compacts en 1941 par S. Kakutani.

Lemme 6.1.9. Caractérisation de la continuité par fermeture du noyau.

Une forme linéaire $u : X \rightarrow \mathbb{R}$ sur X Banach est continue ssi son noyau est fermé : $\ker u = \overline{\ker u}$.

Démonstration. Soit $N := \ker u \Rightarrow$. Immédiat car $N = u^{-1}(\{0\})$. \Leftarrow . Soit $x_0 \notin N$ (si $N = X$ alors $u = 0$ donc u continue). Soit $x_1 := x_0/u(x_0)$, bien défini car $u(x_0) \neq 0$. On a $u(x_1) = 1$, donc $x_1 \notin N$, et comme N est fermé, on a $d := \text{dis}(x_1, N) > 0$. Comme $x_1 \notin N$ et $x/u(x) - x_1 \in N$ pour tout $x \in X$, il vient $\|x/u(x)\| \geq \inf_{y \in N} \|x_1 - y\| = \text{dist}(x_1, N) = d$, d'où $|u(x)| \leq d^{-1} \|x\|$ pour tout $x \in X$. □

Remarque 6.1.10. Formes linéaires non-bornées.

Dans les Banach de dimension infinie, les formes linéaires non-bornées ne manquent pas, et par conséquent les sous-espaces non fermés non plus. Il est intéressant de souligner qu'il n'y a rien de sorcier à construire un sous espace non fermé, par exemple dans $\ell^2(\mathbb{Z})$ on peut prendre

$$\left\{ x = (x_n)_{n \in \mathbb{Z}} : \sum_{n \in \mathbb{Z}} n^2 |x_n|^2 < \infty \right\} \subset \ell^2(\mathbb{Z}).$$

Cet espace n'est pas fermé car il contient les suites à support fini, qui sont dense dans $\ell^2(\mathbb{Z})$. En utilisant la transformée de Fourier discrète $(x_n)_{n \in \mathbb{Z}} \mapsto \sum_{n \in \mathbb{Z}} x_n e^{i\pi n t}$ il est possible d'interpréter cet exemple comme la non fermeture de l'espace de Sobolev H^1 dans L^2 sur le cercle.

▲ compléments

qu'elle a même lieu en sens opposé pour les espaces L^p relatifs à une mesure de probabilités, en vertu de l'inégalité de Hölder. Notons par ailleurs que $\ell^p = L^p(\mathbb{N}, dn, \mathbb{R})$ où dn est la mesure de comptage sur \mathbb{N} , qui n'est pas normalisable en une mesure de probabilités. Ainsi $\sum_n |x_n|^p = \int |x|^p dn$, magie de l'intégrale de Lebesgue, qui embrasse discret et continu dans une même conceptualisation, un paradis pour l'analyse fonctionnelle et les probabilités.

6.2 Théorème de Banach–Steinhaus³**Théorème 6.2.1. de Banach–Steinhaus.**

Si X est un Banach et Y un espace vectoriel normé alors pour tout $A \subset L(X, Y)$, la bornitude ponctuelle est équivalente à la bornitude uniforme :

$$\forall x \in X, \sup_{u \in A} \|u(x)\|_Y < \infty \quad \Leftrightarrow \quad \sup_{u \in A} \|u\|_{L(X, Y)} < \infty.$$

Démonstration. \Leftarrow . Découle de $\sup_{\|x\|_X=1} \sup_{u \in A} \|u(x)\|_Y = \sup_{u \in A} \sup_{\|x\|_X=1} \|u(x)\|_Y$.

\Rightarrow . Pour tout n , $A_n := \{x \in X : \sup_{u \in A} \|u(x)\|_Y \leq n\} = \cap_{u \in A} u^{-1}(\overline{B}_Y(0, n))$ est fermé, et par hypothèse

$$\bigcup_n A_n = X \neq \emptyset.$$

Par le théorème de Baire pour l'espace complet X (théorème 3.4.1), il existe un n tel que A_n a un intérieur non-vide, c'est-à-dire qu'il existe $x \in A_n$ et $\varepsilon > 0$ tel que

$$\overline{B}_X(x, \varepsilon) := \{y \in X : \|x - y\|_X \leq \varepsilon\} \subset A_n.$$

Soit $x' \in X$ tel que $\|x'\| \leq 1$, et soit $u \in A$. On a, avec les x et ε précédents,

$$\|u(x')\|_Y = \varepsilon^{-1} \|u(x + \varepsilon x') - u(x)\|_Y \leq \varepsilon^{-1} (\|u(x + \varepsilon x')\|_Y + \|u(x)\|_Y) \leq \varepsilon^{-1} (n + n)$$

car $x + \varepsilon x'$ et x sont dans A_n par hypothèse. En prenant le sup sur $\|x'\| \leq 1$ puis sur $u \in A$, il vient

$$\sup_{u \in A} \|u\|_{L(X, Y)} \leq 2\varepsilon^{-1}n < \infty.$$

□

Corollaire 6.2.2. Continuité automatique de la limite ponctuelle.

Soit (u_n) une suite dans $L(X, Y)$ où X est un Banach et Y un espace vectoriel normé. Alors la convergence ponctuelle entraîne la continuité de la limite : si pour tout $x \in X$, il existe $u(x) \in Y$ tel que $u_n(x) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} u(x)$ dans Y , alors $u \in L(X, Y)$, c'est-à-dire que $\sup_{\|x\|_X=1} \|u(x)\|_Y < \infty$.

Attention, cela ne dit pas que la convergence est uniforme, c'est-à-dire que $u_n \rightarrow u$ dans $L(X, Y)$.

Démonstration. L'application u est linéaire car limite ponctuelle d'applications linéaires. Reste à établir sa continuité. Comme pour tout $x \in X$, $\sup_n \|u_n(x)\|_Y < \infty$, le théorème de Banach–Steinhaus (théorème 6.2.1) avec $A_n = \{u_n : n \in \mathbb{N}\}$ donne $M := \sup_n \|u_n\|_{L(X, Y)} < \infty$. Ensuite, pour tout $x \in X$ et tout n , $\|u_n(x)\|_Y \leq M\|x\|_X$ donc en prenant la limite $n \rightarrow \infty$, il vient $\|u(x)\|_Y \leq M\|x\|_X$. □

Application : non-convergence ponctuelle des séries de Fourier.

6.3 Théorème de Hahn–Banach⁴**Théorème 6.3.1. de Hahn–Banach (prolongement de formes linéaires continues).**

Soit $X \subset \tilde{X}$ un sous-espace d'un espace vectoriel normé \tilde{X} sur $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$. Soit $u \in L(X, \mathbb{K})$ une forme linéaire. Alors il existe une forme linéaire $\tilde{u} \in L(\tilde{X}, \mathbb{K})$ telle que $\tilde{u}|_X = u$ et $\|\tilde{u}\| = \|u\|$.

Lorsque \tilde{X} est un Hilbert, voir la remarque 7.2.2 sur le théorème de représentation de Riesz.

Lorsque $\overline{X} = \tilde{X}$, le résultat découle du lemme 3.3.3 de prolongement par continuité.

Dans le cas général, le théorème de Hahn–Banach est considéré comme un (trop ?) gros marteau.

3. Démontré par Stefan Banach et Hugo Steinhaus dans les années 1920, démontré indépendamment par Hans Hahn.

4. Ce théorème a été démontré indépendamment par Hans Hahn et Stefan Banach dans les années 1920. Le cas particulier de l'espace $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ avait déjà été démontré dix ans avant par Eduard Helly, et une version plus générale que le théorème de Hahn–Banach a été établie à la même époque par Marcel Riesz lors de son étude du problème des moments.

Démonstration. On peut supposer sans perte de généralité que $\|u\| = 1$.

Cas $\mathbb{K} = \mathbb{R}$. L'idée, très naturelle, est de se ramener au cas où X est de codimension 1, en montant en dimension par inclusion, ce qui n'est pas du tout évident en dimension infinie non dénombrable, c'est-à-dire au-delà du séparable⁵. La preuve générale repose sur l'axiome du choix⁶ via le lemme de Zorn : *si un ensemble partiellement ordonné \mathcal{E} est tel que toute partie totalement ordonnée admet un majorant alors il possède un élément maximal (c'est-à-dire qui n'est pas majoré par un autre élément).*

Considérons l'ensemble de sous-espaces vectoriels

$$\mathcal{E} := \{(Y, u_Y) : X \subset Y \subset \tilde{X}, u_Y \in L(Y, \mathbb{R}), u_Y|_X = u, \|u_Y\| = \|u\|\}$$

muni de l'ordre (partiel)

$$(Y, u_Y) \leq (Y', u_{Y'}) \quad \text{ssi} \quad Y \subset Y' \quad \text{et} \quad u_{Y'}|_Y = u_Y.$$

Si $((Y_i, u_{Y_i}))_{i \in I}$ est une partie totalement ordonnée de \mathcal{E} alors elle admet le majorant $Y := \cup_{i \in I} Y_i$ et $u_Y|_{Y_i} := u_{Y_i}$. Par le lemme de Zorn, il existe un élément maximal noté (Y, u_Y) . Il ne reste plus qu'à établir que pour tout élément maximal, on a $Y = \tilde{X}$. Supposons par l'absurde que $Y \subsetneq \tilde{X}$, et soit $\tilde{x} \in \tilde{X} \setminus Y$. Il suffit de construire un prolongement \tilde{u} de u_Y sur $Y + \mathbb{R}\tilde{x}$ pour obtenir une contradiction. Nous avons donc réduit la preuve du théorème au cas spécial où $\tilde{X} = X + \mathbb{R}\tilde{x}$ avec $\tilde{x} \notin X$ et, disons, $\|\tilde{x}\| = 1$.

Pour construire une telle extension \tilde{u} de dimension 1, nous devons affecter une valeur $\tilde{u}(x) := \tilde{a} \in \mathbb{R}$ telle que $|u(x) + \lambda\tilde{a}| \leq \|x + \lambda\tilde{x}\|$ pour tous $x \in X$, $\lambda \in \mathbb{R}$. Par dilatation, et parce que cela a lieu pour $\lambda = 0$ car $\|u\| = 1$, cela est équivalent à dire que $|u(x) + \tilde{a}| \leq \|x + \tilde{x}\|$ pour tout $x \in X$, c'est-à-dire

$$-\tilde{a} \in \bigcap_{x \in X} [u(x) - \|x + \tilde{x}\|, u(x) + \|x + \tilde{x}\|].$$

Pour montrer que l'intersection d'intervalle du membre de droite est non-vide, il suffit d'établir que le sup des bornes gauche et \leq à l'inf des bornes droites, c'est-à-dire que pour tous $x, y \in X$,

$$u(x) - \|x + \tilde{x}\| \leq u(y) + \|y + \tilde{x}\|.$$

Mais ce découle tout simplement de l'inégalité triangulaire : $u(x - y) \leq \|x - y\| \leq \|y + \tilde{x}\| + \|x + \tilde{x}\|$.

Cas $\mathbb{K} = \mathbb{C}$. Procédons par réduction au cas réel. Pour cela, on voit X et \tilde{X} comme des espaces vectoriels réels. L'application $Rx := \Re u(x)$, $x \in X$, est une forme linéaire réelle et $\|R\| \leq \|u\| \leq 1$. D'après le cas réel, il existe une forme linéaire $\tilde{R} : \tilde{X} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $\tilde{R}|_X = R$ et $\|\tilde{R}\| = \|R\| \leq 1$.

À ce stade, notons que si L est une forme linéaire complexe alors elle est caractérisée par sa partie réelle (ou imaginaire) car $\Im(L(x)) = \Re(-iL(x)) = -\Re(L(ix))$, de sorte que $L(x) = \Re(L(x)) - i\Re(L(ix))$. Cette rigidité, déjà visible quand $X = \mathbb{C}$, est celle des similitudes du plan complexe, qu'on retrouve naturellement dans les fonctions holomorphes (localement des similitudes) du cours d'analyse complexe.

Ceci étant dit, pour construire une forme linéaire complexe à partir de R , il est naturel de poser

$$\tilde{u}(x) := \tilde{R}(x) - i\tilde{R}(ix), \quad x \in \tilde{X}.$$

Notons que $\Re \tilde{u}(x) = \tilde{R}(x)$ et $\Im \tilde{u}(x) = -\tilde{R}(ix)$ car \tilde{R} est à valeurs dans \mathbb{R} . De plus :

- Comme u est une forme linéaire complexe, pour tout $x \in X$, $\tilde{u}(x) = \Re(u(x)) - i\Re(u(ix)) = u(x)$.
- L'application \tilde{u} est bien une forme linéaire complexe car pour tout $x \in \tilde{X}$,

$$\tilde{u}(ix) = \tilde{R}(ix) - i\tilde{R}(-x) = i(\tilde{R}(x) - i\tilde{R}(ix)) = i\tilde{u}(x).$$

- On a bien $\|\tilde{u}\| \leq \|\tilde{R}\| \leq 1$ car pour tout $x \in \tilde{X}$, il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $e^{i\theta}\tilde{u}(x) \in \mathbb{R}_+$, d'où

$$|\tilde{u}(x)| = |e^{i\theta}\tilde{u}(x)| = e^{i\theta}\tilde{u}(x) = \tilde{u}(e^{i\theta}x) = \tilde{R}(e^{i\theta}x) \leq \|e^{i\theta}x\| = \|x\|.$$

□

▼ compléments

5. Concrètement, les Banach non séparables sont les moins utilisés (les L^∞ sont souvent munis de topologies faibles).

6. Le théorème de Hahn–Banach est plus faible que l'axiome du choix. Il est équivalent au fait que toute algèbre de Boole admet une mesure réelle. À ne pas confondre avec le théorème qui affirme que tout filtre sur une algèbre de Boole s'étend en un ultrafiltre. Pour en savoir plus sur l'axiome du choix en général et sur Hahn–Banach en particulier, cf. [15, 30].

Remarque 6.3.2. Preuve alternative du cas complexe de Hahn–Banach.

Il existe des preuves alternatives du cas complexe de Hahn–Banach qui ne procèdent pas par réduction au cas réel. En voici une plutôt géométrique qui repose sur un théorème de Helly : si $(K_i)_{i \in I}$ est une famille de convexes compacts de \mathbb{R}^d telle que toute sous-famille de cardinal $d + 1$ a une intersection non-vide, alors il en va de même de la famille d'origine : $\cap_{i \in I} K_i \neq \emptyset$. En appliquant ce théorème à $d = 2$ et à la famille des disques fermés $\{\overline{B}_{\mathbb{C}}(u(x), \|x + \tilde{x}\|)\}_{x \in X}$, on voit que pour démontrer Hahn–Banach complexe, il suffit de montrer que pour tous $x, y, z \in X$,

$$\overline{B}_{\mathbb{C}}(u(x), \|x + \tilde{x}\|) \cap \overline{B}_{\mathbb{C}}(u(y), \|y + \tilde{x}\|) \cap \overline{B}_{\mathbb{C}}(u(z), \|z + \tilde{x}\|) \neq \emptyset.$$

Or ceci découle du lemme suivant : Soient $a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{C}$ et $r_1, r_2, r_3 \in \mathbb{R}_+$, alors l'intersection $\overline{B}_{\mathbb{C}}(a_1, r_1) \cap \overline{B}_{\mathbb{C}}(a_2, r_2) \cap \overline{B}_{\mathbb{C}}(a_3, r_3)$ est non-vide ssi pour tous $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{C}$ tels que $\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0$, on a $|\lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \lambda_3 a_3| \leq |\lambda_1| r_1 + |\lambda_2| r_2 + |\lambda_3| r_3$. En effet, cette condition est réalisée car

$$\begin{aligned} |\lambda_1 u(x) + \lambda_2 u(y) + \lambda_3 u(z)| &\leq \|\lambda_1 x + \lambda_2 y + \lambda_3 z\| \\ &= \|\lambda_1(x + \tilde{x}) + \lambda_2(y + \tilde{x}) + \lambda_3(z + \tilde{x})\| \\ &\leq |\lambda_1| \|x + \tilde{x}\| + |\lambda_2| \|y + \tilde{x}\| + |\lambda_3| \|z + \tilde{x}\|. \end{aligned}$$

▲ compléments

Corollaire 6.3.3. Isométrie de l'injection canonique dans le bidual.

Si X est un Banach et $X'' = (X')'$ est son bidual, alors l'injection canonique $\iota : X \mapsto X''$, définie pour tout $x \in X$ par $\iota(x) : x' \in X' \mapsto x'(x)$, est une isométrie linéaire : $\|\iota(x)\| = \|x\|$.

Notons que $\|\iota\| = 1$ est strictement plus faible que $\|\iota(x)\| = \|x\|$ pour tout $x \in X$.

Démonstration. Fixons $x \in X$. On a $|x'(x)| \leq \|x'\| \|x\|$ donc $\|\iota(x)\| \leq \|x\|$. Pour établir l'égalité, considérons la forme linéaire $\lambda x \mapsto \lambda \|x\|$ définie sur le sous-espace unidimensionnel $\{\lambda x : \lambda \in \mathbb{K}\}$ de X , dont la norme vaut 1, et soit u_x son prolongement à tout X tel que $\|u_x\| = 1$ fourni par le théorème de Hahn–Banach. Alors $\|\iota(x)\| \geq |u_x(x)| / \|u_x\| = \|x\|$. \square

Corollaire 6.3.4. Le dual de $\ell^\infty = (\ell^1)'$ est strictement plus gros que ℓ^1 .

L'application $\Phi : \ell^1 \mapsto (\ell^\infty)', \Phi(y)(x) := \sum_n x_n y_n$ est une isométrie linéaire non surjective. En d'autres termes $\ell^1 \subsetneq (\ell^\infty)' = (\ell^1)''$, en d'autres termes ℓ^1 n'est pas réflexif.

Ce résultat complète utilement le théorème 6.1.7 avec le cas $p = \infty$ ($q = 1$).

Notons que $\Phi(y)(x) := \sum_n x_n y_n$ est bijective comme application $\ell^\infty \rightarrow (\ell^1)'$ et plus généralement $\ell^q \rightarrow (\ell^p)'$ avec $p \in [1, \infty)$ et $q := 1/(1 - 1/p)$, mais n'est qu'injective vue comme application $\ell^1 \rightarrow (\ell^\infty)'$.

Démonstration. La linéarité de Φ est immédiate. Le fait que Φ est une isométrie (donc injective) vient de l'inégalité de Hölder $|\Phi(y)(x)| \leq \|x\|_\infty \|y\|_1$ et de son cas d'égalité $x_n = \frac{|y_n|}{y_n}$, qui donne $\|\Phi(y)\| = \|y\|_1$. Reste à montrer que Φ n'est pas surjective. Considérons le sous-espace suivant de ℓ^∞ :

$$S := \left\{ (x_n) : x_* := \lim_{n \rightarrow \infty} x_n \text{ existe} \right\}.$$

La fonctionnelle linéaire $x \mapsto x_*$ est bornée et a pour norme 1 sur S . Grâce au théorème de Hahn–Banach (appliqué à l'espace de Banach non séparable ℓ^∞), on peut la prolonger en $L : \ell^\infty \rightarrow \mathbb{K}$ de sorte que $|Lx| \leq \|x\|_\infty = \sup_n |x_n|$ et $Lx = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$ si (x_n) converge. On a donc construit une « limite » à toutes les suites bornées, qui respecte la linéarité, et qui coïncide avec la limite usuelle pour les suites convergentes. En particulier, ceci prouve que $(\ell^\infty)' \supsetneq \ell^1$. En effet, si on avait $L(x) = \sum_n x_n y_n$ pour un $(y_n) \in \ell^1$, alors en posant, pour un m fixé et $\ell \neq 0$, $x_n = 0$ si $n < m$ et $x_n = \ell$ si $n \geq m$, il viendrait $\ell = L(x) = \ell \sum_{n \geq m} y_n \rightarrow 0$ quand $m \rightarrow \infty$, contradiction. \square

L'espace $S \subset \ell^\infty$ ci-dessus des suites convergentes peut être vu comme l'espace des fonctions continues sur le compactifié d'Alexandrov $\overline{\mathbb{N}} = \mathbb{N} \cup \{\infty\}$ de \mathbb{N} . La topologie sur cet espace est métrisable, et par un théorème de Riesz, toutes les formes linéaires sur S peuvent alors être vues comme des mesures sur $\overline{\mathbb{N}}$. La forme linéaire L correspond alors clairement à la masse de Dirac en ∞ .

La fonctionnelle L respecte la structure additive mais pas forcément la structure produit, c'est-à-dire qu'on n'a pas forcément $L(xy) = L(x)L(y)$, de même on n'a pas forcément $L(f(x)) = f(L(x))$ pour tout f . Malgré tout il est possible de construire de telles fonctionnelles : ce sont des ultrafiltres.

6.4 Théorème de Banach-Schauder⁷ (application ouverte, graphe fermé)

Me 16/11

Théorème 6.4.1. de Banach-Schauder ou de l'application ouverte.

Si X et Y sont des Banach et si $u \in L(X, Y)$ est surjective alors u est une application ouverte : pour tout ouvert O dans X , $u(O)$ est ouvert dans Y .

Démonstration. Il suffit d'établir qu'il existe $r > 0$ tel que

$$B_Y(0, r) \subset u(B_X(0, 1))$$

car cela donnerait, par linéarité, pour tout $\eta > 0$ un $\varepsilon > 0$ tel que $B_Y(0, \varepsilon) \subset u(B_X(0, \eta))$, puis $B_Y(u(x), \varepsilon) = u(x) + B_Y(0, \varepsilon) \subset u(x) + u(B_X(0, \eta)) = u(B_X(x, \eta))$ pour tout x , et donc que $u(O)$ est ouvert si O est ouvert. Pour ce faire, introduisons pour commencer le fermé

$$F := \overline{u(B_X(0, 1))}.$$

Comme u est linéaire et surjective, on a $\cup_n(nF) = Y \neq \emptyset$, et comme Y est un Banach, il est complet, et le théorème de Baire (théorème 3.4.1) indique qu'il existe n tel que nF est d'intérieur non-vidé. Par linéarité, on a donc que F est d'intérieur non-vidé. Il existe donc y et $r > 0$ tels que $B_Y(y, r) \subset F$, et comme $-F = F$, on a également $B_Y(-y, r) \subset F$, puis par linéarité

$$B_Y(0, r) \subset F$$

car si $|z| < r$ alors $z = \frac{1}{2}z + y + \frac{1}{2}z - y \in B_Y(y, \frac{r}{2}) + B_Y(-y, \frac{r}{2}) \subset \overline{u(B_X(0, \frac{1}{2}))} + \overline{u(B_X(0, \frac{1}{2}))} \subset F$.

Il reste à remplacer F par $u(B_X(0, 1))$. Fixons $y \in B_Y(0, r)$, et construisons un $x \in B_X(0, 1)$ tel que $y = u(x)$. Comme $\|y\| < r$, il existe $p \in (0, 1)$ tel que $\|y\| < pr$, et ce petit gain rendu possible par la nature ouverte de la condition va s'avérer crucial. On procède maintenant itérativement. Comme $y_0 := y/p \in B_Y(0, r) \subset F$, il peut être approché par un $u(x_0)$, $\|x_0\| < 1$, avec une précision arbitraire, en particulier il existe x_0 tel que $\|x_0\| < 1$ et $\|y_0 - u(x_0)\| < qr$ avec un paramètre $q \in (0, 1)$ arbitraire qui va s'avérer crucial, à fixer plus tard. Comme $y_1 := (y_0 - u(x_0))/q \in B_Y(0, r) \subset F$, on peut répéter le procédé avec un x_1 , etc. Cette itération construit par récurrence des suites (y_n) et (x_n) telles que

$$\|x_n\| < 1, \quad \|y_n - u(x_n)\| < qr, \quad y_{n+1} = (y_n - u(x_n))/q.$$

Par construction et linéarité de u on a

$$y_0 = u(x_0) + qy_1 = u(x_0) + qu(x_1) + q^2y_2 = \dots = u(x_0 + qx_1 + \dots + q^n x_n) + q^{n+1}y_{n+1}.$$

Comme $\sum_n \|q^n x_n\| \leq (1 - q)^{-1} < \infty$ car $q \in (0, 1)$ et comme X est un Banach, la série $\sum_n q^n x_n$ converge (théorème 3.2.4). Sa somme $x_* := \sum_n q^n x_n$ vérifie $\|x_*\| \leq (1 - q)^{-1}$. Comme $\|y_n\| \leq qr + \|u\|$, on a $\lim_{n \rightarrow \infty} q^{n+1}y_{n+1} = 0$, et le passage à la limite $n \rightarrow \infty$ dans la formule $y_0 = \dots$ ci-dessus et la continuité de u donnent $y_0 = u(x_*)$, et donc $y = py_0 = u(x)$ où $x := px_*$. Enfin comme $\|x\| = p\|x_*\| \leq p(1 - q)^{-1}$, le choix $q = 1 - \sqrt{p} \in (0, 1)$ donne $\|x\| = \sqrt{p} < 1$, et on a bien $y \in u(B_X(0, 1))$. \square

Corollaire 6.4.2. de Banach-Schauder.

- **(inverse continu)** Si X et Y de Banach et $u \in L(X, Y)$ est bijective alors $u^{-1} \in L(Y, X)$. On parle également de théorème d'isomorphisme de Banach (entre X et Y).
- **(équivalence de normes)** Soient $\|\cdot\|$ et $\|\cdot\|'$ deux normes qui font d'un même espace vectoriel normé X un espace de Banach^a. S'il existe une constante $c \in (0, \infty)$ telle que $\|\cdot\| \leq c\|\cdot\|'$ alors il existe une constante $C \in (0, \infty)$ telle que $\|\cdot\|' \leq C\|\cdot\|$.
- **(théorème du graphe fermé)** Si X et Y Banach et $u : X \rightarrow Y$ linéaire alors :
 $u \in L(X, Y)$ ssi le graphe $G_u := \{(x, u(x)) : x \in X\}$ de u est fermé dans $X \times Y$.
- **(structure des Banach séparables)** Tout Banach séparable est isomorphe à quotient de ℓ^1 par un sous-espace fermé^b.

a. Si on ne suppose pas que X est un Banach, alors ce résultat subsiste de manière plus élémentaire dans le cas où $\|\cdot\|$ et $\|\cdot\|'$ engendrent la même topologie car dans ce cas l'application identité est un homéomorphisme linéaire.

b. Vu en TD8.

7. Démontré dans les années 1920 par Stefan Banach et Juliusz Schauder.

Démonstration.

- Immédiat.
- Utiliser l'identité entre les deux Banach $(X, \|\cdot\|)$ et $(X, \|\cdot\|')$.
- Si u est continue alors G_u est fermé dans $X \times Y$, car $(x_n, u(x_n)) \rightarrow (x, y)$ implique $u(x_n) \rightarrow u(x)$ car u est continu et $y = u(x)$ par unicité de la limite. Cela ne fait pas appel à la nature banachique de X et Y et en particulier pas appel au théorème de Banach–Schauder. Réciproquement, si G_u est fermé, alors définissons $\|x\|_u := \|x\| + \|u(x)\|$ pour tout $x \in X$. Comme $\|\cdot\|_u \geq \|\cdot\|$, il suffit d'établir que X est complet pour $\|\cdot\|_u$ pour en déduire par l'item précédent qu'il existe $c_u \in (0, \infty)$ telle que $\|\cdot\|_u \leq c_u \|\cdot\|$. Soit (x_n) une suite de Cauchy pour $\|\cdot\|_u$, alors (x_n) et $(u(x_n))$ sont de Cauchy dans X et Y , d'où $x_n \rightarrow x \in X$ et $u(x_n) \rightarrow y \in Y$. Or comme G_u est fermé, il vient $y = u(x)$, donc $\|x_n - x\|_u = \|x_n - x\| + \|u(x_n - x)\| = \|x_n - x\| + \|u(x_n) - y\| \rightarrow 0$.

□

6.5 Algèbres de Banach, rayon spectral, inverse

Définition 6.5.1. Algèbre de Banach et rayon spectral.

Si X Banach on définit l'espace vectoriel $L(X) := L(X, X)$ normé par $\|u\| = \sup_{\|x\|=1} \|u(x)\|$.

Le produit naturel $uv = u \circ v$ en fait une algèbre de Banach : $\|uv\| \leq \|u\|\|v\|$.

Le rayon spectral de $u \in L(X)$ est $\rho(u) := \lim_{n \rightarrow \infty} \|u^n\|^{1/n} \leq \|u\|$.

- La formule de $\rho(u)$ fait sens par sous-additivité car $\|u^{n+m}\| \leq \|u^n\| \|u^m\|$. Lemme de Fekete : si (a_n) est sous-additive ($a_{n+m} \leq a_n + a_m$) alors $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} a_n = \inf_n \frac{1}{n} a_n$. On prend $a_n = \log \|u^n\|$.
- Le rayon spectral reste inchangé avec une norme équivalente : $\|u^n\|^{1/n} \leq (c\|u^n\|)^{1/n} \sim \|u^n\|^{1/n}$ car $c^{1/n} = \exp(\frac{1}{n} \log(c)) \rightarrow 1$. En particulier, en dimension finie, comme toutes les normes sont équivalentes, peu importe la norme utilisée pour définir le rayon spectral dans ce cas.
- Ces algèbres d'opérateurs (non commutatives) généralisent à la dimension infinie les algèbres de matrices de la dimension finie. Elles constituent un point de rencontre entre algèbre et analyse. En dimension finie, l'équivalence des normes, qui découle de la compacité de la boule unité, fait disparaître l'analyse pour laisser toute la place à l'algèbre linéaire, tandis qu'en dimension infinie, le rôle de la norme donne force à l'analyse.
- Lorsque X est de dimension n finie, $L(X)$ est isomorphe aux matrices $n \times n$, et la décomposition unitaire de Schur ou celle de Jordan indiquent que le rayon spectral est égal au maximum du module des valeurs propres (racines complexes du polynôme caractéristique).
- Lorsque X est de dimension infinie, il n'y a pas vraiment d'analogue de la décomposition de Jordan, et les opérateurs bornés peuvent avoir une structure compliquée. À titre d'exemple, considérons l'opérateur de décalage vers la gauche (*backward shift*) $u : \ell^2 \rightarrow \ell^2$ défini par $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \mapsto (x_1, x_2, \dots)$. C'est un analogue d'un unique block de Jordan de dimension infinie associé à $\lambda = 0$. Cependant pour tout $\lambda \in \mathbb{C}$ tel que $|\lambda| < 1$, on peut établir que $x^{(\lambda)} := (\lambda^n)_{n \in \mathbb{N}} \in \ell^2$ vérifie $u(x^{(\lambda)}) = \lambda x^{(\lambda)}$. À l'opposé, pour l'opérateur de décalage vers la droite $v : \ell^2 \rightarrow \ell^2$ défini par $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \mapsto (x_0, x_1, x_2, \dots)$, on peut vérifier que pour tout $\lambda \neq 0$ il n'existe pas de $x \in \ell^2$ tel que $u(x) = \lambda x$. Ceci suggère que l'équation aux valeurs propres n'est une bonne manière de définir le spectre des opérateurs en dimension infinie. Il s'avère qu'une bonne notion de spectre est⁸

$$\text{spec}(u) := \{\lambda \in \mathbb{C} : u - \lambda \text{id n'est pas inversible à inverse continu}\}.$$

Dans ce cas on peut montrer que⁹ $\rho(u) = \sup\{|\lambda| : \lambda \in \text{spec}(u)\}$. Signalons qu'en physique mathématique, les opérateurs pertinents sont souvent non-bornés, c'est-à-dire définis sur un sous-espace dense appelé domaine d'un espace ambiant souvent hilbertien, comme par exemple le laplacien Δ posé dans $L^2(\mathbb{R}^n)$ avec pour domaine $\mathcal{C}_c^2(\mathbb{R}^n)$. On pourra consulter [25] et [20] pour la théorie spectrale des opérateurs bornés et non-bornés et ses applications en physique mathématique et notamment en mathématisation de la physique quantique.

Théorème 6.5.2. Inverse et groupe linéaire dans les Banach.

Soit X un Banach et $u \in L(X)$.

8. Dans le cadre des Banach, la continuité de l'inverse, s'il existe, est automatique par le théorème de Banach–Schauder.
9. Vu en DM3.

(i) Si $\rho(u) < 1$ alors $\text{id} - u$ est inversible dans $L(X)$ et de plus (avec $u^0 := \text{id}$)

$$(\text{id} - u)^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} u^n.$$

(ii) Si u est inversible et $\|v\| \leq \|u^{-1}\|^{-1}$ alors $u - v$ est inversible dans $L(X)$ et

$$(u - v)^{-1} = (\text{id} - u^{-1}v)^{-1}u^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} (u^{-1}v)^n u^{-1}.$$

(iii) L'ensemble des $u \in L(X)$ inversibles (groupe linéaire) est un ouvert de $L(X)$.

Démonstration.

- (i) Comme¹⁰ $\rho(u) < 1$, il existe $\varepsilon > 0$ tel que $\rho(u) + \varepsilon < 1$, et pour n assez grand, $\|u^n\| \leq (\rho(u) + \varepsilon)^n$. Donc $\sum_n \|u^n\| \leq \sum_n (\rho(u) + \varepsilon)^n < \infty$ et donc, comme X est un Banach, $\sum_n u^n$ converge (théorème 3.2.4). La formule $(\text{id} - u) \sum_{n=0}^{\infty} u^n = (\sum_{n=0}^{\infty} u^n)(\text{id} - u) = \text{id}$ est immédiate.
- (ii) Notons que $u^{-1} \in L(X)$ par le théorème d'isomorphisme de Banach, conséquence du théorème de l'application ouverte de Banach-Schauder. Pour obtenir le résultat souhaité, il suffit d'utiliser (i) avec $u^{-1}v$ car $\rho(u^{-1}v) \leq \|u^{-1}v\| \leq \|u^{-1}\|\|v\| < 1$, et $(\text{id} - u^{-1}v)^{-1} = (u - v)^{-1}u$. On aurait pu remplacer la condition $\|v\| < \|u^{-1}\|^{-1}$ par la condition plus faible $\rho(u^{-1}v) < 1$.
- (iii) Si $u \in L(X)$ est inversible et $w \in B_{L(X)}(u, \|u^{-1}\|^{-1})$ alors $w = u - v$, et par (ii), w est inversible.

□

▼ compléments

6.6 Intégrale de Riemann pour les fonctions de la variable réelle à valeurs dans un Banach

Soit X un Banach et $[a, b] \subset \mathbb{R}$. Soit $\mathcal{A}([a, b], X) \subset \mathcal{C}([a, b], X)$ l'ensemble des fonctions affines par morceaux, c'est-à-dire les $f : [a, b] \rightarrow X$ pour lesquels il existe une subdivision $a =: a_0 < a_1 < \dots < a_n := b$ et des $f_i \in X$, $0 \leq i \leq n-1$, tels que $f(x) = f_i + t(f_{i+1} - f_i) \in X$ pour tout $x = a_i + t(a_{i+1} - a_i) \in [a_i, a_{i+1}]$, $t \in [0, 1]$. On peut vérifier que cet ensemble \mathcal{A} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}([a, b], X)$.

Comme $[a, b]$ est compact, l'espace métrique $\mathcal{C}([a, b], X)$ est normé par $\|f\| := \sup_{x \in [a, b]} \|f(x)\|$ qui est un max donc fini. Le théorème 5.1.2 de Heine implique que $\mathcal{A}([a, b], X)$ est dense dans $\mathcal{C}([a, b], X)$.

D'autre part, comme X est complet car Banach, l'espace $\mathcal{C}([a, b], X)$ est un Banach.

Théorème 6.6.1. Intégrale de Riemann des fonctions continues $[a, b] \rightarrow X$ Banach.

Il existe une unique application linéaire continue $I : \mathcal{C}([a, b], X) \rightarrow X$ telle que pour toute fonction $f \in \mathcal{A}([a, b], X)$ associée à une subdivision $a =: a_0 < \dots < a_n := b$ et à des valeurs $f_0, \dots, f_n \in X$,

$$I(f) = \sum_{i=0}^{n-1} (a_{i+1} - a_i) \frac{f_i + f_{i+1}}{2}.$$

On note $\int_a^b f(t)dt := I(f)$. De plus, pour tout $f \in \mathcal{C}([a, b], X)$,

$$\left\| \int_a^b f(t)dt \right\| \leq \int_a^b \|f(t)\|dt,$$

où le membre de droite est l'intégrale de Riemann de la fonction réelle de la variable réelle $\|f\|$. En particulier on a $\left\| \int_a^b f(t)dt \right\| \leq \|f\|_{\infty}(b-a)$.

Le même procédé permet de construire les intégrales stochastiques (Itô, Stratonovich, ...).

10. La condition $\rho(u) < 1$ permet un contrôle sous-géométrique de $\|u^n\|$ pour n assez grand. Notons que $\|u^n\| \leq \|u\|^n$ permet d'exploiter directement $\|u\| < 1$, mais cette condition est plus forte que $\rho(u) < 1$ car $\rho(u) \leq \|u\|$.

Ici l'ambition est réduite à l'intégration des fonctions continues, ce qui explique la considération des fonctions affines par morceaux plutôt que les fonctions étagées, pour laquelle l'intégrale s'obtient, dans le cas visuel de $X = \mathbb{R}$, par la formule des trapèzes $f_i + \frac{f_{i+1}-f_i}{2} = \frac{f_i+f_{i+1}}{2}$, d'où la formule.

Lorsque $\dim X < \infty$ (\mathbb{R}^n), on peut utiliser une intégration de Riemann coordonnée par coordonnée.

Démonstration. La formule qui donne $I(f)$ pour $f \in \mathcal{A}([a, b], X)$ définit une application linéaire, et on peut vérifier qu'elle est Lipschitz pour la métrique de $\mathcal{C}([a, b], X)$ donc uniformément continue :

$$\|I(f) - I(g)\| \leq (b - a)\|f - g\|.$$

Alternativement on peut montrer qu'elle est continue pour la topologie de $\mathcal{C}([a, b], X)$ et faire appel au lemme 6.1.2 pour la continuité uniforme. Comme $\mathcal{A}([a, b], X)$ est dense dans $\mathcal{C}([a, b], X)$ complet, d'après le lemme 3.3.3, elle possède donc un prolongement unique à tout $\mathcal{C}([a, b], X)$. La formule suivante avec les normes s'obtient d'abord pour $f \in \mathcal{A}([a, b], X)$ puis par densité et continuité pour tout $f \in \mathcal{C}([a, b], X)$. \square

Remarque 6.6.2. Intégrale de Riemann via sommes de Riemann.

Il est alternativement possible de passer par les sommes de Riemann : si $f : [a, b] \rightarrow X$ est continue avec $[a, b] \subset \mathbb{R}$ et X Banach, alors on montre qu'il existe un unique élément de X noté $I(f)$ tel que pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$ tel que pour toute subdivision $a =: a_0 < \dots < a_n := b$ de $[a, b]$ telle que $\max_i (a_{i+1} - a_i) < \eta$ et pour tous $t_i \in [a_i, a_{i+1})$, $0 \leq i \leq n-1$, on a

$$\left\| \sum_{i=0}^{n-1} (a_{i+1} - a_i) f(t_i) - I(f) \right\| < \varepsilon.$$

L'unicité est immédiate et l'existence provient de la convergence des suites de Cauchy de subdivisions marquées (les marques sont les t_i) qui est garantie par le caractère complet de X .

Pour la culture : la version Banach de l'intégrale de Lebesgue est appelée intégrale de Bochner.



FIGURE 6.1 – Le café écossais (*scottish café*) de Lwów (Lvov ou Lviv), en Pologne avant 1945 et depuis en Ukraine. Haut lieu des discussions mathématiques notamment autour de l'analyse fonctionnelle, avec Stefan Banach, Mark Kac, Kazimierz Kuratowski, Stanisław Mazur, Stanisław Saks, Juliusz Schauder, Hugo Steinhaus, Stanisław Ulam, et bien d'autres de l'école de mathématiques de Lwów. Pour en savoir plus, jeter un œil par curiosité au *scottish book* [21] et aux auto-biographies de Ulam [31] et de Kac [17].

Chapitre 7

Espaces de Hilbert

Lu 21/11

Pour aller plus loin : cours du DMA d'analyse fonctionnelle, mais aussi de sciences des données.

Ils sont essentiels : analyse fonctionnelle, analyse des équations aux dérivées partielles, probabilités et statistique, théorie du signal, sciences des données, théorie spectrale et mécanique quantique [20], etc.

Nos espaces de Hilbert favoris : $\ell^2(I, \mathbb{K}) \subset \mathbb{K}^I$, $I \subset \mathbb{N}$, munis de $\langle x, y \rangle := \sum_n x_n \overline{y_n}$.

Si I est muni de la tribu discrète et de la mesure de comptage dn alors

$$\ell^2(I, \mathbb{K}) = L^2(I, dn, \mathbb{K}) \quad \text{et} \quad \sum_n f(x_n) = \int f(x_n) dn.$$

7.1 Projection orthogonale sur un convexe fermé

Théorème 7.1.1. Projection orthogonale sur un convexe fermé.

Soit X de Hilbert et $C \subset X$ convexe¹ fermé. Pour tout $x \in X$, il existe un unique $p_C(x) \in C$ t.q.

$$\|x - p_C(x)\| = d(x, C) = \inf_{z \in C} \|x - z\|.$$

De plus si $x \notin C$ alors $p_C(x)$ est caractérisé par $\Re \langle x - p_C(x), z - p_C(x) \rangle \leq 0$ pour tout $z \in C$.

Signifie que pour tous $x, y \in C$ et $t \in [0, 1]$, $(1 - t)x + ty \in C$, autrement dit $[x, y] \subset C$.

DESSIN!

Démonstration. Existence. Si (y_n) dans C est minimisante, c'est-à-dire que $\lim_{n \rightarrow \infty} \|x - y_n\| = d(x, C)$, alors par l'identité du parallélogramme², $\|2x - y_n - y_m\|^2 + \|y_n - y_m\|^2 = 2(\|x - y_m\|^2 + \|x - y_n\|^2)$, et en utilisant le fait que $\frac{1}{2}(y_1 + y_2) \in C$ car C est convexe, on obtient

$$\begin{aligned} \|y_n - y_m\|^2 &= 2(\|x - y_m\|^2 + \|x - y_n\|^2) - 4\|x - \frac{1}{2}(y_n + y_m)\|^2 \\ &\leq 2(\|x - y_m\|^2 + \|x - y_n\|^2) - 4d(x, C)^2 \xrightarrow{n, m \rightarrow \infty} 0. \end{aligned}$$

Donc (y_n) est de Cauchy, et comme X est complet et C fermé, $y_n \rightarrow y \in C$ et on pose $p_C(x) := y$.

Unicité. Si $d(x, C) = \|x - y_1\| = \|x - y_2\|$ alors en utilisant $\frac{1}{2}(y_1 + y_2) \in C$ car C est convexe,

$$\|y_1 - y_2\|^2 = 2(\|y_1 - x\|^2 + \|x - y_2\|^2) - 4\|x - \frac{1}{2}(y_1 + y_2)\|^2 \leq 4d(x, C)^2 - 4d(x, C)^2 = 0.$$

Caractérisation. Posons $y = p_C(x)$ et soit $z \in C$. Comme $[y, z] \subset C$ car C est convexe, on a³

$$d(x, C)^2 \leq \|x - z_t\|^2 = \|x - y\|^2 + 2\Re \langle x - y, y - z_t \rangle + \|y - z_t\|^2$$

pour $z_t := (1 - t)y + tz$, $t \in [0, 1]$, et comme $\|x - y\|^2 = d(x, C)^2$, on obtient, pour tout $t \in [0, 1]$,

$$2\Re \langle x - y, y - z_t \rangle + \|y - z_t\|^2 \geq 0,$$

c'est-à-dire $2t\Re \langle x - y, z - y \rangle \leq t^2\|y - z\|^2$, d'où $\Re \langle x - y, z - y \rangle \leq 0$. Et réciproquement. \square

2. Identité du parallélogramme des normes hilbertiennes : $\|a - b\|^2 + \|a + b\|^2 = 2\|a\|^2 + 2\|b\|^2$.

3. Pour une norme hilbertienne : $\|a + b\|^2 = \|a\|^2 + \langle a, b \rangle + \langle b, a \rangle + \|b\|^2 = \|a\|^2 + 2\Re \langle a, b \rangle + \|b\|^2$.

Corollaire 7.1.2. Projection orthogonale sur un sous-espace vectoriel fermé.

Si X est Hilbert et $F \subset X$ un sous-espace vectoriel fermé alors

- (i) $p_F(x)$ est caractérisé par $x - p_F(x) \perp F : \langle x - p_F(x), z \rangle = 0$ pour tout $z \in F$
- (ii) $x \in X \mapsto p_F(x)$ est linéaire
- (iii) p_F est 1-Lipschitz donc continue : pour tout $x \in X$, $\|p_F(x)\| \leq \|x\|$
- (iv) si $n := \dim(F) < \infty$ et e_1, \dots, e_n est une base orthonormée de F alors $p_F(x) = \sum_{i=1}^n \langle x, e_i \rangle e_i$.
- (v) $X = F \oplus F^\perp$ et $(F^\perp)^\perp = F$.

Un sous-espace vectoriel est convexe, donc p_F est bien définie.

Un sous-espace vectoriel de dimension finie est toujours fermé donc (iv) fait sens.

Démonstration.

- (i) On a $\{z - p_F(x) : z \in F\} = F - p_F(x) = F$, d'où $\Re \langle x - p_F(x), z \rangle \geq 0$ pour tout $z \in F$, qui, utilisée pour $z = \pm e^{i\theta} z'$ avec $\theta = \arg \langle x - p_F(x), z' \rangle$, $z' \in F$, donne $\langle x - p_F(x), z' \rangle = 0$ pour tout $z' \in F$.
- (ii) Pour tous $x, y \in X$, on a $\langle x - p_F(x), z \rangle = 0$ et $\langle y - p_F(y), z \rangle = 0$ pour tout $z \in F$, donc en faisant la somme, $\langle x + y - p_F(x) - p_F(y), z \rangle = 0$ pour tout $z \in F$, or ceci caractérise $p_F(x + y)$, donc $p_F(x + y) = p_F(x) + p_F(y)$. De même, pour tout $\lambda \in \mathbb{K}$, $0 = \lambda \langle x - p_F(x), z \rangle = \langle \lambda x - \lambda p_F(x), z \rangle$ pour tout $z \in F$, or ceci caractérise $p_F(\lambda x)$, donc $p_F(\lambda x) = \lambda p_F(x)$.
- (iii) Comme $x - p_F(x) \perp F$ il vient $\|x\|^2 = \|x - p_F(x)\|^2 + \|p_F(x)\|^2 \geq \|p_F(x)\|^2$.
- (iv) Comme e_1, \dots, e_n est une base orthonormée de F et $p_F(x) \in F$, on a $p_F(x) = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i$ avec $\lambda_i = \langle p_F(x), e_i \rangle = \langle p_F(x) - x + x, e_i \rangle = \langle x, e_i \rangle$ car $x - p_F(x) \perp F$.
- (v) On a $x = p_F(x) + (x - p_F(x))$, avec $x - p_F(x) \in F^\perp$, donc $X = F + F^\perp$. De plus $F \cap F^\perp = \{0\}$, donc $X = F \oplus F^\perp$. Ensuite, par définition $F \subset (F^\perp)^\perp$, et si l'inclusion était stricte, il existerait $x \neq 0$ tel que $x \in (F^\perp)^\perp \cap F^\perp$, donc $\langle x, x \rangle = 0$ donc $x = 0$, contradiction, donc $F = (F^\perp)^\perp$.
Note : la fermeture de F intervient dès le départ dans la définition de $p_F(x)$, et lorsque F n'est pas fermé, on a seulement $X \supsetneq F + F^\perp$, en fait dans ce cas $F^\perp = \overline{F}^\perp$, donc $(F^\perp)^\perp = (\overline{F}^\perp)^\perp = \overline{F}$.

□

7.2 Théorème de représentation de Riesz⁴**Théorème 7.2.1. de représentation de Riesz des formes linéaires continues.**

Si X est un espace de Hilbert sur $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$ alors :

- (i) Pour tout $u \in X' = L(X, \mathbb{K})$, il existe un unique $a \in X$ t.q. $u(x) = \langle x, a \rangle$ pour tout $x \in X$.
- (ii) L'application $a \in X \mapsto \langle \cdot, a \rangle \in X'$ est un isomorphisme anti-linéaire et une isométrie.

Démonstration. Soit $u \in X' \setminus \{0\}$. Comme $F := \ker u = u^{-1}(\{0\})$ est fermé car u est continue, le corollaire 7.1.2 donne $X = F \oplus F^\perp$. Ensuite F^\perp est de dimension 1 car si $b \in F^\perp \setminus \{0\}$ alors $u(b) \neq 0$, donc pour tout $x \in F^\perp$, $x - \frac{u(x)}{u(b)} b \in F \cap F^\perp = \{0\}$ car $u(x - \frac{u(x)}{u(b)} b) = 0$, donc $x = \frac{u(x)}{u(b)} b$. On peut trouver $a \in \{\lambda b : \lambda \in \mathbb{K}\} \subset F^\perp$ tel que $u(a) = \langle a, a \rangle = \|a\|_X^2$ (comme $u(\lambda b) = \lambda u(b)$ et $\|\lambda b\|^2 = |\lambda|^2 \|b\|^2$, il suffit de prendre $\bar{\lambda} = \frac{u(b)}{\|b\|^2}$). On a alors $u(x) = \langle x, a \rangle$ pour tout $x \in X$. En particulier $\|u\|_{X'} = \|a\|_X$, d'où le caractère isométrique de l'application. L'anti-linéarité découle de celle du produit scalaire. □

Remarque 7.2.2. Conséquences du théorème de représentation de Riesz.

— Les formes linéaires continues sur $X = \ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ sont de la forme

$$x \in \ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K}) \mapsto \sum_n x_n \overline{y_n} \quad \text{pour un } y \in \ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K}).$$

— Le dual topologique X' d'un Hilbert est un Hilbert : si $u, v \in X'$ alors $\langle u, v \rangle_{X'} := \langle a_v, a_u \rangle$.

— Théorème de Hahn–Banach sur un Hilbert : si F est un sous-espace vectoriel d'un Hilbert X et $u \in L(F, \mathbb{K})$ alors il existe $u_X \in X' = L(X, \mathbb{K})$ t.q. $u_X|_F = u$ et $\|u_X\| = \|u\|$.

4. Parfois appelé théorème de Riesz–Fréchet, découvert indépendamment par Frigyes Riesz et Maurice Fréchet vers 1907.

Démonstration. Comme \overline{F} est complet, on peut prolonger (de manière unique) u sur \overline{F} en conservant sa norme, et donc supposer sans perte de généralité que F est fermé. Supposons donc F fermé. Le théorème 7.2.1 de représentation de Riesz pour le Hilbert F fournit un $a \in F \subset X$ tel que $u = \langle \cdot, a \rangle$, formule qui s'étend à X , la norme restant égale à $\|a\|$. \square

Le théorème de Hahn–Banach pour les Hilbert, séparables ou pas, est donc élémentaire.

- Théorème à la Hahn–Banach : si F est un sous-espace vectoriel d'un Hilbert X tel que $\overline{F} \neq X$, alors pour tout $x \notin \overline{F}$, il existe $u \in X'$ telle que $u(x) = 1$ et $u = 0$ sur F .

Démonstration. On a $x = p_G(x) + x - p_G(x)$ avec $G := F^\perp = \overline{F}^\perp$ et $x - p_G(x) \in G^\perp = \overline{F}$. Comme $x \notin \overline{F}$, on a $p_G(x) \neq 0$, et on pose $x_G := \frac{p_G(x)}{\|p_G(x)\|^2} \in F^\perp = \overline{F}^\perp$, puis $u := \langle \cdot, x_G \rangle$. \square

- Si F est un sous-espace vectoriel d'un Hilbert X alors F est dense ($\overline{F} = X$) ssi $F^\perp = \{0\}$.

Démonstration. Si $\overline{F} = X$ alors $F^\perp = \overline{F}^\perp = X^\perp = \{0\}$. Si $\overline{F} \neq X$ alors par l'item précédent il existe $u \in X' \setminus \{0\}$ t.q. $u|_F \equiv 0$, or le théorème 7.2.1 (représentation de Riesz) donne $a \in X$ t.q. $u = \langle \cdot, a \rangle$, or $a \neq 0$ et $\langle x, a \rangle = 0$ pour tout $x \in F$, donc $F^\perp \neq \{0\}$. \square

Exemple : le sous-espace $F := \ell_c(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ des suites nulles à partir d'un certain rang (à support compact en tant que fonctions $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{K}$) est dense dans $\ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K})$, son $^\perp$ est $\{0\}$.

- Pour toute application linéaire continue $u \in L(X, X)$ sur X Hilbert, il existe un unique $u^* \in L(X, X)$, appelé adjoint^a de u , vérifiant $\langle u(x), y \rangle = \langle x, u^*(y) \rangle$ pour tous $x, y \in X$.

Démonstration. Pour tout $y \in X$, l'application linéaire $u_y := x \mapsto \langle u(x), y \rangle$ est continue et le théorème 7.2.1 de représentation de Riesz donne un unique $u^*(y)$ telle que $\langle u(x), y \rangle = \langle x, u^*(y) \rangle$ pour tout $x \in X$. La linéarité de $y \mapsto u^*(y)$ est immédiate, tandis que la continuité provient de $\|u^*(y)\| = \|u_y\| \leq \|u\| \|y\|$ (inégalité de Cauchy–Schwarz). \square

- Exemple : dans $\ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K})$, l'adjoint de l'opérateur de décalage à gauche $u : (x_0, x_1, x_2, \dots) \mapsto (x_1, x_2, x_3, \dots)$ est l'opérateur de décalage à droite $u^* : (x_0, x_1, x_2, \dots) \mapsto (0, x_0, x_1, \dots)$:

$$\langle u(x), y \rangle = \sum_{n=0}^{\infty} u(x)_n \overline{y_n} = \sum_{n=0}^{\infty} x_{n+1} \overline{y_n} = \sum_{n=0}^{\infty} x_n \overline{u^*(y)_n} = \langle x, u^*(y) \rangle.$$

Les opérateurs u et u^* ne sont pas inversibles : $uu^* = \text{id}$ mais $u^*u = \text{id} - p_{\mathbb{K}e_0} \neq \text{id}$. Cette dégénérescence est un effet du bord de \mathbb{N} . Les analogues de ces opérateurs sur $\ell^2(\mathbb{Z}, \mathbb{K})$ vérifient $uu^* = u^*u = \text{id}$: ils sont unitaires (inversibles d'inverse donné par l'adjoint). Signalons qu'il existe une théorie spectrale pour les opérateurs dans les espaces de Hilbert, fondamentale notamment pour la mathématisation de la mécanique quantique, cf. [20].

a. Vu en TD6.

7.3 Bases hilbertiennes⁵ et identité de Parseval

Définition 7.3.1. Bases hilbertiennes.

Une base hilbertienne d'un Hilbert X est une suite $(e_n)_{n \geq 0}$ finie ou pas d'éléments de X vérifiant :

- orthonormalité : $\langle e_n, e_m \rangle = \mathbf{1}_{n=m}$ pour tous n, m
- densité : l'espace vectoriel $\cup_{n \geq 0} \text{vect}(e_0, \dots, e_n)$ engendré par $(e_n)_{n \geq 0}$ est dense dans X .

Une base algébrique est un sous-ensemble de l'espace qui permet d'exprimer tout vecteur de l'espace comme une combinaison linéaire finie de ses éléments. Une base algébrique est hilbertienne mais la réciproque est fautive et la notion de base hilbertienne ne fait vraiment sens qu'en dimension infinie.

Théorème 7.3.2. Bases hilbertiennes : séparabilité et identité de Parseval.

- (i) Un Hilbert X admet une base hilbertienne ssi il est séparable.
- (ii) Tous \mathbb{K} Hilbert séparable de dimension ∞ est isomorphe isométriquement à $\ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K})$.

5. L'existence et l'étude de bases hilbertiennes est abordée en DM4 en rapport avec le lemme de Zorn.

- (iii) Si $(e_n)_{n \geq 0}$ est une base hilbertienne d'un Hilbert X alors :
- Pour tout $x \in X$, $x = \sum_n x_n e_n$ où $x_n := \langle x, e_n \rangle$
 - Pour tout $x \in X$, on a l'identité de Parseval $\|x\|^2 = \sum_n |x_n|^2 = \sum_n |\langle x, e_n \rangle|^2$.
 - $\sum_n \lambda_n e_n$ converge dans X ssi $\sum_n |\lambda_n|^2 < \infty$.

Démonstration.

- (i) Si X est séparable, alors pour une suite $(x_n)_{n \geq 0}$ dense dans X , l'algorithme d'orthonormalisation de Gram–Schmidt permet de construire une suite orthonormée $(e_n)_{n \geq 0}$ dans X telle que $\text{vect}(x_0, \dots, x_n) = \text{vect}(e_0, \dots, e_n)$ pour tout $n \geq 0$, donc $(e_n)_{n \geq 0}$ est une base hilbertienne. Réciproquement, si $(e_n)_{n \geq 0}$ est une base hilbertienne et si $F_n := \text{vect}_{\mathbb{Q}}(e_0, \dots, e_n) \equiv \mathbb{Q}^{n+1}$ pour tout $n \geq 0$, alors $\cup_{n \geq 0} F_n$ est dénombrable et dense dans X , donc X est séparable.
- (ii) Identifier les bases hilbertiennes !
- (iii) — Soit $p_n(x)$ la projection orthogonale de x sur $F_n := \text{vect}(e_0, \dots, e_n)$. Comme $\cup_n F_n$ est dense dans X , il vient $p_n(x) \rightarrow x$. Or $p_n(x) = \sum_{k=0}^n x_k e_k$ car les (e_n) sont orthonormaux.
 — On a $\|p_n(x)\|^2 = \sum_{k=0}^n |x_k|^2$ (Pythagore), ce qui donne Parseval quand $n \rightarrow \infty$.
 — Si $\sum_n \lambda_n e_n$ converge alors la continuité de la norme donne par orthonormalité

$$\left\| \sum_n \lambda_n e_n \right\|^2 = \left\| \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k \leq n} \lambda_k e_k \right\|^2 = \lim_{n \rightarrow \infty} \left\| \sum_{k \leq n} \lambda_k e_k \right\|^2 = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k \leq n} |\lambda_k|^2.$$

Réciproquement, si $\sum_n |\lambda_n|^2 < \infty$, alors $\left\| \sum_{k=m}^n \lambda_k e_k \right\|^2 = \sum_{k=m}^n |\lambda_k|^2 \rightarrow 0$ quand $m \rightarrow \infty$ par orthonormalité, donc $(\sum_{k=0}^n \lambda_k e_k)$ est de Cauchy, donc elle converge car X est complet. □

Exemple 7.3.3. Bases hilbertiennes.

- \mathbb{R}^n et \mathbb{C}^n et leur base canonique (dimension finie)
 - $\ell^2(\mathbb{N}, \mathbb{K})$ avec $e_n := \mathbf{1}_n$ (dimension infinie).
 - Séries de Fourier : $L^2(S^1, \mathbb{C})$ et $e_n := e^{int}$.
 - $L^2([-1, 1] \rightarrow \mathbb{R})$ avec pour e_n les polynômes orthogonaux de Legendre.
- Algorithme d'orthonormalisation de Gram–Schmidt ($\mathbb{R}[x]$ est dense par Stone–Weierstrass).

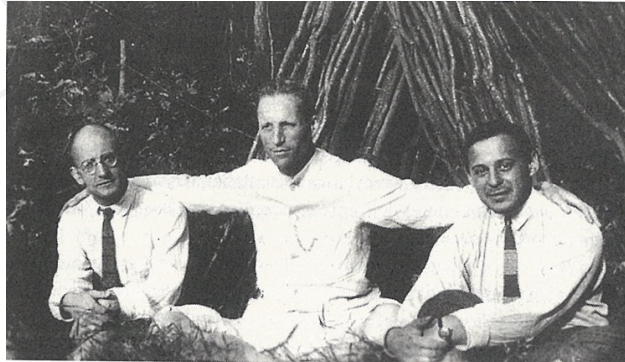


FIGURE 7.1 – Luitzen Egbertus Jan Brouwer (1881 – 1966) vers 1924, entouré de Pavel Sergeyevich Alexandrov (1896 – 1982) à sa droite et de Pavel Samouïlovitch Urysohn (1898 – 1924) à sa gauche, trois grands mathématiciens et topologues. L. E. J. Brouwer, cf. [32], était tenant de l'*intuitionisme*, une approche constructiviste des mathématiques, qui revisite notamment le principe du tiers exclu.

Deuxième partie

Calcul différentiel

Le calcul différentiel présenté ici généralise la notion de dérivée à des fonctions définies sur des espaces vectoriels de dimension quelconque, voire infinie (espace de Banach ou de Hilbert). Ces notes abordent également le thème des équations différentielles ordinaires, leur résolution, leur théorie linéaire à base d'algèbre linéaire, leur dépendance aux conditions initiales, et leur stabilité. Les EDO sont dans toutes les sciences quantitatives. Cette partie du cours est un point de contact avec l'analyse fonctionnelle, l'analyse des équations aux dérivées partielles, les probabilités, l'optimisation, la topologie différentielle, et la géométrie différentielle. Elle fait partie du bagage généraliste des mathématiciens contemporains.

Le lemme fondamental de la partie dérivation dans les evn est l'inégalité des accroissements finis.

Le lemme fondamental de la partie équations aux dérivées partielles est le lemme de Grönwall.

provision

Chapitre 8

Dérivation dans les espaces vectoriels normés

Pour aller plus loin : [8], et cours du DMA d'analyse complexe, et de géométrie différentielle.

23/11

Rappelons qu'une fonction $f : O \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est différentiable ou dérivable en $a \in O$ lorsqu'il existe $f'(a) \in \mathbb{R}$ tel que $f(x) = f(a) + f'(a)(x - a) + o_{x \rightarrow a}(|x - a|)$, et $f'(a)$ est la pente de la droite tangente en a à la courbe représentative de f . Pour généraliser cela au cadre des espaces de Banach, on conserve l'idée d'approcher f au point a par une application linéaire continue, qui généralise $h \mapsto f'(a)h$.

Idée clé du chapitre : notion d'approximation locale par linéarisation.

Dans tout ce chapitre, et sauf mention explicite du contraire, on convient que X, X_1, \dots, X_n, Y, Z désignent des espaces vectoriels normés réels : $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, et les cas Banach ou Hilbert sont explicités.

8.1 Dérivée, dérivées partielles, gradient

Définition 8.1.1. Dérivabilité ou différentiabilité (au sens de Fréchet).

Soit $O \subset X$ un ouvert. Une application $f : O \rightarrow Y$ est dérivable ou différentiable (au sens de Fréchet) au point $a \in O$ lorsqu'il existe $u \in L(X, Y)$ tel que

$$f(x) = f(a) + u(x - a) + o(\|x - a\|) \quad \text{quand } x \rightarrow a$$

On note $(Df)(a) := u$, et on dit que $(Df)(a)$ est la dérivée ou différentielle de f en a . On dit que f est $\mathcal{C}^1(O, Y)$ quand f est dérivable en tout point de O et que $Df : O \rightarrow L(X, Y)$ est continue.

Dessin!

- (i) La notation asymptotique signifie $o(\|x - a\|) := \|x - a\|\varepsilon(x - a)$ avec $\varepsilon(x - a) \rightarrow 0$ quand $x \rightarrow a$.
- (ii) De manière équivalente et utile : $f(a + h) = f(a) + u(h) + o(\|h\|)$ quand $h \rightarrow 0$.
C'est une tangence en a de f et d'une application affine continue : $f(a + h) - (u(h) + f(a)) = o(\|h\|)$.
D'autre part, et en particulier, $\|f(a + h) - f(a)\|/\|h\| \leq \|(Df)(a)\| + \varepsilon(h)$ quand $h \rightarrow 0$.
- (iii) $(Df)(a)$ est unique car si $u_1, u_2 \in L(X, Y)$ vérifient la propriété alors $\|(u_1 - u_2)(h)\|/\|h\| \rightarrow 0$ quand $h \rightarrow 0$, or en prenant une suite maximisante (h_n) telle que $\|h_n\| = 1$ et $\|(u_1 - u_2)(h_n)\| \rightarrow \|u_1 - u_2\|$ quand $n \rightarrow \infty$, il vient, avec $h = \varepsilon_n h_n$, $\varepsilon_n \rightarrow 0$, que $\|u_1 - u_2\| = 0$, et donc $u_1 = u_2$.
- (iv) On retrouve la dérivabilité classique quand $X = Y = \mathbb{R}$.
- (v) Dérivable en a implique continue en a car u est continue (d'où l'intérêt de la définition).
- (vi) Si f est linéaire et continue alors elle est dérivable partout et $(Df)(a)(h) = f(h)$, $a, h \in X$.
- (vii) La norme sur Y intervient pour la continuité de $Df(a)$ tandis que celle sur X intervient à la fois pour cette continuité et pour quantifier l'erreur $o(\|x - a\|)$. La notion de dérivée et la dérivée restent inchangées si on remplace les normes sur X et Y par des normes équivalentes (attention à la dimension infinie). Par conséquent, les notions de dérivabilité et de dérivée sont topologiques et ne dépendent pas des normes équivalentes choisies. En revanche, en dimension infinie, des normes non équivalentes sont possibles, ce qui peut donner des notions de dérivabilité et de dérivée différentes.
Comme l'identité est linéaire, les normes sont topologiquement équivalentes ssi elles sont équivalentes à constantes multiplicatives près, les normes sont beaucoup plus rigides que les distances.
- (viii) Il existe une notion plus faible, appelée **dérivée directionnelle (au sens de Gateaux)** : pour toute direction $h \in X$, il existe $(Df)(a, h) \in Y$ tel que $f(a + th) = f(a) + t(Df)(a, h) + o(t)$ quand $t \rightarrow 0$, c'est-à-dire que $[-1, 1] \ni t \mapsto f(a + th) \in Y$ est dérivable au sens usuel en 0. Différence importante avec la dérivabilité au sens de Fréchet : ici on ne demande pas à $(Df)(a, h)$ d'être linéaire ou continue en h . Considérons par exemple la fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ définie par

$$f(x_1, x_2) := \frac{x_1^3}{x_1^2 + x_2^2}, \quad f(0, 0) = 0.$$

Au point $a = (0, 0)$, $(Df)(a, h)$ existe pour tout $h \in \mathbb{R}^2$ mais n'est pas linéaire en h . En effet, $f(th) = tf(h)$ donc la dérivée en $(0, 0)$ dans la direction h vaut $f(h)$, qui n'est pas linéaire en h .

- (ix) La dérivabilité est une notion multidimensionnelle, contrairement à la dérivabilité directionnelle qui est unidimensionnelle (tout comme l'est également la notion de convexité).
- (x) On dit que $f : O \subset X \rightarrow Y$ est dérivable au sens de Carathéodory¹ en $a \in O$ lorsqu'il existe une $\Phi_a : O \rightarrow L(X, Y)$ (fonction de pente) continue en a , telle que $f(x) = f(a) + \Phi_a(x)(x - a)$ pour tout $x \in O$. Cela implique que f est Fréchet dérivable en a : $(Df)(a) = \lim_{x \rightarrow a} \Phi_a(x) = \Phi_a(a)$. La réciproque est vraie mais cela est moins évident et fait appel au théorème de Hahn–Banach [1, 3]. La dérivée de Fréchet est plus standard, mais celle de Carathéodory simplifie certaines preuves.

Exemple 8.1.2. Dérivabilité de la norme.

- Si la norme $\|\cdot\|$ de X est hilbertienne, alors $f(x) := \|x\|^2$ est dérivable partout et $(Df)(a)(h) = \langle 2a, h \rangle$, car $f(a + h) = \|a\|^2 + 2\langle a, h \rangle + \|h\|^2$. Par composition ou règle de la chaîne (voir plus loin), $g := \|\cdot\| = \sqrt{f}$ est dérivable en tout $a \neq 0$ et $(Dg)(a)(h) = \frac{\langle a, h \rangle}{\|a\|}$.
- La norme (comme application $X \rightarrow \mathbb{R}$) n'est jamais dérivable en 0 car $\|0 + h\| - \|0\| = \|h\|$ qui ne peut pas être égal à $u(h) + o(\|h\|)$ avec $u \in L(X, \mathbb{R})$. En effet, par l'absurde, en considérant une suite maximisante h_n cela donnerait $1 = \|u\|$ mais aussi $1 = -\|u\|$.

Exemple 8.1.3. Dérivée de la fonction puissance d'endomorphisme.

Soit $m \in \mathbb{N}$ et $f : x \in L(X, X) \mapsto x^m \in L(X, X)$. Alors pour tout $a, h \in L(X, X)$,

$$f(a + h) = (a + h)^m = a^m + \sum_{k=0}^{m-1} a^k h a^{m-1-k} + r_a(h), \text{ avec } a^0 := \text{id}.$$

Le terme de reste $r_a(h)$ est une somme finie de produits de a et de h qui font intervenir au moins deux fois h , c'est donc un $o(\|h\|)$ grâce à la sous-multiplicativité de la norme de $L(X, X)$. Cela donne aussi la continuité de $h \mapsto \sum_{k=0}^{m-1} a^k h a^{m-1-k}$, qui est donc dans $L(L(X, X), L(X, X))$. Ainsi

$$(Df)(a)(h) = \sum_{k=0}^{m-1} a^k h a^{m-1-k}.$$

Dans le cas où $X = \mathbb{K}^n$, $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$, on a $L(X, X) \equiv \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

Exemple 8.1.4. Dérivée de l'inverse d'endomorphisme.

Soit X un Banach. Dans ce cas on sait que $O := \{x \in L(X, X) : x^{-1} \text{ existe}\}$ est ouvert et que $f : x \in O \rightarrow x^{-1} \in L(X, X)$ est bien définie (théorème 6.5.2 via théorème 6.4.1 de Banach–Schauder). De plus, d'après le théorème 6.5.2, pour tout $a \in O$ et $h \in L(X, X)$ tel que $\|h\| < \|a^{-1}\|^{-1}$,

$$f(a + h) = \sum_{n=0}^{\infty} a^{-1} (-h a^{-1})^n = f(a) - a^{-1} h a^{-1} + o(\|h\|),$$

où la série converge dans $L(X, X)$. Dans ce cas, on a (analogue non-commutatif de $-h/a^2$) :

$$(Df)(a)(h) = -a^{-1} h a^{-1}.$$

Théorème 8.1.5. Linéarité et composition.

- **Linéarité.** Si $f, g : O \subset X \rightarrow Y$ dérivables en $a \in O$ alors pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$,

$$(D(\lambda f + g))(a) = \lambda(Df)(a) + (Dg)(a).$$

- **Composition (ou règle de la chaîne).** Si $f : O \subset X \rightarrow Y$ et $g : O' \subset Y \rightarrow Z$ avec f

1. Merci à Simon Dima pour avoir signalé le concept et la référence [3].

dérivable en $a \in O$ et g dérivable en $f(a) \in O'$ alors $g \circ f$ est dérivable en a et

$$D(g \circ f)(a) = (Dg)(f(a)) \circ Df(a).$$

La linéarité, combinée aux exemples 8.1.3 et 8.1.4 permet de calculer la dérivée d'un polynôme non commutatif, voire même d'une série de Laurent non commutative.

La règle de la chaîne fait défaut dans les versions discrètes du calcul différentiel (sur les graphes, etc).

Démonstration.

- Linéarité de $L(X, Y)$ et de $o(\cdot)$.
- S'obtient comme pour les fonctions univariées en « composant les développements limités » :

$$\begin{aligned} g(f(x)) &= g(f(a) + \overbrace{[(Df)(a)](x-a) + o(\|x-a\|)}^{=h=f(x)-f(a)}) \\ &= g(f(a)) + [(Dg)(f(a))](\overbrace{[(Df)(a)](x-a) + o(\|x-a\|)}^{=h=f(x)-f(a)}) + o(\|f(x)-f(a)\|) \\ &= g(f(a)) + (Dg)(f(a))(Df)(a)(x-a) + o(\|x-a\|) \end{aligned}$$

où on a utilisé la bornitude des opérateurs linéaires $(Dg)(f(a))$ et $(Df)(a)$ (pour la continuité de f) pour contrôler le terme d'erreur avec $\|x-a\|$. En terme d'applications linéaires, on utilise le fait que si $u \in L(X, Y)$ et $v \in L(Y, Z)$ alors $vu = v \circ u \in L(X, Z)$. □

Remarque 8.1.6. Cas spéciaux de dimension 1, vecteur gradient.

- **Espace de départ de dimension 1.** Comme $L(\mathbb{R}, Y)$ est isomorphe isométriquement à Y , $u \in L(\mathbb{R}, Y) \mapsto u(1) \in Y$, il vient que si $f : O \subset \mathbb{R} \rightarrow Y$ est dérivable en $a \in O$ alors $(Df)(a)$ est identifiable à $Df(a)(1) =: f'(a)$ et $(Df)(a)(h) = (Df)(1) \times h$ pour tout $h \in \mathbb{R}$.
- **Espace de départ Hilbert et espace d'arrivée de dimension 1.** Comme $L(X, \mathbb{R}) = X'$ est isomorphe isométriquement à X (théorème 7.2.1 de représentation de Riesz), il vient que si $f : O \subset X \rightarrow \mathbb{R}$ est dérivable en $a \in O$, alors $Df(a)$ est identifiable à un vecteur de X noté $\nabla f(a)$ appelé gradient de f en a , et $(Df)(a)(h) = \langle \nabla f(a), h \rangle$ pour tout $h \in X$. Lorsque f est dérivable sur tout O , le gradient définit un champ de vecteurs sur O . Le vecteur $\nabla f(a)$ est la direction de plus forte croissance de f en a , perpendiculaire sortante aux ensembles de niveaux. En physique, si $f = V$ représente un champ de potentiel (gravitationnel, électrostatique) alors $-\nabla f$ est le champ vectoriel (gravitationnel, électrostatique, ...) et $-q\nabla f(x)$ est la force ressentie par une (masse, charge) de valeur q à la position x .
- **Composition des deux.** Si $f : \mathbb{R} \rightarrow X$ et $g : X \rightarrow \mathbb{R}$ avec X Hilbert, dérivables en $a \in \mathbb{R}$ et $f(a) \in X$ respectivement, alors $g \circ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ vérifie $(g \circ f)'(a) = \langle (\nabla g)(f(a)), f'(a) \rangle$.

Les fonctions définies sur un espace produit conduisent naturellement à la notion de dérivée partielle.

Définition 8.1.7. Dérivées partielles.

Soit $O \subset X_1 \times \cdots \times X_n$ un ouvert. Pour tout $a \in O \subset X_1 \times \cdots \times X_n$, tout $1 \leq i \leq n$, on note

$$O^{\hat{a}_i} := \{x_i \in X_i : (a_1, \dots, a_{i-1}, x_i, a_{i+1}, \dots, a_n) \in O\} = \{x_i : x \in O, x_j = a_j, j \neq i\},$$

et

$$f^{\hat{a}_i} : O^{\hat{a}_i} \rightarrow Y, \quad f^{\hat{a}_i}(x_i) := f(a_1, \dots, a_{i-1}, x_i, a_{i+1}, \dots, a_n).$$

L'application $f : O \subset X := X_1 \times \cdots \times X_n \rightarrow Y$ admet des dérivées partielles au point $a \in O$ lorsque les applications $f^{\hat{a}_i} : O^{\hat{a}_i} \rightarrow Y$ sont dérivables, et on note

$$(D_{x_i}f)(a) := (Df^{\hat{a}_i})(a_i) \in L(X_i; Y)$$

ou encore $\frac{\partial}{\partial x_i} f$ ou encore $\partial_{x_i} f$ voire $\partial_i f$.

La dérivée partielle selon X_i revient à une dérivée directionnelle quand X_i est de dimension 1.

Dessin

Dessin !

Remarque 8.1.8. Dérivées partielles \nRightarrow continue et encore moins dérivable.

Si f est dérivable en $a \in O \subset X$, alors les dérivées partielles existent toutes et sont données par $D_{x_i}f(a)(h) = (Df)(a)(0, \dots, 0, h, 0, \dots, 0)$. En revanche la réciproque est fautive, contre exemple :

$$f(x_1, x_2) := \frac{x_1 x_2}{x_1^2 + x_2^2}, \quad f(0, 0) := 0, \quad X = \mathbb{R} \times \mathbb{R}, \quad Y = \mathbb{R},$$

est discontinue en $(0, 0)$ car $f(t, t) = \frac{1}{2} \neq 0 = f(0, 0)$, donc pas dérivable en $(0, 0)$, tandis que les dérivées partielles existent en tout point en particulier en $(0, 0)$ car $f(x_1, 0) = f(0, x_2) = 0$ pour tous $x_1, x_2 \in \mathbb{R}$. Note : $(t, t) = t(1, 1)$ est une direction diagonale, qui n'est pas parallèle aux axes. La simple existence des dérivées partielles est une information directionnelle insuffisante pour la dérivabilité, on peut y remédier en imposant leur continuité, cf. corollaire 8.2.3.

Remarque 8.1.9. Variables complexes $\mathbb{K} = \mathbb{C}$.

La dérivabilité complexe des fonctions de la variable complexe, appelée holomorphicité, est assez différente, et implique par exemple la dérivabilité complexe de tout ordre (analyticité). Le cas des fonctions à plusieurs variables complexes est assez différent également du cas réel : l'existence des dérivées partielles complexes implique la continuité et la dérivabilité, on parle de phénomène ou lemme de Hartogs. La dérivée par rapport aux variables complexes est donc bien plus rigide !

8.2 Inégalité des accroissements finis, jacobienne

Le lemme fondamental suivant et ses variantes sont essentiels pour l'étude de la dérivation.

Lemme 8.2.1. Inégalité des accroissements finis.

Si $O \subset$ ouvert, $[a, b] \subset O \subset X$, et $f : O \rightarrow Y$ est dérivable en tout point de $[a, b]$, alors

$$\|f(b) - f(a)\| \leq \sup_{x \in [a, b]} \|Df(x)\|_{L(X, Y)} \|b - a\| \quad (\text{dans } [0, +\infty]).$$

De nombreuses variantes existent, y compris sous forme d'égalité en dimension 1. En dimension ≥ 2 , la forme égalité est impossible car on peut revenir au même point avec un chemin de vitesse jamais nulle.

Démonstration. On peut supposer que $M := \sup_{x \in [a, b]} \|Df(x)\|_{L(X, Y)} < \infty$. Soit $\varepsilon > 0$, et introduisons

$$I := \{t \in [0, 1] : \|f(x_t) - f(a)\| \leq (M + \varepsilon)\|x_t - a\|\} \quad \text{où } x_t := a + t(b - a).$$

Il suffit d'établir que $I = [0, 1]$: le résultat s'obtient alors avec $1 \in I$ et $\varepsilon \rightarrow 0$.

Comme $0 \in I$, on a $[0, 0] \subset I$ et on peut donc définir $t_* := \sup\{t \in [0, 1] : [0, t] \subset I\}$. Comme f est continue, on a $t_* \in I$ et donc $[0, t_*] \subset I$. Comme $[0, 1]$ est connexe, il suffit à présent d'établir que l'intervalle fermé non vide $[0, t_*]$ est aussi ouvert dans $[0, 1]$ pour obtenir que $[0, t_*] = [0, 1]$. Soit donc $s \in I$, $s < 1$. Comme f est dérivable en x_s , on a, pour tout $t \in [0, 1]$, $t \geq s$,

$$\|f(x_t) - f(x_s)\| \leq M(t - s)\|b - a\| + o(t - s).$$

Soit $\eta = \eta_{s, \varepsilon} > 0$ tel que $|o(t - s)| \leq \varepsilon(t - s)\|b - a\|$ dès que $0 \leq t - s \leq \eta$. On a alors, dès que $0 \leq t - s \leq \eta$,

$$\begin{aligned} \|f(x_t) - f(a)\| &\leq \|f(x_t) - f(x_s)\| + \|f(x_s) - f(a)\| \\ &\leq (M + \varepsilon)(t - s)\|b - a\| + (M + \varepsilon)s\|b - a\| \\ &= (M + \varepsilon)\|x_t - a\|, \end{aligned}$$

Donc $[0, 1] \cap [s, s + \eta] \subset I$. Donc $[0, t_*]$ est ouvert dans $[0, 1]$. □

Remarque 8.2.2. Inégalité des accroissements finis via le calcul integral.

Si $\varphi \in \mathcal{C}^1(I, X)$ où $I \subset \mathbb{R}$ est un intervalle ouvert et X un Banach alors $(D\varphi)(t) \in L(\mathbb{R}, X) \equiv X$ pour

tout $t \in I$, et on peut établir une formule fondamentale du calcul pour tout $[\alpha, \beta] \subset I$:

$$\varphi(\beta) - \varphi(\alpha) = \int_{\alpha}^{\beta} (D\varphi)(t) dt,$$

où il s'agit de l'intégrale de Riemann du théorème 6.6.1. La preuve peut procéder par les fonctions affines par morceaux puis par densité. La preuve du lemme 8.2.1 des accroissements finis ne fait intervenir que la notion de dérivabilité en tout point de $[a, b]$, mais dans le cas plus régulier où $[a, b] \subset O \subset X$ et $f \in \mathcal{C}^1(O, Y)$, la formule fondamentale du calcul ci-dessus pour $[\alpha, \beta] = [0, 1]$ et $\varphi(t) := f(a + t(b - a))$ donne, en utilisant $(D\varphi)(t) = (Df)(a + t(b - a))(b - a)$,

$$f(b) - f(a) = \int_0^1 (Df)(a + t(b - a))(b - a) dt$$

d'où l'inégalité des accroissements finis au sens où $\|f(b) - f(a)\| \leq \|Df\|_{\infty} \|b - a\|$.

Une première conséquence de l'inégalité des accroissements finis complète la remarque 8.1.8 :

Corollaire 8.2.3. Dérivées partielles continues \Rightarrow fonction dérivable.

Si $f : O \subset X_1 \times \cdots \times X_n \rightarrow Y$ possède des dérivées partielles $D_{x_1}f, \dots, D_{x_n}f$ sur O continues en a alors f est dérivable en a et pour tout $h \in X_1 \times \cdots \times X_n$,

$$(Df)(a)(h) = \sum_{i=1}^n (D_{x_i}f)(a)(h_i).$$

En particulier si $D_{x_i}f \in \mathcal{C}(O; L(X_i; Y))$ pour tout $1 \leq i \leq n$ alors $f \in \mathcal{C}^1(O; Y)$.

Démonstration. Définissons la fonction

$$g(x) := f(x) - \sum_{i=1}^n (D_{x_i}f)(a)(x_i - a_i).$$

On a $(D_{x_i}g)(a) = 0$ pour tout $1 \leq i \leq n$. Montrons que $Dg(a) = 0$. Pour x assez proche de a , soit

$$x^{(i)} := (x_1, \dots, x_i, a_{i+1}, \dots, a_n), \quad \text{de sorte que } x^{(0)} = a \text{ et } x^{(n)} = x.$$

Sur chaque intervalle $[x^{(i-1)}, x^{(i)}]$, la fonction g est dérivable car la dérivée partielle $D_{x_i}f$ existe sur O . L'inégalité des accroissements finis du lemme 8.2.1 sur le segment $[x^{(i-1)}, x^{(i)}] \subset X_i$ donne

$$\|g(x^{(i)}) - g(x^{(i-1)})\| \leq \|x_i - a_i\| \sup_{[x^{(i-1)}, x^{(i)}]} \|D_{x_i}g\|.$$

Comme $D_{x_i}g$ est continue en a par hypothèse, et comme $(D_{x_i}g)(a) = 0$, pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta = \eta_{\varepsilon} > 0$ tel que $\|D_{x_i}g\| \leq \varepsilon$ dès que $\|x - a\| := \sum_{i=1}^n \|x_i - a_i\| \leq \eta$. Donc dès que $\|x - a\| \leq \eta$,

$$\|g(x) - g(a)\| \leq \sum_{i=1}^n \|g(x^{(i)}) - g(x^{(i-1)})\| \leq \varepsilon \|x - a\|,$$

c'est-à-dire que $g(x) = g(a) + o(\|x - a\|)$ quand $x \rightarrow a$, donc g est dérivable en a et $(Dg)(a) = 0$. \square

Remarque 8.2.4. Matrice jacobienne et vecteur gradient.

Si $f : O \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ est dérivable en $a \in O$ alors dans la base canonique, l'application linéaire $(Df)(a)$ est identifiable à une matrice $n \times m$ appelée jacobienne ou jacobien :

$$(\text{Jac}f)(a) := (\partial_{x_i} f_j(a))_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq m} = (\nabla f_1, \dots, \nabla f_m) \quad \text{où } (f_1, \dots, f_m) := f.$$

Lorsque $m = 1$, le jacobien se réduit au gradient. Lorsque $m = n$, le déterminant du jacobien intervient dans la formule du changement de variable du cours d'intégration et probabilités.

8.3 Dérivées successives, lemme de Schwarz, formule de Taylor, extrema

Si f est dérivable en tout point d'un ouvert $O \subset X$, alors pour tout $a \in O$ on peut considérer la dérivée seconde $(D^2 f)(a) = (D(Df))(a) \in L(X, L(X, Y))$, etc. Il est naturel d'identifier $L(X, L(X, Y))$ à l'ensemble des applications bilinéaires continues de $X \times X$ dans Y , et plus généralement de concevoir la dérivée d'ordre m comme une application multilinéaire continue de X^m dans Y .

Il est utile d'observer à ce stade que sur un produit fini d'espaces vectoriels normés, plusieurs normes sont associées à la topologie produit, par exemple la somme ou le maximum des normes des facteurs.

Définition 8.3.1. Applications multilinéaires : analogues des polynômes homogènes.

- $u : X_1 \times \cdots \times X_m \rightarrow Y$ est multilinéaire lorsqu'elle est linéaire en chaque facteur X_i .
- $L(X_1, \dots, X_m; Y)$ est l'ensemble des applications multilinéaires continues.
- $L_m(X, Y) := L(X_1, \dots, X_m; Y)$ avec $X_1 = \cdots = X_m = X$, ainsi $L_1(X, Y) = L(X, Y)$.

Remarque 8.3.2. $L(X_1, \dots, X_m; Y)$ et isomorphisme canonique de $L_m(X, Y)$.

Quelques propriétés importantes et relativement immédiates :

- Si $u : X_1 \times \cdots \times X_m \rightarrow Y$ est multilinéaire alors u est continue ssi elle est bornée :

$$\|u\|_{L(X_1, \dots, X_m; Y)} := \sup_{\|h_1\|_{X_1}=1} \cdots \sup_{\|h_m\|_{X_m}=1} \|u(h_1, \dots, h_m)\|_Y < \infty.$$

- $\|\cdot\|_{L(X_1, \dots, X_m; Y)}$ fait de $L(X_1, \dots, X_m; Y)$ un espace vectoriel normé. Cet espace vectoriel normé est un Banach lorsque X_1, \dots, X_m, Y sont des Banach.
- Si $u \in L(X, L(X, Y))$ alors $(h_1, h_2) \mapsto (u(h_1))(h_2) \in L(X, X; Y)$.
Si $u \in L_2(X, Y) := L(X, X; Y)$ alors $h_1 \mapsto (h_2 \mapsto u(h_1, h_2)) \in L(X, L(X, Y))$.
Ceci définit un isomorphisme canonique entre espaces vectoriels normés :

$$L(X, L(X, Y)) \equiv L_2(X, Y) := L(X, X; Y).$$

De même, $L(X, L(X, L(X, Y))) \equiv L_3(X, Y) := L(X, X, X; Y)$, etc, pour $L_m(X, Y)$, $m \geq 2$.

- Comme expliqué plus loin, les applications multilinéaires symétriques apparaissent naturellement lors de la dérivation successive, notamment dans la formule de Taylor.
- Lorsque $Y = \mathbb{R}$, on parle de formes multilinéaires. Les formes multilinéaires antisymétriques ou alternées (comme le déterminant) sont à la base de la théorie des formes différentielles, que nous n'aborderons pas ici, mais qui vaut le détour, cf. [8].
- Polynôme de degré n : $(h_1, \dots, h_n) \in X^n \mapsto \sum_{m=0}^n u_m(h_1, \dots, h_m) \in Y$, $u_m \in L_m(X, Y)$.

Exemple 8.3.3. Dérivation de polynômes de fonctions dérivables.

- **Applications multilinéaires.** Si $u \in L(X_1, \dots, X_m; Y)$ alors u admet des dérivées partielles D_{x_i} , $1 \leq i \leq m$, en tout point $a \in X_1 \times \cdots \times X_m$, et pour tout $h \in X_i$,

$$(D_{x_i} u)(a)(h) = u(a_1, \dots, a_{i-1}, h, a_{i+1}, \dots, a_m).$$

- **Applications multilinéaires de fonctions dérivables.** Si à présent $f_i : O \subset X \mapsto Y_i$, $1 \leq i \leq m$, sont dérivables en $a \in O$, et si $u \in L(Y_1, \dots, Y_m; Y)$, alors $f := u(f_1, \dots, f_m) : O \subset X \rightarrow Y$ est dérivable en a et en utilisant la règle de la chaîne et l'item précédent :

$$(Df)(a)(h) = \sum_{i=1}^m u(f_1(a), \dots, f_{i-1}(a), (Df_i)(a)h, f_{i+1}(a), \dots, f_m(a)).$$

Si $f : O \subset X \rightarrow Y$ est dérivable sur un voisinage ouvert $O' \subset X$ de $a \in O'$, alors on peut étudier la dérivabilité en a de $Df : O' \subset X \rightarrow L(X, Y)$: l'existence de $u_a \in L(X, L(X, Y)) = L_2(X, Y)$ telle que

$$(Df)(a+h) = (Df)(a) + u_a(h) + o(\|h\|), \quad h \in X,$$

c'est-à-dire que la norme de $(Df)(a+h) - (Df)(a) - u_a(h)$ dans $L(X, Y)$ est un $o(\|h\|)$. On note alors $(D^2 f)(a) := D(Df)(a) := u_a \in L_2(X, Y)$. Cette existence nécessite que Df soit continue en a .

Définition 8.3.4. Dérivée d'ordre m et ensembles \mathcal{C}^m , par récurrence sur m .

- Pour tout entier $m \geq 1$, une fonction $f : O \subset X \rightarrow Y$ est dérivable m fois en $a \in O$ lorsque $f \in \mathcal{C}^{m-1}(O', Y)$ avec $a \in O' \subset O$, et $D^{m-1}f : O' \rightarrow L_{m-1}(X, Y)$ est dérivable en a .
- On dit que $f : O \subset X \rightarrow f(O) \subset Y$ est un \mathcal{C}^m difféomorphisme lorsque c'est un homéomorphisme de O dans $f(O)$ (qui est donc ouvert) et f et f^{-1} sont \mathcal{C}^m sur O et $f(O)$.

Exemple 8.3.5. Dérivée seconde d'une puissance.

Reprenons la fonction de l'exemple 8.1.3, $f(u) := u^m$, $m \geq 1$, $u \in L(X, X)$. Pour tous a et h_1 ,

$$(Df)(a)(h_1) = \sum_{\substack{\ell_1, \dots, \ell_m \in \{a, h_1\} \\ \#\{i: \ell_i = h_1\} = 1}} \ell_1 \cdots \ell_m.$$

Calculons $(D^2f)(a)$. La fonction $a \mapsto (Df)(a)$ est continue partout, et pour tous h_1, h_2 ,

$$(Df)(a + h_2)(h_1) = \sum_{\substack{\ell_i \in \{a + h_2, h_1\} \\ \#\{i: \ell_i = h_1\} = 1}} \ell_1 \cdots \ell_m = (Df)(a)(h_1) + \sum_{\substack{\ell_i \in \{a, h_1, h_2\} \\ \#\{i: \ell_i = h_1\} = 1 \\ \#\{i: \ell_i = h_2\} = 1}} \ell_1 \cdots \ell_m + o(\|h_2\|)$$

où le $o(\|h_2\|)$ regroupe les mots avec au moins deux occurrences de h_2 , plus précisément ce terme est une application linéaire continue en h_1 dont la norme est un $o(\|h_2\|)$, donc

$$(D^2f)(a)(h_1, h_2) = \sum_{\substack{\ell_i \in \{a, h_1, h_2\} \\ \#\{i: \ell_i = h_1\} = 1 \\ \#\{i: \ell_i = h_2\} = 1}} \ell_1 \cdots \ell_m.$$

Cette expression est symétrique en h_1 et h_2 . Nous verrons plus loin que c'est toujours le cas.

Exemple 8.3.6. Dérivée seconde de l'inverse d'endomorphisme.

L'application $f(u) = u^{-1}$ de l'exemple 8.1.4 vérifie

$$(D^2f)(a) : (h_1, h_2) \mapsto a^{-1}h_1a^{-1}h_2a^{-1} + a^{-1}h_2a^{-1}h_1a^{-1},$$

analogue non-commutatif de $2h^2/a^3$, dont la symétrie en h_1 et h_2 est une propriété générale.

Lemme 8.3.7. de Schwarz sur les dérivées partielles croisées sur \mathbb{R}^2 .

Soit $(0, 0) \in O \subset X := \mathbb{R}^2$ et $f \in \mathcal{C}^1(O, Y)$, en particulier $\partial_{x_1}f$ et $\partial_{x_2}f$ existent sur O .

Si $\partial_{x_1}f$ admet une dérivée partielle par rapport à x_2 dans un voisinage du point $(0, 0)$, continue en ce point, alors $\partial_{x_2}f$ admet une dérivée partielle par rapport à x_1 en $(0, 0)$ et

$$\frac{\partial^2 f}{\partial_{x_1} \partial_{x_2}}(0, 0) = \frac{\partial^2 f}{\partial_{x_2} \partial_{x_1}}(0, 0).$$

Démonstration. Quitte à remplacer $f(x_1, x_2)$ par $f(x_1, x_2) - (\partial_{x_2} \partial_{x_1} f(0, 0))x_1x_2$, on peut supposer sans perte de généralité que $\partial_{x_2} \partial_{x_1} f(0, 0) = 0$. Ensuite, pour (x_1, x_2) assez proche de $(0, 0)$, posons

$$g(x_1, x_2) := f(x_1, x_2) - f(x_1, 0) \quad \text{de sorte que} \quad \lim_{x_2 \rightarrow 0} \frac{g(x_1, x_2)}{x_2} = \partial_{x_2} f(x_1, 0)$$

$$\text{puis } h(x_1, x_2) := g(x_1, x_2) - g(0, x_2) = f(x_1, x_2) - f(x_1, 0) - f(0, x_2) + f(0, 0),$$

(on observe la symétrie $h(x_1, x_2) = h(x_2, x_1)$) de sorte que

$$\lim_{x_1 \rightarrow 0} \frac{\partial_{x_2} f(x_1, 0) - \partial_{x_2} f(0, 0)}{x_1} = \lim_{x_1 \rightarrow 0} \lim_{x_2 \rightarrow 0} \frac{h(x_1, x_2)}{x_1 x_2}.$$

Montrons que cette limite existe et vaut 0. Par l'inégalité des accroissements finis du lemme 8.2.1,

$$\|h(x_1, x_2)\| \leq |x_1| \sup_{t_1 \in [0, x_1]} \|\partial_{x_1} g(t_1, x_2)\|$$

et

$$\|\partial_{x_1} g(t_1, x_2)\| = \|\partial_{x_1} f(t_1, x_2) - \partial_{x_1} f(t_1, 0)\| \leq |x_2| \sup_{t_2 \in [0, x_2]} \|\partial_{x_2} \partial_{x_1} f(t_1, t_2)\|.$$

Mais par hypothèse la fonction $\partial_{x_2} \partial_{x_1} f$ est continue en $(0, 0)$ et s'annule en ce point, et cela signifie que pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta = \eta_\varepsilon > 0$ tel que pour tout $(t_1, t_2) \in [0, x_1] \times [0, x_2]$ vérifiant $|x_1| + |x_2| < \eta$, on a $\|\partial_{x_2} \partial_{x_1} f(t_1, t_2)\| \leq \varepsilon$ et donc $\|h(x_1, x_2)\| \leq \varepsilon |x_1| |x_2|$. Cette majoration uniforme donne $|\lim_{x_2 \rightarrow 0} h(x_1, x_2)/x_2| \leq \varepsilon |x_1|$ si $|x_1| < \eta$, donc la limite $\lim_{x_1 \rightarrow 0} \lim_{x_2 \rightarrow 0} \frac{h(x_1, x_2)}{x_1 x_2}$ existe et vaut 0. \square

Définition 8.3.8. Applications multilinéaires continues symétriques.

On note $L_m^{\text{sym}}(X, Y)$ le sous-espace vectoriel de $L_m(X, Y)$ formé par les applications $u : X^m \rightarrow Y$ multilinéaires continues symétriques : pour tout $x \in X^m$ et toute permutation σ de $\{1, \dots, m\}$,

$$u(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(m)}) = u(x_1, \dots, x_m).$$

Théorème 8.3.9. Symétrie des dérivées successives.

Soit $O \subset X$ un ouvert et $f \in \mathcal{C}^m(O; Y)$, $m \geq 2$. Alors $D^m f \in \mathcal{C}(O, L_m^{\text{sym}}(X, Y))$.

Démonstration. Pour tous $a \in O$ et $h \in X^m$, soit $g : O_{a,h} \subset \mathbb{R}^m \rightarrow Y$ définie par

$$g(t_1, \dots, t_m) := f(a + t_1 h_1 + \dots + t_m h_m),$$

où $O_{a,h} := \{t \in \mathbb{R}^m : a + t_1 h_1 + \dots + t_m h_m \in O\}$. On vérifie que²

$$(D^m f)(a + t_1 h_1 + \dots + t_m h_m)(h_1, \dots, h_m) = \frac{\partial^m g}{\partial t_1 \dots \partial t_m}(t_1, \dots, t_m).$$

Comme $D^m f$ est continue en a car $f \in \mathcal{C}^m(O, Y)$, le lemme de Schwarz (lemme 8.3.7) affirme que le membre de droite de l'équation ci-dessus est symétrique par rapport à l'ordre des dérivations partielles si $t_1 = \dots = t_m = 0$, donc le membre de gauche est symétrique en h_1, \dots, h_m si $t_1 = \dots = t_m = 0$. \square

Corollaire 8.3.10. Lemme de Schwarz généralisé.

Si $f \in \mathcal{C}^2(O \subset X_1 \times \dots \times X_n, Y)$ alors pour tous $a \in O$, $h, k \in X$, et $1 \leq i, j \leq n$,

$$(\partial_{x_i} \partial_{x_j} f)(a)(h, k) = (\partial_{x_j} \partial_{x_i} f)(a)(k, h).$$

Démonstration. Le corollaire 8.2.3 appliqué deux fois donne, pour tous $h, k \in X_1 \times \dots \times X_n$,

$$(D^2 f)(a)(h, k) = \sum_{i,j=1}^n (\partial_{x_i} \partial_{x_j} f)(a)(h_i, k_j).$$

On prend alors $h = (0, \dots, 0, h_i, 0, \dots, 0)$ et $k = (0, \dots, 0, k_j, 0, \dots, 0)$, et on utilise le théorème 8.3.9. \square

Remarque 8.3.11. Caractérisation des éléments de $L_m^{\text{sym}}(X, Y)$ par leur diagonale.

Si $u \in L_2^{\text{sym}}(X, Y)$ alors $u(h_1, h_2) = \frac{1}{4}(u(h_1 + h_2, h_1 + h_2) - u(h_1 - h_2, h_1 - h_2))$, ce qui permet de reconstituer u à partir de sa diagonale (polarisation de forme quadratique).

2. On peut observer et retenir au passage la notation pour les dérivées partielles multiples. Notons également au passage que $L_m(\mathbb{R}, Y) \equiv Y$, car si $u \in L_m(\mathbb{R}, Y)$ alors $u(x_1, \dots, x_n) = x_1 \dots x_n u(1, \dots, 1)$ pour tous $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$. Plus abstraitement on peut observer que $L_m(\mathbb{R}, Y) \equiv L(\mathbb{R}, L_{m-1}(\mathbb{R}, Y)) \equiv \dots \equiv Y$ car $L(\mathbb{R}, Y) \equiv Y$. En particulier, comme $g : O_{a,h} \subset \mathbb{R}^m \rightarrow Y$, on a $\frac{\partial^m}{\partial t_1 \dots \partial t_m} g(t_1, \dots, t_m) = (Dg)(t_1, \dots, t_m)(1, \dots, 1) \in Y$.

Plus généralement, si $u \in L_m^{\text{sym}}(X, Y)$,

$$u(h_1, \dots, h_m) = \frac{1}{2^m m!} \sum_{\varepsilon_1 = \pm 1, \dots, \varepsilon_m = \pm 1} \varepsilon_1 \cdots \varepsilon_m u(h_{\varepsilon_1}, \dots, h_{\varepsilon_m}) \quad \text{où } h_{\varepsilon} := \varepsilon_1 h_1 + \cdots + \varepsilon_m h_m$$

En effet, comme u est multilinéaire, $u(h_{\varepsilon_1}, \dots, h_{\varepsilon_m}) = \sum_{1 \leq i_1, \dots, i_m \leq m} \varepsilon_{i_1} \cdots \varepsilon_{i_m} u(h_{i_1}, \dots, h_{i_m})$, et

$$\sum_{\varepsilon_1 = \pm 1, \dots, \varepsilon_m = \pm 1} \varepsilon_1 \cdots \varepsilon_m \varepsilon_{i_1} \cdots \varepsilon_{i_m} u(h_{i_1}, \dots, h_{i_m}) = \begin{cases} 2^m u(h_1, \dots, h_m) & \text{si } \{i_1, \dots, i_m\} = \{1, \dots, m\}, \\ 0 & \text{sinon (via } \varepsilon_j, j \notin \{i_1, \dots, i_m\}). \end{cases}$$

Remarque 8.3.12. Matrice hessienne.

Si $f : O \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est \mathcal{C}^2 , $a \in O$, alors dans la base canonique, la forme bilinéaire symétrique $(D^2 f)(a)$ est identifiable à la matrice symétrique $(\partial_{x_i} \partial_{x_j} f(a))_{1 \leq i, j \leq n}$ (matrice hessienne). On note $\text{Hess}(f)(a)$ ou $\nabla^2 f(a)$, et cette matrice est aussi égale à $\text{Jac} \nabla f(a)$.

Remarque 8.3.13. Formules de dérivation de produit et de fonctions composées.

- Généralisation de la formule de Liebniz $(fg)'' = f''g + 2f'g' + g''$: si $f = \varphi(f_1, f_2)$ avec $f_i : O \subset X \rightarrow Y_i$ deux fois dérivable en $a \in O$ et $\varphi \in L(Y_1, Y_2; Y)$ alors

$$\begin{aligned} (Df)(a)h &= \varphi((Df_1)(a)h, f_2(a)) + \varphi(f_1(a), (Df_2)(a)h) \\ (D^2 f)(a)(h, k) &= \varphi((D^2 f_1)(a)(h, k), f_2(a)) \\ &\quad + \varphi((Df_1)(a)h, (Df_2)(a)k) + \varphi((Df_1)(a)k, (Df_2)(a)h) \\ &\quad + \varphi(f_1(a), (D^2 f)(a)(h, k)). \end{aligned}$$

- Généralisation de formule pour fonctions composées $(g \circ f)'' = (g'' \circ f)(f')^2 + (g' \circ f)f''$:

$$\begin{aligned} (D(g \circ f))(a)h &= (Dg)(f(a))((Df)(a)h) \\ (D^2(g \circ f)(a))(h, k) &= (D^2 g)(f(a))((Df)(a)h, (Df)(a)k) + (Dg)(f(a))((D^2 f)(a)(h, k)). \end{aligned}$$

Lu 05/12

Exemple 8.3.14. Dérivées successives de la diagonale d'un monôme symétrique.

Soit $F : X \rightarrow Y$, $F(x) := u(x, \dots, x)$, $u \in L_m^{\text{sym}}(X, Y)$, $m \geq 2$. Alors pour tous $a, h \in X$, $k \geq 1$,

$$(D^k F)(a)(h, \dots, h) = \begin{cases} m(m-1) \cdots (m-k+1) u(a, \dots, a, h, \dots, h) & \text{si } 1 \leq k \leq m \\ 0 & \text{si } k > m. \end{cases}$$

En particulier $(D^k F)(0) = 0$ si $0 \leq k \leq m-1$, et $(D^m F)(a)(h, \dots, h) = m! u(h, \dots, h)$.

En particulier $(D^k F)(0)(h, \dots, h) = m! u(h, \dots, h) \mathbf{1}_{k=m}$ pour tout $k \geq 1$.

Les dérivées successives permettent d'approcher la fonction, localement, par un polynôme symétrique :

Théorème 8.3.15. Formule de Taylor et polynôme de Taylor.

Si $f \in \mathcal{C}^{m-1}(O \subset X, Y)$, $m \geq 1$, $a \in O$ ouvert, et $(D^m f)(a)$ existe, alors

$$f(x) = \underbrace{\sum_{k=0}^m \frac{1}{k!} (D^k f)(a)(x-a, \dots, x-a)}_{P_m^{f,a}(x)} + r_a(x) \quad \text{avec } r_a(x) = o_{x \rightarrow a}(\|x-a\|^m).$$

Si $f \in \mathcal{C}^m(O \subset X, Y)$, $m \geq 0$, $a \in O$ ouvert, et $D^{m+1} f$ existe sur tout le segment $[a, x]$ alors

$$\|r_a(x)\| \leq \frac{\|x-a\|^{m+1}}{(m+1)!} \sup_{y \in [a, x]} \|(D^{m+1} f)(y)\|.$$

Il existe une formule de Taylor avec reste intégral (au sens du théorème 6.6.1) quand Y est un Banach.

Par convention, on a $D^0 f := f$, en particulier $(D^0 f)(a) = f(a)$.

Pour $m = 0$, on retrouve (seconde partie) l'inégalité des accroissements finis.

Pour $m = 1$, on retrouve (première partie) la définition de la dérivabilité.

L'exemple 8.1.4 fournit la série de Taylor de $f : x \in \{x \in L(X) : x^{-1} \in L(X)\} \mapsto f(x) = x^{-1} \in L(X)$.

Démonstration. Établissons la première propriété pour $m \geq 2$ (pour $m = 1$, ce n'est que la définition de la dérivabilité). Par l'exemple 8.3.14, $g(x) := f(x) - P_m^{f,a}(x)$ vérifie $(D^k g)(a) = 0$ pour tout $0 \leq k \leq m$: le polynôme de Taylor coïncide avec f en a jusqu'à l'ordre m . Il reste à montrer que $g(x) = o_{x \rightarrow a}(\|x - a\|^m)$. On procède par récurrence descendante sur m : comme $(D^m g)(a) = 0$ et $(D^{m-1} g)(a) = 0$, on a

$$(D^{m-1} g)(x) = (D^{m-1} g)(a) + (D^m g)(a)(x - a) + o_{x \rightarrow a}(\|x - a\|) = o_{x \rightarrow a}(\|x - a\|),$$

or par définition de $o_{x \rightarrow a}$, pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta = \eta_\varepsilon > 0$ tel que $\|(D^{m-1} g)(x)\| \leq \|x - a\|\varepsilon$ si $\|x - a\| \leq \eta$, et donc, par l'inégalité des accroissements finis du lemme 8.2.1, pour $\|x - a\| \leq \eta$,

$$\|(D^{m-2} g)(x) - \underbrace{(D^{m-2} g)(a)}_{=0}\| \leq \sup_{y \in [a, x]} \|(D^{m-1} g)(y)\| \|x - a\| \leq \|x - a\|^2 \varepsilon,$$

c'est-à-dire que $(D^{m-2} g)(x) = o_{x \rightarrow a}(\|x - a\|^2)$, et ainsi de suite jusqu'à $g(x) = o_{x \rightarrow a}(\|x - a\|^m)$.

Pour démontrer la seconde partie du résultat, quantitative, on pose

$$F(t) := \sum_{k=0}^m \frac{(1-t)^k}{k!} (D^k f)(a + t(x-a))(x-a, \dots, x-a),$$

qui vérifie $F(1) - F(0) = f(x) - P_m^{f,a}(x)$. Pour tout $t \in [0, 1]$,

$$F'(t) = \frac{(1-t)^m}{m!} (D^{m+1} f)(a + t(x-a))(x-a, \dots, x-a).$$

L'inégalité des accroissements finis du lemme 8.2.1 donne le résultat avec $1/m!$ au lieu de $1/(m+1)!$. Mais il suffit d'utiliser la variante renforcée ci-dessous en observant que $(M := \sup_{y \in [a, x]} \|(D^{m+1} f)(y)\|)$

$$\|F'(t)\| \leq G'(t) \quad \text{où} \quad G(t) := -(1-t)^{m+1} \frac{\|x - a\|^{m+1}}{(m+1)!} M, \quad \text{et} \quad G(1) - G(0) = \frac{\|x - a\|^{m+1}}{(m+1)!} M.$$

Lemme 8.3.16. Variante renforcée de l'inégalité des accroissements finis.

Si $I \subset \mathbb{R}$ est un intervalle ouvert, $[0, 1] \subset I$, $F : I \rightarrow Y$ et $G : I \rightarrow \mathbb{R}$ dérivables en tout point de $[0, 1]$ et telles que $\|F'(t)\| \leq G'(t)$ pour tout $t \in [0, 1]$, alors $\|F(1) - F(0)\| \leq G(1) - G(0)$.

Démonstration. Soit $\varepsilon > 0$. On introduit

$$I := \{t \in [0, 1] : \|F(t) - F(0)\| \leq G(t) - G(0) + t\varepsilon + \varepsilon\}.$$

Il suffit d'établir que $I = [0, 1]$: le résultat s'obtient alors avec $1 \in I$ et $\varepsilon \rightarrow 0$. Comme $0 \in I$, on a $[0, 0] \subset I$, et donc $t_* := \sup\{t \in [0, 1] : [0, t] \subset I\}$ est bien défini. On a $t_* \in I$ car F et G sont continues, donc $[0, t_*] \subset I$. Comme $[0, 1]$ est connexe, il suffit d'établir que l'intervalle fermé non vide $[0, t_*]$ est ouvert dans $[0, 1]$ pour obtenir que $[0, t_*] = [0, 1]$. Soit donc $s \in I$, $s < 1$. Comme $\|F'(s)\| \leq G'(s)$, il existe $\eta > 0$ tel que pour tout $t \geq s$ avec $0 \leq t - s \leq \eta$,

$$\|F(t) - F(s)\| \leq \|F'(s)\| (t - s) + (t - s) \frac{\varepsilon}{2} \quad \text{et} \quad G'(s) - \frac{\varepsilon}{2} \leq \frac{G(t) - G(s)}{t - s}.$$

On a alors, dès que $0 \leq t - s \leq \eta$,

$$\begin{aligned} \|F(t) - F(0)\| &\leq \|F(t) - F(s)\| + \|F(s) - F(0)\| \\ &\leq G(t) - G(s) + (t - s)\varepsilon + G(s) - G(0) + s\varepsilon + \varepsilon \\ &= G(t) - G(0) + t\varepsilon + \varepsilon. \end{aligned}$$

Donc $[s, s + \eta] \cap [0, 1] \subset I$, et $[0, t_*]$ est bien ouvert dans $[0, 1]$. □

□

Quand $X = \mathbb{R}^n$, en procédant comme dans le corollaire 8.2.3, pour tous $h^{(1)}, \dots, h^{(k)} \in \mathbb{R}^n$,

$$(D^k f)(a)(h^{(1)}, \dots, h^{(k)}) = \sum_{1 \leq j_1, \dots, j_k \leq n} \frac{\partial^k f}{\partial x_{j_1} \dots \partial x_{j_k}}(a) h_{j_1}^{(1)} \dots h_{j_k}^{(k)}.$$

Lorsque $h^{(1)} = \dots = h^{(k)} = h$ alors la symétrie des dérivées partielles croisées issue du lemme 8.3.7 de Schwarz donne, en notant $|s| := s_1 + \dots + s_n$, $\binom{k}{s} := \frac{k!}{s_1! \dots s_n!}$, et $h^s := h_1^{s_1} \dots h_n^{s_n}$,

$$(D^k f)(a)(h, \dots, h) = \sum_{1 \leq j_1, \dots, j_k \leq n} \frac{\partial^k f}{\partial x_{j_1} \dots \partial x_{j_k}}(a) h_{j_1} \dots h_{j_k} = \sum_{s \in \mathbb{N}^n: |s|=k} \binom{k}{s} \frac{\partial^k f}{\partial x_1^{s_1} \dots \partial x_n^{s_n}}(a) h^s,$$

et donc la formule de Taylor s'écrit, en terme de dérivées partielles et sous forme condensée,

$$f(x) = \sum_{s \in \mathbb{N}^n: |s| \leq m} \frac{1}{s!} \frac{\partial^{|s|} f}{\partial x^s}(a) (x-a)^s + o_{x \rightarrow a}(\|x-a\|^m).$$

- Matrice jacobienne : si $X = Y = \mathbb{R}^n$, $f = (f_1, \dots, f_n)$, et $m = 1$ alors $(\text{Jac} f)(a) := (\partial_i f_j(a))_{1 \leq i, j \leq n}$ est la matrice jacobienne de f en a et

$$f(x) = f(a) + (\text{Jac} f)(a)(x-a) + o_{x \rightarrow a}(\|x-a\|).$$

- Vecteur gradient et matrice hessienne : si $X = \mathbb{R}^n$, $Y = \mathbb{R}$, $m = 2$, alors $\nabla f(a) := (\partial_i f(a))_{1 \leq i \leq n}$ est le vecteur gradient en a , $\nabla^2 f(a) := (\partial_{i,j}^2 f(a))_{1 \leq i, j \leq n}$ est la matrice hessienne en a , et

$$f(x) = f(a) + \langle \nabla f(a), x-a \rangle + \frac{1}{2} \langle \nabla^2 f(a)(x-a), x-a \rangle + o_{x \rightarrow a}(\|x-a\|^2).$$

La hessienne est le jacobien du gradient : $\nabla f(a+h) = \nabla f(a) + \nabla^2 f(a)(x-a) + o_{x \rightarrow a}(\|x-a\|).$

Si $f : O \subset X \rightarrow \mathbb{R}$ est dérivable en $a \in O$ ouvert et si f admet un extremum local en a alors $(Df)(a) = 0$, car par exemple pour un minimum, de $f(a+h) = f(a) + (Df)(a)(h) + o(\|h\|) \geq f(a)$ on tire $(Df)(a)(h) \geq o(\|h\|)$ qui donne $(Df)(a) = 0$ en prenant h et $-h$. Voici une analyse au second ordre :

Corollaire 8.3.17. Conditions nécessaires/suffisantes du d'optimalité locale.

Soit $f \in \mathcal{C}^1(O \subset X, \mathbb{R})$, $a \in O$, O ouvert, telle que $(D^2 f)(a) \in L_2^{\text{sym}}(X, \mathbb{R})$ existe.

- Si a est un extrema (minimum ou maximum) local de f alors $(Df)(a) = 0$ et
 - quand a est un minimum local, $(D^2 f)(a)(h, h) \geq 0$ pour tout $h \in X$.
 - quand a est un maximum local, $(D^2 f)(a)(h, h) \leq 0$ pour tout $h \in X$.
- Réciproquement, si $(Df)(a) = 0$ et s'il existe une constante $c > 0$ telle que
 - $(D^2 f)(a)(h, h) \geq c\|h\|^2$ pour tout $h \in X$, alors a est un minimum local de f .
 - $(D^2 f)(a)(h, h) \leq -c\|h\|^2$ pour tout $h \in X$, alors a est un maximum local de f .

Lorsque $X = \mathbb{R}^n$, ces conditions portent sur le gradient $\nabla f(a)$ et la hessienne $(\nabla^2 f)(a)$.

Démonstration. Découle de la formule de Taylor à l'ordre $m = 1$ et $m = 2$. Si par exemple a est un minimum local, alors $f(a+h) \geq f(a)$ pour $\|h\|$ assez petit, d'où $(Df)(a)(h) \geq o_{h \rightarrow 0}(h)$, ce qui donne $(Df)(a) = 0$ en considérant h et $-h$. À l'ordre suivant cela donne $(D^2 f)(a)(h, h) \geq o_{h \rightarrow 0}(\|h\|^2)$ d'où $(D^2 f)(a)(h, h) \geq 0$. Réciproquement, si $(Df)(a) = 0$ et $(D^2 f)(a)(h, h) \geq c\|h\|^2$, $c > 0$, alors $f(a+h) - f(a) = (D^2 f)(a)(h, h) + o(\|h\|^2) \geq \|h\|^2(c + \varepsilon(h))$ donc a est un minimum local. □

- Géométriquement ou visuellement, il s'agit de convexité/concavité locale (minimum/maximum).
- La condition suffisante $(D^2 f)(a)(h, h) \geq c\|h\|^2$ ne fait vraiment sens que quand X est un Hilbert, ou plus précisément quand la norme est équivalente à une norme hilbertienne. En effet, comme on a aussi $(D^2 f)(a)(h, h) \leq C\|h\|^2$, la forme quadratique $(D^2 f)(a)$, définie positive, peut être utilisée pour introduire un produit scalaire sur X , qui engendre la même topologie que $\|\cdot\|$.
- Lorsque X est de dimension 1, les racines de $f'(a) = 0$ (points critiques) sont des extremas locaux de f dès que la dérivée seconde en a est non nulle. Ce n'est plus le cas en dimension ≥ 2 , car $(D^2 f)(a)$ peut être non nulle sans être positive (ou négative). Si $X = \mathbb{R}^n$ avec $n \geq 2$, la matrice hessienne de f en a peut avoir à la fois des valeurs propres < 0 et des valeurs propres > 0 , et on parle de point selle, géométriquement ou visuellement le graphe de f est une selle de cheval, convexe dans certaines directions et concave dans d'autres, empêchant l'extremalité locale. Exemple : $(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mapsto xy$ qui donne x^2 quand $y = x$ et $-x^2$ quand $y = -x$.

Dessin !

- Pour une matrice $n \times n$ symétrique A , il existe une constante $c > 0$ telle que $\langle Ah, h \rangle \geq c\|h\|^2$ pour tout $h \in \mathbb{R}^n$ ssi les valeurs propres de A sont > 0 . Le critère de Sylvester affirme que c'est le cas ssi les mineurs principaux de A sont tous > 0 .
- Plus généralement pour un point critique a de f au sens où $(Df)(a) = 0$, l'extremalité locale de a est arbitrée par les propriétés de $(D^m f)(a)$ où m est le premier entier tel que $(D^m f)(a) \neq 0$. Si m est impair, alors il n'y a pas d'extremum local, tandis que si m est pair, cela est possible.
- La recherche d'extremas de fonctions multivariées est une thématique centrale des mathématiques utilitaires : sciences des données, statistique, modélisation, ..., liée aux concepts fondamentaux d'optimisation et de moindres carrés. Cette recherche peut se faire de manière approchée avec des algorithmes, comme l'algorithme de descente de gradient et ses variantes, cf. [9] pour une synthèse récente et accessible en rapport avec l'apprentissage profond et les réseaux de neurones. Cette interaction naturelle, à la fois historique et actuelle, entre mathématiques et informatique s'inscrit dans le triangle mathématiques-informatique-physique, avec la physique des algorithmes stochastiques, à commencer par l'algorithme du recuit simulé et les algorithmes génétiques.

Remarque 8.3.18. Points critiques, ensembles de niveau, lemme de Sard, lemme de Morse.

Soit $f \in C^r(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$. L'ensemble $C \subset \mathbb{R}^n$ des points critiques de f est formé par les points où la matrice jacobienne de f est de rang $< m$. Le lemme de Sard ou théorème de (Morse-)Sard^a affirme notamment que si $r > \max(0, n - m)$ alors l'ensemble des valeurs critiques $f(C)$ est de mesure de Lebesgue nulle dans \mathbb{R}^m . Ce résultat de base de la théorie des singularités possède de nombreuses généralisations et raffinements, y compris pour des variétés banachiques par Stephen Smale. On prendra garde à ne pas confondre avec le lemme de Morse^b en topologie différentielle : si $f \in C^\infty(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$ telle que $\nabla f(a) = 0$ mais $\nabla^2 f(a) \neq 0$, alors l'ensemble de niveau associé à l'équation $f(x) = f(a)$ admet un système de coordonnées locales lisses : il existe un C^∞ difféomorphisme $\varphi : O \ni 0 \rightarrow O' \ni a$ tel que $\varphi(a) = 0$ et $(f \circ \varphi^{-1})(x) = f(a) - x_1^2 - \dots - x_\lambda^2 + x_{\lambda+1}^2 + \dots + x_n^2$, où λ est le nombre de valeurs propres ≥ 0 de $\nabla^2 f(a)$ (indice de Morse). Il s'agit du même registre que le théorème d'inversion locale et le théorème des fonctions implicites. La théorie de Morse étudie la topologie des variétés via les ensembles de niveau des fonctions dérivables définies sur la variété. Ce point de vue conduit à l'analyse topologique des données, reliée à la topologie algébrique.

a. Démontré par Anthony P. Morse en 1939 quand $m = 1$ et par Arthur Sard en 1942.

b. Démontré par Marston Morse, à ne pas confondre avec son contemporain Anthony P. Morse.

8.4 Théorème d'inversion locale³ et théorème des fonctions implicites

Lemme 8.4.1. de point fixe de Picard ou de Banach.

Si (X, d) est métrique complet non-vide et si $f : X \rightarrow X$ est une contraction, c'est-à-dire Lipschitz avec $\|f\|_{\text{Lip}} < 1$, alors elle admet un point fixe qui est unique : $\exists! x \in X : f(x) = x$.

Démonstration. Posons $c := \|f\|_{\text{Lip}} := \sup_{x \neq y} d(f(x), f(y))/d(x, y)$. Considérons la suite récurrente (x_n) définie par $x_{n+1} = f(x_n)$ avec une condition initiale $x_0 \in X$ quelconque. Alors pour tout $k \geq 0$,

$$d(x_{k+1}, x_k) = d(f(x_k), f(x_{k-1})) \leq cd(x_k, x_{k-1}) \leq \dots \leq c^k d(x_1, x_0)$$

donc pour tous $m, n \geq 0$, en utilisant le fait que f est une contraction ($c < 1$),

$$d(x_{n+m}, x_n) \leq \sum_{k=n}^{n+m-1} d(f(x_{k+1}), f(x_k)) \leq d(x_1, x_0) \sum_{k=n}^{n+m-1} c^k \leq \frac{c^n}{1-c} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0.$$

Donc (x_n) est de Cauchy, et comme X est complet, il existe $x \in X$ tel que $x_n \rightarrow x$. Comme f est Lipschitz, elle est continue, donc $f(x_n) \rightarrow f(x)$, et $x_{n+1} = f(x_n)$ donne enfin $f(x) = x$ (point fixe). Enfin si x et y sont deux points fixes alors $d(x, y) = d(f(x), f(y)) \leq cd(x, y) < d(x, y)$ si $x \neq y$, donc $x = y$. \square

3. Démontré par Charles Émile Picard et Édouard Jean-Baptiste Goursat notamment.

Lemme 8.4.2. Déformation Lipschitz de l'identité.

Soit X Banach, $O \subset X$ ouvert, $g : O \subset X \rightarrow X$ Lipschitz avec $c := \|g\|_{\text{Lip}} < 1$. Alors $f : x \mapsto x + g(x)$ est un homéomorphisme entre O et $f(O) \subset X$ qui est ouvert, et $\|f^{-1}\|_{\text{Lip}} \leq (1 - c)^{-1}$.

Démonstration. Comme $\|x' - x\| \leq \|f(x') - f(x)\| + \|g(x) - g(x')\| \leq \|f(x') - f(x)\| + c\|x' - x\|$, on a

$$\|f(x') - f(x)\| \geq (1 - c)\|x' - x\| \quad \text{pour tous } x, x' \in O.$$

Donc f est une bijection de O dans $f(O)$, Lipschitz et à inverse Lipschitz (on dit bi-Lipschitz). Il ne reste plus qu'à établir que $f(O)$ est ouvert, ce que nous allons faire au moyen du lemme 8.4.1 sur l'existence de point fixe. Soit $a \in O$, $b := f(a) \in f(O)$. Soit $r > 0$ tel que $\overline{B}(a, r) \subset O$. Montrons que $\overline{B}(b, (1 - c)r) \subset f(O)$. Pour ce faire, pour tout $y \in \overline{B}(b, (1 - c)r)$, considérons l'application $x \mapsto y - g(x)$. Cette application est c -Lipschitz car g l'est, et envoie $\overline{B}(a, r)$ dans elle-même car si $\|x - a\| \leq r$ alors

$$\|(y - g(x)) - a\| \leq \|y - b\| + \|g(x) + a - b\| = \|y - b\| + \|g(x) - g(a)\| \leq (1 - c)r + c\|x - a\| \leq r.$$

Comme $\overline{B}(a, r)$ est complet car fermé dans X complet, par le lemme 8.4.1, il existe un $x \in \overline{B}(a, r)$ tel que $x = y - g(x)$ (point fixe), c'est-à-dire tel que $y = f(x)$. Donc $\overline{B}(b, (1 - c)r) \subset f(\overline{B}(a, r)) \subset f(O)$. \square

Une fonction $I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ à dérivée non nulle en un point est localement inversible en ce point.

Ce phénomène élémentaire d'inversion locale reste valable dans les Banach :

Théorème 8.4.3. d'inversion locale.

Soient X et Y des Banach, $O \subset X$ un ouvert, et $a \in O$. Soit $f \in \mathcal{C}^m(O; Y)$, $m \geq 1$.

Si $(Df)(a)$ est une bijection à inverse borné $[(Df)(a)]^{-1} \in L(Y, X)$, alors il existe un ouvert $O' \subset X$ tel que $a \in O' \subset O$ et $f : O' \rightarrow f(O')$ est un homéomorphisme tel que $f^{-1} \in \mathcal{C}^m(f(O'), X)$.

En particulier $f : O' \rightarrow f(O')$ est un \mathcal{C}^m difféomorphisme, et pour tout $x \in O'$,

$$(Df^{-1})(f(x)) = [(Df)(x)]^{-1}.$$

Démonstration. Comme les bijections $(Df)(a) : X \rightarrow Y$ et $[(Df)(a)]^{-1} : Y \rightarrow X$ sont linéaires et continues, les espaces vectoriels X et Y sont isomorphes, et quitte à changer les normes en des normes équivalentes, on peut supposer sans perte de généralité que $X = Y$. De plus, quitte à considérer l'application $[(Df)(a)]^{-1} \circ f$, on peut supposer sans perte de généralité que $(Df)(a) = \text{id}$.

Comme Df est continue en a et $(Df)(a) = \text{id}$, pour un $c \in (0, 1)$ arbitraire, il existe $\rho_c > 0$ tel que

$$O' := O'_c := B(a, \rho_c) \subset \{x \in O : \|(Df)(x) - \text{id}\| < c\}.$$

Combiné avec l'inégalité des accroissements finis du lemme 8.2.1, on obtient que sur l'ouvert $B(a, \rho_c)$, l'application $g(x) := f(x) - x$ est Lipschitz et vérifie $\|g\|_{\text{Lip}} \leq c < 1$. Par le lemme 8.4.2, l'ensemble $f(O')$ est ouvert dans X , $f : O' \rightarrow f(O')$ est un homéomorphisme, et $\|f^{-1}\|_{\text{Lip}} \leq (1 - c)^{-1}$.

Montrons que $f^{-1} : f(O') \rightarrow O'$ est dérivable en $b := f(a)$ et que $(Df^{-1})(b) = \text{id}$. Pour ce faire, soit $O'_\varepsilon = B(a, \rho_\varepsilon)$ où ρ_ε est construit comme précédemment à partir de $c = \varepsilon$. Comme g et f^{-1} sont Lipschitz de constantes ε et $(1 - \varepsilon)^{-1}$, il vient, pour tout $y \in f(O'_\varepsilon)$,

$$\|(f^{-1}(y) - a) - (y - b)\| = \|g(f^{-1}(y)) - g(f^{-1}(b))\| \leq \varepsilon\|f^{-1}(y) - f^{-1}(b)\| \leq \varepsilon(1 - \varepsilon)^{-1}\|y - b\|.$$

Donc $f^{-1}(y) = a + (y - b) + o(\|y - b\|)$ quand $y \rightarrow b$, c'est-à-dire que $(Df^{-1})(b) = \text{id} = [(Df)(a)]^{-1}$.

Pour un $c \in (0, 1)$ arbitraire, on peut appliquer l'argument ci-dessus en tout point de $x \in O'_c$ car $(Df)(x)$ est inversible pour tout $x \in O'_c$. Donc la dérivée $(Df^{-1})(y) = [(Df)(x)]^{-1} = [(Df)(f^{-1}(y))]^{-1}$ est définie en tout point de $f(O'_c)$. De plus elle dépend de y continuellement car

$$Df^{-1} = \text{Inv} \circ (Df) \circ f^{-1}, \quad f(O'_c) \xrightarrow{f^{-1}} O'_c \xrightarrow{Df} L(X, Y) \xrightarrow{\text{Inv}} L(Y, X)$$

où $\text{Inv} : u \mapsto u^{-1}$, est la composée d'applications continues.

Finalement, pour $f \in \mathcal{C}^m(O \subset X, Y)$ avec $m \geq 2$, on peut utiliser un raisonnement par récurrence : si on sait que $f^{-1} \in \mathcal{C}^{m-1}(f(O'_c); X)$, alors la formule explicite pour Df^{-1} implique que Df^{-1} est $m - 1$ fois continuellement dérivable, c'est-à-dire que $f^{-1} \in \mathcal{C}^m(f(O'_c); X)$. \square

L'équation du cercle $x^2 + y^2 - 1 = 0$ est équivalente à la formule $y = \text{signe}(y)\sqrt{1 - x^2}$ qui est régulière, dans un voisinage des points (x, y) où $\partial_y(x^2 + y^2 - 1) = 2y \neq 0$. Le théorème suivant exprime le fait que ce phénomène des fonctions implicites reste valable dans un cadre général. En géométrie, il permet d'établir que les sous-variétés décrites par des équations sont en fait des variétés en fournissant des cartes.

Théorème 8.4.4. des fonctions implicites.

Soient X et Y des Banach. Soit $f : O \subset X \times Y \rightarrow Y$ une fonction \mathcal{C}^m , $m \geq 1$, où O est ouvert. Si $(x_0, y_0) \in O$ vérifie $f(x_0, y_0) = 0$ et $(D_y f)(x_0, y_0) \in L(Y)$ est inversible à inverse continu, alors il existe un voisinage ouvert produit $U \times V \subset O$ de (x_0, y_0) et une fonction \mathcal{C}^m $g : U \rightarrow V$ tels que

$$f(x, y) = 0 \Leftrightarrow y = g(x) \quad \text{pour tout } (x, y) \in U \times V.$$

Démonstration. Soit $\varphi : O \subset X \times Y \rightarrow X \times Y$ définie par

$$\varphi(x, y) := (x, f(x, y)).$$

L'application $(D\varphi)(x_0, y_0) \in L(X \times Y)$ est inversible : le corollaire 8.2.3 donne

$$(D\varphi)(x_0, y_0)(h_x, h_y) = (h_x, (D_x f)(x_0, y_0)(h_x) + (D_y f)(x_0, y_0)(h_y)),$$

et son inverse est donné par

$$(k_x, k_y) \mapsto (k_x, ((D_y f)(x_0, y_0))^{-1}(k_y - (D_x f)(x_0, y_0)(k_x))).$$

On peut donc appliquer le théorème 8.4.3 d'inversion locale à φ en $a = (x_0, y_0)$ pour obtenir un voisinage ouvert $O'_x \times O'_y$ de (x_0, y_0) dans $X \times Y$ tel que $\varphi(O'_x \times O'_y)$ est un ouvert de $X \times Y$ et φ est un \mathcal{C}^m difféomorphisme de $O'_x \times O'_y$ dans $\varphi(O'_x \times O'_y)$. Par définition, pour tout $(x, y) \in O'_x \times O'_y$, l'équation $f(x, y) = 0$ est équivalente à $\varphi(x, y) = (x, 0)$. Posons à présent

$$U := \{x \in O'_x : (x, 0) \in \varphi(O'_x \times O'_y)\} \quad \text{et} \quad V := O'_y.$$

Notons que U est ouvert dans X car $\varphi(O'_x \times O'_y)$ est ouvert dans $X \times Y$. Posons aussi, pour tout $x \in U$,

$$g(x) := \pi_Y \circ \varphi^{-1}(x, 0).$$

L'application g est \mathcal{C}^m par composition des applications \mathcal{C}^m que sont π_Y et φ^{-1} . □

Équations différentielles ordinaires (EDO)

Pour aller plus loin : [8], [10], [2], [14], cours du DMA d'analyse des équations aux dérivées partielles, mais aussi de processus stochastiques, et de systèmes dynamiques.

Les équations différentielles ordinaires sont partout en mathématiques et ailleurs : relation fondamentale de la dynamique, cinétique chimique, dynamique de population, circuit RLC, etc.

Soit X un Banach, qui va assez rapidement être \mathbb{R}^n , $I \subset \mathbb{R}$ un intervalle ouvert, $O \subset X$ un ouvert, et $f : I \times O \rightarrow X$ continue. Pour un $(t_0, x_0) \in I \times O$, on considère le problème de Cauchy

$$x'(t) = f(t, x(t)) \quad \text{avec} \quad x(t_0) = x_0. \quad (\text{EDO})$$

Il s'agit d'une équation différentielle ordinaire (EDO).

- Pour tout $t \in I$, $x \in O \mapsto f(t, x) \in X$ est un champ de vecteurs.
- Lorsque f ne dépend pas du temps t , on parle d'EDO autonome. On prend alors $I = \mathbb{R}$.
- Il est toujours possible de transformer (EDO) en une EDO autonome : rajouter le temps à l'espace $(t, x(t))' = (1, f(t, x(t))) =: g((t, x(t)))$, bien qu'artificiel, cela peut s'avérer parfois utile.
- Toute EDO d'ordre plus élevé $x_i^{(k)} = f(t, x(t), \dots, x^{(k-1)}(t))$ peut se réécrire en $X'(t) = F(t, X(t))$ où $X(t) := (x(t), \dots, x^{(k-1)}(t)) \in X^k$ et $F(t, a_0, \dots, a_{k-1}) := (a_1, \dots, a_{k-1}, f(t, a_0, \dots, a_{k-1}))$.
- Renverser le temps : $x'_-(t) = f_-(t, x)$, $x_-(t_0) = x_0$, où $x_-(t) := x(2t_0 - t)$ et $f_-(t, x) := f(2t_0 - t, x)$.

Définition 9.0.1. Solution locale.

Une solution locale de (EDO) est une fonction $x \in \mathcal{C}^1(J, X)$ où J est un intervalle ouvert tel que $t_0 \in J \subset I$, $x(J) \subset O$, et (EDO) a lieu pour tout $t \in J$.

Lemme 9.0.2. Formulation intégrale de l'EDO.

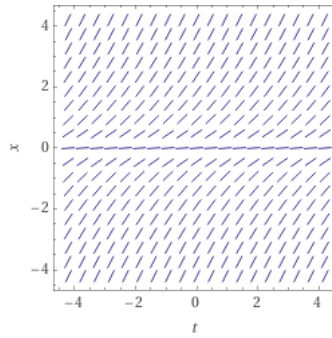
Une fonction x est solution locale sur J de (EDO) ssi $x \in \mathcal{C}^0(J, X)$, $x(J) \subset O$, et pour tout $t \in J$,

$$x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds \quad (\text{en particulier } x(t_0) = x_0) \quad (\text{EDOI})$$

En particulier l'équation différentielle ordinaire intégrale (EDOI) implique que $x \in \mathcal{C}^1(J, X)$.

Démonstration. Conséquence directe du théorème fondamental du calcul infinitésimal pour l'intégrale de Riemann des fonctions de la variable réelle à valeurs dans un Banach (remarque 8.2.2). \square

- (1) **Existence locale.** L'existence locale en (t_0, x_0) pour (EDO) signifie l'existence d'une solution de (EDO) définie sur un intervalle J tel que $t_0 \in J \subset I$. Le théorème de Peano (théorème 9.1.3) affirme l'existence locale quand X est de dimension finie. Le théorème de Cauchy–Lipschitz (théorème 9.1.1) affirme l'existence locale dans le cas où f est localement bornée et Lipschitz en la variable d'espace.
- (2) **Unicité locale.** Il y a unicité locale en (t_0, x_0) de (EDO) lorsque pour tout couple de solutions locales en (t_0, x_0) , disons sur J_1 et J_2 , il existe $J \subset J_1 \cap J_2$ tel que $t_0 \in J$ et les deux solutions coïncident sur J . Le théorème de Cauchy–Lipschitz (théorème 9.1.1) affirme l'unicité locale (en plus de l'existence locale) lorsque f est localement bornée et localement Lipschitz en la variable d'espace. Dans l'exemple autonome $x' = |x|^\alpha$, $0 < \alpha < 1$, $(t_0, x_0) = (0, 0)$, $x \equiv 0$ et $x(t) = ((1 - \alpha)t)^{1/(1-\alpha)}$ sont solution, donc pas d'unicité locale en $(0, 0)$. Notons que $f(t, x) = |x|^\alpha$ n'est pas localement Lipschitz en 0 en la variable d'espace alors que α est arbitrairement proche de 1, cela illustre la crucialité pour l'unicité de l'hypothèse de lipschitzianité de f en la variable d'espace.



Champ des pentes sur $I \times O = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ pour $x' = \sqrt{|x|}$.

- (3) **Solutions maximales.** Une solution locale de (EDO) sur un intervalle J est maximale lorsqu'elle ne peut pas être prolongée sur un intervalle plus grand. S'il y a unicité locale en tout point alors :
- deux solutions locales x_1 et x_2 sur J_1 et J_2 coïncident sur $J_1 \cap J_2$, et non plus seulement sur un $J \subset J_1 \cap J_2$. En effet, l'ensemble $J := \{t \in J_1 \cap J_2 : x_1(t) = x_2(t)\}$ est à la fois
 - non-vide : car il contient t_0
 - fermé dans $J_1 \cap J_2$ car séquentiellement fermé car x_1 et x_2 sont continues
 - ouvert dans $J_1 \cap J_2$ car si $t_1 \in J$ alors l'unicité locale en (t_1, y_1) où $y_1 := x_1(t_1) = x_2(t_1)$, fournit un voisinage ouvert de t_1 dans $J_1 \cap J_2$.
- Comme $J_1 \cap J_2$ est connexe, on en déduit que $J = J_1 \cap J_2$.
- en prenant la réunion des intervalles des solutions locales en (t_0, x_0) on obtient l'intervalle maximal d'existence $I_{\max} = I_{\max}(t_0, x_0)$ et une solution maximale $x_{\max} \in \mathcal{C}^1(I_{\max}, X)$ qui est unique.

▼ compléments

Exemple 9.0.3. autonome instructif.

Considérons l'EDO autonome $x' = |x|^\alpha$, sur $X = \mathbb{R}$, avec $\alpha \neq 0$ fixé.

- (a) Si $\alpha > 0$ alors $x \equiv 0$ est toujours solution, sur tout \mathbb{R} .
- (b) Si $\alpha = 1$ alors la solution est $x(t) = x_0 e^{\text{sign}(x_0)(t-t_0)}$. Meilleure situation possible : existence et unicité locale en tout point et $I_{\max} = \mathbb{R}$ pour toute solution.
- (c) Si $\alpha > 1$ alors une étude montre que la seule solution non identiquement nulle vérifie

$$x(t) = |(\alpha - 1)(T - t)|^{-1/(\alpha-1)} \text{sign}(T - t) \quad \text{où} \quad T = T_{t_0, x_0} \in \mathbb{R}.$$

On a toujours existence et unicité locale en tout point mais $I_{\max} = (-\infty, T)$ pour les solutions telles que $x_0 > 0$ tandis que $I_{\max} = (T, +\infty)$ pour les solutions telles que $x_0 < 0$.

- (d) Si $0 < \alpha < 1$ alors les solutions locales sont, pour $x_0 \neq 0$,

$$x(t) = |(1 - \alpha)(t - T)|^{1/(1-\alpha)} \text{sign}(t - T) \quad \text{où} \quad T = T_{t_0, x_0} \in \mathbb{R}.$$

En revanche il n'y a pas d'unicité locale si $x_0 = 0$, et dans ce cas chaque solution locale peut être étendue en une solution sur $I = \mathbb{R}$, et on ne peut pas parler de I_{\max} car cette extension n'est pas unique. Notons que $f(x) = |x|^\alpha$ est α -Hölder mais n'est pas Lipschitz en $x = 0$, et ceci illustre la crucialité de la régularité Lipschitz de f en espace pour l'unicité locale.

- (e) Si $\alpha < 0$ alors la fonction f de l'EDO est définie sur $\mathbb{R} \setminus \{0\}$, les solutions sont données par les formules du cas $0 < \alpha < 1$ et $I_{\max} = (T, +\infty)$ ou $I_{\max} = (-\infty, T)$ selon le signe de x_0 . La situation est similaire au cas $\alpha > 1$ sauf qu'au lieu de l'explosion $x(t) \rightarrow \pm\infty$ quand $t \rightarrow T$, on a $x(t) \rightarrow 0 \notin \mathbb{R} \setminus \{0\}$ quand $t \rightarrow T$.

▲ compléments

9.1 Théorème de Cauchy–Lipschitz et théorème de Peano

Théorème 9.1.1. de Cauchy–Lipschitz et itération de Picard.

Supposons que f dans (EDO) est localement bornée (automatique : f est continue), et localement Lipschitz en x en (t_0, x_0) : il existe $\tau, \rho, M, L > 0$, tels que $\overline{B}(t_0, \tau) \times \overline{B}(x_0, \rho) \subset I \times O$ et :

- $\|f(t, x)\| \leq M$ pour tout $(t, x) \in \overline{B}(t_0, \tau) \times \overline{B}(x_0, \rho)$
- $\|f(t, x) - f(t, y)\| \leq L\|x - y\|$ pour tout $t \in \overline{B}(t_0, \tau)$ et tous $x, y \in \overline{B}(x_0, \rho)$.

Alors, pour tout $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M})$, en notant $I_\varepsilon := (t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon)$, on a :

- existence et unicité : il existe une unique solution x sur I_ε , et il y a unicité locale en (t_0, x_0) .
- constructibilité par itération de Picard : $x^{(0)} := x_0$, $x^{(n+1)} := Ax^{(n)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x$ dans $\mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, X)$ où

$$(Ax)(t) := x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds.$$

On parle aussi de théorème de Picard ou de théorème de Picard-Lindelöf.

Le paramètre ε et donc l'intervalle I_ε ne dépendent pas¹ de la constante de Lipschitz L .

La preuve reste essentiellement valable pour les équations différentielles stochastiques (EDS).

Démonstration. Soit pour l'instant $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M}, \frac{1}{L})$, $\kappa := \varepsilon L < 1$, et $I_\varepsilon := (t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon)$. Soit

$$A : x \in \mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, \overline{B}(x_0, \rho)) \mapsto Ax \in \mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, X), \quad (Ax)(t) := x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds.$$

Alors A envoie l'espace de Banach $\mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, \overline{B}(x_0, \rho))$ (norme uniforme) dans lui-même² car pour tout $t \in \overline{I_\varepsilon}$,

$$\|(Ax)(t) - x_0\| \leq |t - t_0| M \leq \rho.$$

D'autre part A est une contraction : $\|A\|_{\text{Lip}} \leq \kappa < 1$, car pour tous $x, y \in \mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, \overline{B}(x_0, \rho))$ et tout $t \in \overline{I_\varepsilon}$,

$$\|(Ax)(t) - (Ay)(t)\| \leq \left| \int_{t_0}^t \|f(t, x(s)) - f(t, y(s))\| ds \right| \leq |t - t_0| L \sup_{s \in \overline{I_\varepsilon}} \|x(s) - y(s)\| \leq \kappa \|x - y\|.$$

Le théorème de point fixe de Picard-Banach (lemme 8.4.1) donne un unique point fixe $x \in \mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, \overline{B}(x_0, \rho))$, or $Ax = x$ n'est rien d'autre que la formulation intégrale (EDOI) de (EDO). Il y a donc existence locale sur I_ε dès que $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M}, \frac{1}{L})$. Nous allons maintenant nous débarrasser de la dépendance en L .

Rafinons l'argument de point fixe. La méthode, classique en analyse, consiste à itérer l'approche précédente, en anglais on parle de *bootstrap*. Soit à présent $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M})$, choisis indépendamment de L , et $I_\varepsilon := (t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon)$. L'opérateur A précédent envoie l'espace de Banach $\mathcal{C}(\overline{I_\varepsilon}, \overline{B}(x_0, \rho))$ (norme uniforme) dans lui-même. Pour tout $t \in [-\varepsilon, \varepsilon]$, tous $x, y \in \mathcal{C}([t_0 - t, t_0 + t], \overline{B}(x_0, \rho))$ et tout $n \geq 0$, on a

$$\|(A^n x)(t) - (A^n y)(t)\| \leq \frac{L^n |t - t_0|^n}{n!} \|x - y\|.$$

En effet, par récurrence sur n , cela est vrai pour $n = 0$ car $A^0 := \text{id}$, et si cela est vrai pour $n \geq 0$ alors

$$\|(A^{n+1} x)(t) - (A^{n+1} y)(t)\| \leq L \left| \int_{t_0}^t \|(A^n x)(s) - (A^n y)(s)\| ds \right| \leq \frac{L^{n+1} |t - t_0|^{n+1}}{(n+1)!} \|x - y\|.$$

Donc $\|A^n\|_{\text{Lip}} \leq \frac{L^n \varepsilon^n}{n!} \rightarrow 0$ quand $n \rightarrow \infty$ (Stirling : $n! \sim \sqrt{2\pi n} (n/e)^n$). Donc A^n est une contraction pour n assez grand : $\|A^n\|_{\text{Lip}} < 1$, et possède donc un point fixe, unique. Il en va de même pour A car si x est le point fixe de A^n alors Ax est aussi point fixe de A^n car $A^n Ax = AA^n x = Ax$ et comme A^n a un unique point fixe, il vient que $Ax = x$, d'autre part tout point fixe de A est point fixe de A^n , donc A a un point fixe, unique. On a donc existence et unicité pour (EDO) sur I_ε pour tout $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M})$.

L'unicité sur I_ε donne l'unicité locale en (t_0, x_0) car ε peut être pris arbitrairement petit. □

Remarque 9.1.2. Itération de Picard, schéma d'Euler, méthodes de Runge-Kutta.

L'approximation numérique de la solution de (EDO) peut être menée en discrétisant le temps $t_{k+1} = t_k + \Delta t$, et en discrétisant soit l'intégrale dans (EDOI) (discrétisation de l'itération de Picard) ou bien la dérivée dans (EDO) avec par exemple le schéma d'Euler

$$x_{t_{k+1}} = x_{t_k} + f(t_k, x_{t_k})$$

qui consiste à se promener par petits sauts dans un champ de vecteurs. Ces algorithmes d'approxima-

1. C'est donc la finitude de L qui compte plutôt que sa valeur : $L := \sup_{t \in \overline{B}(t_0, \tau)} \sup_{x \neq y \in \overline{B}(x_0, \rho)} \frac{\|f(x) - f(y)\|}{\|x - y\|} < \infty$.
2. On dit parfois que $\overline{B}(t_0, \tau) \times \overline{B}(x_0, \rho)$ est un cylindre de sécurité car la solution n'en sort pas.

tion ont été explorés notamment par Carl Runge et Wilhelm Kutta vers 1900, on parle de méthodes de Runge–Kutta. Plus généralement, l'analyse numérique des EDO/EDP fait appel à des méthodes ou schémas de discrétisation d'intégrales (volumes finis) ou de dérivées partielles (différences finies), ou exploite une formulation variationnelle (éléments finis), et conduit aux concepts de schéma explicite/implicite, de stabilité, de consistance, et de convergence.

Théorème 9.1.3. de Peano.

Si X est localement compact ($X = \mathbb{R}^n$) alors il y a existence locale de solution pour (EDO).

Attention : à ce degré de généralité, il n'y a pas forcément unicité locale.

On parle parfois de théorème de Cauchy–Peano, symétriquement au théorème de Cauchy–Lipschitz.

Par rapport à Cauchy–Lipschitz : moins d'hypothèses sur f mais moins de conclusion sur x .

L'intervalle sur lequel est définie la solution est le même que pour le théorème de Cauchy–Lipschitz.

Démonstration. Comme O est ouvert, f est continue, et X est localement compact ; il existe $\tau, \rho > 0$ tels que $K := \overline{B}(t_0, \tau) \times \overline{B}(x_0, \rho) \subset O$ est compact, et $M := \sup_{(t,x) \in K} \|f(t, x)\| < \infty$. Par le théorème de Stone–Weierstrass (théorème 5.3.2) appliqué à chacune des $1 + n$ fonctions coordonnées de f qui sont dans $\mathcal{C}(K \subset \mathbb{R}^{1+n}, \mathbb{R})$, il existe une suite (f_k) de fonctions Lipschitz $K \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ convergeant uniformément vers f sur K (un polynôme est Lipschitz sur tout compact). Sans perte de généralité, on peut supposer que $M' := \sup_k \sup_{(t,x) \in K} \|f_k(t, x)\| \leq (1 + \eta)M$ pour $\eta > 0$ arbitrairement petit. Pour tout k , le théorème de Cauchy–Lipschitz (théorème 9.1.1) donne une solution $x_k \in \mathcal{C}(\overline{I}_\varepsilon, \overline{B}(x_0, \rho))$ de (EDO) sur $I_\varepsilon = (t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon)$, pour tout $\varepsilon < \min(\tau, \frac{\rho}{M'})$, intervalle qui ne dépend pas de k .

La famille des fonctions (x_k) est ponctuellement compacte car les x_k sont toutes à valeur dans le compact $\overline{B}(x_0, \rho) \subset \mathbb{R}^n$, et uniformément équicontinue car $\|x_k(t) - x_k(s)\| \leq 2M|t - s|$ pour tous $s, t \in \overline{I}_\varepsilon$, donc par le théorème de Arzelà–Ascoli (théorème 5.2.1), elles forment une famille relativement compacte de $\mathcal{C}(\overline{I}_\varepsilon, \overline{B}(x_0, \rho))$. En particulier, il existe une sous-suite $(x_{\varphi(k)})$ qui converge quand $k \rightarrow \infty$ vers une fonction x , dans $\mathcal{C}(\overline{I}_\varepsilon, \overline{B}(x_0, \rho))$. Or l'équation $A_k x_k = x_k$ où A_k est l'opérateur A avec f_k au lieu de f dans l'itération de Picard permet d'obtenir que $Ax = x$ grâce à la convergence uniforme $x_{\varphi(k)} \rightarrow x$ et à l'équicontinuité de (f_k) qui provient par ailleurs du théorème d'Arzelà–Ascoli pour (f_k) ! \square

- La preuve est emblématique des techniques d'approximation et d'extraction de sous-suites, pour l'analyse des équations aux dérivées partielles.
- Une preuve alternative, plus connue, du théorème de Peano consiste à approcher la solution par une fonction affine par morceaux associée à un schéma d'Euler de l'équation différentielle ordinaire, puis à procéder par extraction de sous-suite grâce au théorème de Arzelà–Ascoli. Dans ce cas il n'y a pas de réduction au théorème de Cauchy–Lipschitz via le théorème de Stone–Weierstrass.
- Les preuves du théorème de Peano font appel à un argument de compacité qui n'est plus disponible quand X est de dimension infinie, et il existe des contre-exemples notamment de Dieudonné [11]. Il est possible de restaurer le théorème en dimension infinie en imposant par exemple à f d'être compacte : les images par f des boules fermées sont relativement compactes dans X .
- Le théorème de Peano possède des généralisations comme le théorème d'existence de Carathéodory (existence locale sous condition de continuité en temps et mesurabilité en espace). Par ailleurs un théorème d'Okamura donne une condition nécessaire et suffisante pour l'unicité.

9.2 Solutions globales et lemme de Grönwall

Une solution maximale de (EDO) est globale lorsque $I_{\max} = I$.

Rappelons que $I = \mathbb{R}$ dans le cas autonome où f ne dépend pas du temps.

Théorème 9.2.1. Explosion au bord des solutions maximales.

Supposons qu'il y a existence et unicité locales pour (EDO) en tout point de $I \times O$.

Soit x une solution maximale de (EDO) et $I_{\max} \subset I$ son intervalle de définition.

- Si $T_{\max} := \sup I_{\max} < \sup I$ alors x explose (sort de tout compact) au bord droit de I_{\max} : pour tout compact $K \subset O$, il existe $T_K < T_{\max}$ tel que $x(t) \notin K$ pour tout $t > T_K$.
- Si $T_{\min} := \inf I_{\max} > \inf I$ alors x explose (sort de tout compact) au bord gauche de I_{\max} : pour tout compact $K \subset O$, il existe $T_K > T_{\min}$ tel que $x(t) \notin K$ pour tout $t < T_K$.

L'hypothèse est vérifiée lorsque celles du théorème 9.1.1 de Cauchy–Lipschitz le sont en tout point.

Lorsque X est de dimension finie ($X = \mathbb{R}^n$), le complémentaire des compacts forment une base de voisinage de l'infini donc la sortie de tout compact signifie $\|x(t)\| \rightarrow \infty$ quand $t \rightarrow T_{\max}$ ou $T \rightarrow T_{\min}$. En revanche, il existe des cas où X est de dimension infinie, $\sup I_{\max} < \sup I$, mais $x(t)$ reste bornée lorsque $t \rightarrow T_{\max}$, et ceci est du au caractère local des hypothèses du théorème de Cauchy–Lipschitz, cf. [11].

Démonstration. Par renversement du temps, les deux cas sont équivalents, et il suffit de traiter le premier par exemple. Supposons que $T_{\max} < \sup I$. Soit $K \subset O$ un compact. Supposons par l'absurde qu'il existe (t_n) telle que $t_n \nearrow T$ et $x_n := x(t_n) \in K$. Comme K est compact dans X métrique, il existe une sous-suite convergente $x_{\varphi(n)} \rightarrow x_* \in K \subset O$. En utilisant l'hypothèse d'existence et d'unicité locales au point (T_{\max}, x_*) , on en déduit l'existence d'une solution locale sur un intervalle $(T_{\max} - \varepsilon, T_{\max} + \varepsilon)$ avec un $\varepsilon > 0$ qui ne dépend pas de (t_n, x_n) . Or pour n assez grand, on a $T_{\max} - t_n < \varepsilon$, ce qui permet de prolonger la solution maximale x au-delà de son intervalle maximal I_{\max} de définition, contradiction. \square

Le lemme fondamental suivant et ses variantes sont essentiels pour l'étude des EDO.

Lemme 9.2.2. de Grönwall ^a.

^a. Démontré à l'origine par Thomas Hakon Grönwall vers 1919. Il en existe des variantes différentielles ou intégrales, à coefficients variables en temps et signés, et des extensions non-linéaires (inégalité de Bihari–LaSalle).

Si $u \in C([0, T], \mathbb{R})$, et, pour des constantes $a \geq 0$ et $c \in \mathbb{R}$ et pour tout $t \in [0, T]$,

$$u(t) \leq c + a \int_0^t u(s) ds \text{ pour tout } t \in [0, T], \quad \text{alors } u(t) \leq ce^{at} \text{ pour tout } t \in [0, T].$$

Plus généralement (ou en particulier) si $v \in C([0, T], \mathbb{R})$, et si pour des constantes $a > 0$, $b, c \in \mathbb{R}$

$$v(t) \leq c + \int_0^t (av(s) + b) ds \text{ pour tout } t \in [0, T], \quad \text{alors } v(t) + \frac{b}{a} \leq (c + \frac{b}{a})e^{at} \text{ pour tout } t \in [0, T].$$

Autrement dit, la version intégrale de l'inégalité différentielle $u' \leq au$, $u(0) \leq c$, permet de comparer u avec la solution de l'équation différentielle de $u' = au$, $u(0) = c$, qui est l'exponentielle $t \mapsto ce^{ta}$.

Démonstration. On itère la condition (*bootstrap!*), ce qui donne, par récurrence sur $n \geq 0$,

$$u(t) \leq c + c(at) + \dots + c \frac{(at)^n}{n!} + a^{n+1} \int_0^{t_0} \dots \int_0^{t_n} u(t_{n+1}) dt_1 \dots dt_{n+1}, \text{ pour tout } t \in [0, T] \text{ } (t_0 := t).$$

Le dernier terme est borné par $\|u\|_{\infty} \frac{(at)^{n+1}}{(n+1)!} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$. Pour le « plus généralement », on pose $u = v + \frac{b}{a}$. \square

Théorème 9.2.3. Condition suffisante pour la globalité des solutions maximale.

Si $\sup_{t \in J} L_t < \infty$ pour tout intervalle borné $J \subset I$ où $L_t := \sup_{\substack{x, y \in X \\ x \neq y}} \frac{\|f(t, x) - f(t, y)\|}{\|x - y\|}$, alors :

- il y a existence et unicité locales pour (EDO) en tout point de $I \times O$
- toute solution maximale de (EDO) est globale : $I_{\max} = I$.

Démonstration. On peut supposer sans perte de généralité que f est globalement Lipschitz :

$$L := \sup_{t \in I} \sup_{\substack{x, y \in X \\ x \neq y}} \frac{\|f(t, x) - f(t, y)\|}{\|x - y\|} < \infty,$$

en appliquant le résultat sur un intervalle borné de plus en plus grand.

Le théorème 9.1.1 de Cauchy–Lipschitz donne existence et unicité locales pour (EDO) en tout point de $I \times O$. Soit à présent $x \in C^1(I_{\max}, X)$ la solution maximale de (EDO). Supposons par l'absurde que $T_{\max} := \sup I_{\max} < \sup I$, en particulier $T_{\max} < \infty$. Pour tout $t \in [t_0, T_{\max})$, soit

$$v(t) := \|x(t) - x_0\|.$$

Notons que $v(t_0) = 0$. Comme f est globalement Lipschitz, on a

$$\begin{aligned}\|x'(t)\| &= \|f(t, x(t))\| \leq \|f(t, x(t)) - f(t, x_0)\| + \|f(t, x_0)\| \\ &= L\|x(t) - x_0\| + \|f(t, x_0)\| \\ &\leq Lv(t) + C\end{aligned}$$

où $C := \sup_{t \in [t_0, T_{\max}]} \|f(t, x_0)\| < \infty$ car $t \mapsto f(t, x_0)$ est continue. Donc pour tout $t \in [t_0, T_{\max})$,

$$v(t) - v(t_0) \leq \int_{t_0}^t (Lv(s) + C) ds.$$

En effet, en utilisant (EDO), il est tentant d'écrire $v'(t) \leq \|x'(t)\|$, mais la dérivabilité de v n'est pas évidente, cependant en utilisant (EDO) et le fait que $t \geq t_0$ on obtient

$$v(t) - v(t_0) = v(t) = \|x(t) - x_0\| \leq \int_{t_0}^t \|f(s, x(s))\| ds \leq \int_{t_0}^t (Lv(s) + C) ds.$$

Alternativement, on passe par les sommes de Riemann : pour toute partition $s_0 := t_0 < s_1 < \dots < s_n := t$ du segment $[t_0, t]$, grâce à l'inégalité triangulaire puis à l'inégalité des accroissements finis (lemme 8.2.1)

$$\begin{aligned}v(s_{k+1}) - v(s_k) &= \|x(s_{k+1}) - x_0\| - \|x(s_k) - x_0\| \leq \|x(s_{k+1}) - x(s_k)\| \leq (s_{k+1} - s_k) \max_{s \in [s_k, s_{k+1}]} \|x'(s)\| \\ &\leq (s_{k+1} - s_k) \max_{s \in [s_k, s_{k+1}]} (Lv(s) + C),\end{aligned}$$

d'où $v(t) - v(t_0) \leq (s_{k+1} - s_k) \sum_{k=0}^{n-1} \max_{s \in [s_k, s_{k+1}]} (Lv(s) + C)$, d'où l'inégalité intégrale.

Ensuite, le lemme de Grönwall (lemme 9.2.2) donne

$$v(t) \leq \frac{C}{L} (e^{L(t-t_0)} - 1) \text{ pour tout } t \in [t_0, T_{\max}).$$

En particulier $\|v(t)\|$ reste bornée quand $t \rightarrow T_{\max}$, ce qui contredit le théorème 9.2.1 sur l'explosion au bord des solutions maximales, au moins quand X est de dimension finie.

Quand X est de dimension infinie, comme f est globalement Lipschitz, la fonction

$$t \mapsto \|f(t, x)\| \leq L(\|x - x(t)\| + \|x(t)\|) + C$$

est uniformément bornée sur un voisinage fixé de la trajectoire de la solution $(t, x(t))$ quand t est dans un voisinage de T_{\max} , mais alors le théorème 9.1.1 de Cauchy–Lipschitz s'appliquerait avec M uniforme en t , ce qui permettrait pour t arbitrairement proche de T_{\max} de construire une solution sur $(t - \varepsilon, t + \varepsilon)$ avec ε qui ne dépend pas de t , d'où une contradiction avec la maximalité de la solution x .

Quand X est Hilbert, il est commode et considérer la fonction $w(t) := \|x(t) - x_0\|^2$, $t \in [t_0, T_{\max})$ au lieu de $u(t) := \|x(t) - x_0\|$, qui a l'avantage d'être dérivable. Par l'inégalité de Cauchy–Schwarz,

$$w'(t) = 2\langle x'(t), x(t) - x_0 \rangle \leq 2\|x'(t)\|\|x(t) - x_0\| = 2\|x'(t)\|w(t)$$

et donc, en utilisant l'estimée antérieure sur $\|x'(t)\|$ et l'inégalité $2ab \leq a^2 + b^2$,

$$w'(t) \leq 2(L\|x(t) - x_0\| + C)\|x(t) - x_0\| \leq (2L + 1)w(t) + C^2,$$

et il ne reste plus qu'à utiliser le lemme de Grönwall et raisonner comme précédemment. \square

Théorème 9.2.4. Une conséquence du lemme de Grönwall.

Si x_1 et x_2 sont des solutions de (EDO) sur I_1 et I_2 avec $x_1(t_0) = x_{0,1}$ et $x_2(t_0) = x_{0,2}$ et telles que pour une constante $C > 0$ et tout $t \in I_1 \cap I_2$,

$$\|f(t, x_1(t)) - f(t, x_2(t))\| \leq C\|x_1(t) - x_2(t)\|,$$

alors pour tout $t \in I_1 \cap I_2$,

$$\|x_1(t) - x_2(t)\| \leq e^{C|t-t_0|} \|x_{0,1} - x_{0,2}\|.$$

Démonstration. En effet, en posant $u(t) := \|x_1(t) - x_2(t)\|$ et en procédant comme dans la preuve du théorème 9.2.3 de globalité des solutions maximales, on obtient, pour tout $t > t_0$,

$$u(t) - u(0) \leq \int_{t_0}^t \|x'_1(s) - x'_2(s)\| ds \leq \int_{t_0}^t Cu(s) ds,$$

d'où $u(t) \leq u(0)e^{C(t-t_0)}$ (lemme 9.2.2 de Grönwall). Idem pour $t < t_0$ par renversement du temps. \square

Remarque 9.2.5. Représentation graphique.

- Si on conçoit $x(t)$ comme la position d'un mobile dans $O \subset X$ à l'instant t , alors la quantité $x'(t) = f(t, x(t))$ est sa vitesse à l'instant t , c'est un vecteur, élément de X . L'espace X sert donc à la fois à coder la position et la vitesse. Seule la position est contrainte par O . L'ensemble O est appelé espace d'états ou espace des phases. Pour tout $t \in I$, on représente $f(t, \cdot)$ comme un champ de vecteurs (de X) sur $O \subset X$.
- L'EDO est autonome quand ce champ de vecteurs ne dépend pas du temps t , et dans ce cas on représente les trajectoires des solutions par des courbes paramétrées (par le temps) tracées sur O , traditionnellement appelées courbes intégrales, dont le vecteur vitesse (forcément tangent à la courbe) est donné par le champ de vecteur, ce qui indique la manière de les parcourir. Cela est particulièrement agréable à visualiser quand $\dim(X) = 2$.
- Lorsque l'EDO n'est pas forcément autonome, le champ de vecteurs évolue au cours du temps, et on représente les solutions par leur courbe représentative dans l'espace $I \times O \subset \mathbb{R} \times X$. Un schéma d'Euler correspond, à partir d'un point x_0 dans O au temps t_0 , de suivre linéairement le vecteur $f(t_0, x_0)$ pendant un temps Δt , ce qui donne $t_1 = t_0 + \Delta t$ et $x_1 = x_0 + (\Delta t)f(t_0, x_0)$, puis de suivre linéairement le vecteur $f(t_1, x_1)$ pendant un temps Δt , etc. L'usage d'un pas de temps Δt adaptatif permet d'éviter la sortie de O . Lorsque $\dim(X) = 1$, on a coutume de représenter f sous forme de champ des pentes sur \mathbb{R}^2 , avec t en abscisse, x en ordonnée, et de petites pentes régulièrement espacées. Le cas autonome correspond alors à une invariance par translation horizontale. Les pentes des courbes représentatives des solutions sont données par le champ des pentes.
- Sous les hypothèses du théorème 9.2.3 :
 - Les courbes représentatives des solutions ne peuvent pas se croiser et $I \times O$ est partitionné en courbes représentatives des solutions maximales (existence et unicité). Dans le cas autonome, les trajectoires des solutions (courbes paramétrées sur O) ne peuvent pas se croiser, O est partitionné en trajectoires des solutions maximales, et cette représentation est appelée diagramme des phases de l'EDO autonome.
 - Les solutions explosent en espace aux bords finis de l'intervalle temporel maximal de définition (théorèmes 9.2.1 et 9.2.3). Aux bords infinis, elles peuvent exploser ou non.

Exemple 9.2.6. Cas autonome, cas d'une équation de Riccati.

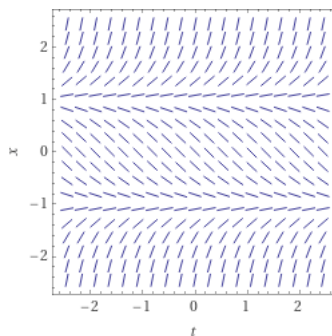
Considérons l'équation autonome de Riccati $x'(t) = (x(t))^2 - 1$ dans $I \times X = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$.

- On dispose de deux solutions constantes $x(t) \equiv \pm 1$.
- Si $x_0 \in (-1, 1)$ alors en raison de l'unicité locale, la solution ne peut pas croiser les lignes ± 1 , elle reste donc bornée, elle est donc globale c'est-à-dire qu'elle existe pour tout $t \in \mathbb{R}$.
- En fait, toutes les solutions de cette équation s'écrivent

$$x(t) = \frac{1 + ce^{2t}}{1 - ce^{2t}}, \quad \text{où } c := \frac{x(0) - 1}{x(0) + 1} \in \mathbb{R} \cup \{\infty\}.$$

Pour le voir, écrire $\frac{x'(t)}{x^2(t)-1} = 1$, d'où $\log \frac{x^2(t)-1}{x^2(0)-1} = 2t$.

- Si $x_0 > 1$ ou si $x_0 < -1$, alors la solution explose en temps fini.



Champ des pentes sur $I \times O = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ pour $x' = x^2 - 1$.

9.3 Équations différentielles linéaires, résolvante, formule de Duhamel

Dans cette section, on considère l'équation différentielle linéaire

$$x'(t) = A(t)x(t) + b(t), \quad t \in I, \quad x(t_0) = x_0 \quad (\text{EDOL})$$

où $I \subset \mathbb{R}$, $A \in \mathcal{C}(I, L(X))$ et $b \in \mathcal{C}(I, X)$, $t_0 \in I$, $x_0 \in X$. Il s'agit d'un cas particulier de (EDO) avec $O = X$ et $f(t, x) = A(t)x + b(t)$. Lorsque $X = \mathbb{R}^n$ (vecteurs colonne) on identifie $L(X) \equiv \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Théorème 9.3.1. Résolvante et formule de Duhamel.

- Toute solution maximale de (EDOL) est globale.
- L'équation différentielle ordinaire, posée dans $L(X)$,

$$R'_{t_0}(t) = A(t)R_{t_0}(t), \quad R_{t_0}(t_0) = \text{id},$$

admet une unique solution globale R_{t_0} , appelée résolvante de (EDOL). On note

$$R(t, t_0) := R_{t_0}(t).$$

Dans le cas où A est constante, on a

$$R(t, t_0) = \exp((t - t_0)A) := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n}{n!} (t - t_0)^n.$$

- Pour tout $t_1, t_2, t_3 \in I$, $R(t_3, t_1) = R(t_3, t_2)R(t_2, t_1)$. En particulier, pour tous $s, t \in I$,

$$R(s, t)R(t, s) = \text{id} \quad \text{c'est-à-dire} \quad R(s, t)^{-1} = R(t, s).$$

- Formule de Duhamel : l'unique solution globale de (EDOL) est donnée par

$$x(t) = R(t, t_0)x_0 + \int_{t_0}^t R(t, s)b(s)ds, \quad t \in I.$$

La formule de Duhamel fait apparaître clairement que la solution dépend linéairement de x_0 et b .

Dans le cas homogène $b \equiv 0$, on a tout simplement $x(t) = R(t, t_0)x_0$.

Démonstration.

- Comme $f(t, x) = A(t)x + b(t)$ est linéaire et continue en la variable d'espace x , elle est globalement Lipschitz en la variable d'espace et cette constante de Lipschitz, la norme de $A(t)$, dépend continuellement de t . Donc par le théorème 9.2.3, toute solution maximale est globale.
- Cas particulier de (EDOL). On vérifie que l'exponentielle est bien solution dans le cas constant.
- Les deux membres résolvent l'EDO $R'(t) = A(t)R(t)$ en t_3 avec même valeur en $t_3 = t_2$.
- L'identité $\partial_t \int_{t_0}^t a(t, s)ds = a(t, t) + \int_{t_0}^t \partial_1 a(t, s)ds$, l'item précédent, et $R(t, t) = \text{id}$, donnent

$$x'(t) = A(t)R(t, t_0)x_0 + R(t, t)b(t) + \int_{t_0}^t A(t)R(t, s)b(s)ds = A(t)x(t) + b(t),$$

et l'unicité globale de (EDOL) donne l'égalité souhaitée. On a utilisé la continuité de $A(t)$ et le fait que l'intégrale est une limite de sommes finies pour commuter les deux.

La formule de Duhamel peut également être obtenue par la méthode de variation de la constante d'Euler et Lagrange. En effet, à partir de la solution $R(t, t_0)x_0$ de l'équation homogène, on cherche une solution de l'équation inhomogène sous la forme $x(t) = R(t, t_0)y(t)$. Elle vérifie alors d'une part $x'(t) = R'(t, t_0)y(t) + R(t, t_0)y'(t)$, qui doit être égal d'autre part à $A(t)R(t, t_0)y(t) + b(t)$, d'où $R(t, t_0)y'(t) = b(t)$, d'où $y(t) = y(t_0) + \int_{t_0}^t R(t_0, s)b(s)ds$, tandis que $y(t_0) = R(t_0, t)x_0$.

□

La formule $R(t, t_0) = \exp \int_{t_0}^t A(s)ds$ n'a pas lieu en général quand A n'est pas constante, mais on dispose du résultat plus faible suivant, où la non-commutativité est effacée par la cyclicité de la trace :

Théorème 9.3.2. Formule du déterminant de la résolvante.

Lorsque $X = \mathbb{K}^n$, on a, pour tous $t_0, t \in I$,

$$\det(R(t, t_0)) = \exp \int_{t_0}^t \text{Tr}(A(s)) ds.$$

Démonstration. Comme $X = \mathbb{K}^n$, $R(t_0, t) = [c_1(t), \dots, c_n(t)]$ est une matrice, sa i -ème colonne c_i est solution de $c_i'(t) = A(t)c_i(t)$, $c_i(t_0) = e_i$. Comme \det est multilinéaire et $R(t, t_0)^{-1} = R(t_0, t)$, on a

$$\begin{aligned} \frac{\det(R(t, t_0))'}{\det(R(t, t_0))} &= \sum_{i=1}^n \det(R(t_0, t)[c_1(t), \dots, c_{i-1}(t), A(t)c_i(t), c_{i+1}(t), \dots, c_n(t)]) \\ &= \sum_{i=1}^n \det([e_1, \dots, e_{i-1}, R(t_0, t)A(t)R(t, t_0)e_i, e_{i+1}, \dots, e_n]) \\ &= \text{Tr}(R(t_0, t)A(t)R(t, t_0)) \\ &= \text{Tr}(A(t)), \end{aligned}$$

d'où le résultat en tenant compte de la condition initiale $R(t_0, t_0) = \text{id}$.

Notons que par linéarité en la i -colonne, la forme linéaire $v \in \mathbb{K}^n \mapsto \ell(v) := [e_1, \dots, e_{i-1}, v, e_{i+1}, \dots, e_n]$ vérifie³ $\ell(v) = \sum_{i=1}^n v_i \ell(e_i) = v_i$, car $\ell(e_i) = 1$ et $\ell(e_j) = [e_1, \dots, e_{i-1}, e_j, e_{i+1}, \dots, e_n] = 0$ si $j \neq i$. \square

Exemple 9.3.3. Un pendule forcé et son phénomène de résonance.

Considérons l'EDO^a $\theta''(t) = -\theta(t) + \varepsilon \sin(\omega t)$, $t \geq 0$, avec condition initiale $\theta(0) = \theta'(0) = 0$. On la réécrit comme cas particulier de (EDOL) comme suit : $(x_1, x_2) := (\theta, \theta')$ et

$$\begin{pmatrix} x_1'(t) \\ x_2'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ \varepsilon \sin(\omega t) \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Dans ce cas^b $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ i & -i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -i \\ 1 & i \end{pmatrix}$, ce qui donne

$$R(t, s) = \exp\left[(t-s) \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}\right] = \begin{pmatrix} \cos(t-s) & \sin(t-s) \\ -\sin(t-s) & \cos(t-s) \end{pmatrix}.$$

Ceci permet d'obtenir la solution par la formule de Duhamel :

$$x(t) = \varepsilon \int_0^t \sin(t-s) \sin(\omega s) ds = \varepsilon \begin{cases} \frac{\omega \sin(t) - \sin(\omega t)}{\omega^2 - 1} & \text{si } \omega \neq \pm 1 \\ \frac{\omega}{2} (\sin(t) - t \cos(t)) & \text{si } \omega = \pm 1 \end{cases}.$$

Si $\omega \neq \pm 1$ alors la solution reste bornée pour tout t , tandis que si $\omega = \pm 1$ alors elle croît linéairement en t , même si ε est arbitrairement petit. C'est le phénomène de résonance.

^a. C'est un oscillateur harmonique forcé (équation de Newton pour masse accrochée à un ressort). C'est également la linéarisation de l'équation d'un pendule à entraînement circulaire uniforme dans le cas de petites oscillations.

^b. Toute matrice antisymétrique est normale, donc diagonalisable en base orthonormée dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

9.4 Dépendance à la condition initiale, notion de flot**Définition 9.4.1. Flot.**

Lorsqu'il y a existence et unicité locale pour (EDO) :

- On note $I_{\max}(t_0, x_0)$ l'intervalle d'existence maximal de (EDO)
- On pose $\mathcal{D}_{t_0} := \cup_{x \in O} I_{\max}(t_0, x) \times \{x\} \subset I \times O$.

3. Alternativement, permuter $i-1$ lignes et $i-1$ colonnes pour obtenir une matrice triangulaire inférieure dont la première colonne commence par v_i les autres étant e_2, \dots, e_n , ce qui revient à conjuguer par une matrice de permutation.

— On définit le flot de (EDO) comme étant l'application qui à $(t, x) \in \mathcal{D}_{t_0}$ associe la valeur en t de la solution partant de x au temps t_0 . Autrement dit $\varphi_{t_0} : \mathcal{D}_{t_0} \rightarrow X$ est définie par $\varphi_{t_0}(t, x) := x_{t_0, x}(t)$ où $x_{t_0, x}$ est la solution de (EDO) avec condition initiale $x_{t_0, x}(t_0) = x$.

Exemple 9.4.2. Cas autonome, cas d'une équation de Riccati.

Dans le cas autonome $x'(t) = f(x(t))$, le flot φ_{t_0} ne dépend plus de t_0 :

$$\varphi_{t_0}(t, x) = \varphi_{t-t_0}(x) \quad \text{où} \quad \varphi_s(x) := \varphi_0(s, x).$$

Considérons l'équation autonome de Riccati $x'(t) = (x(t))^2 - 1$ de l'exemple 9.2.6. Le flot est

$$\varphi_t(x) = \frac{1 + \frac{x-1}{x+1}e^{2t}}{1 - \frac{x-1}{x+1}e^{2t}} = \frac{x+1 + (x-1)e^{2t}}{x+1 - (x-1)e^{2t}} = \frac{x - \tanh(t)}{1 - x \tanh(t)},$$

tandis que $D_0 = \{(t, x) \in \mathbb{R}^2 : x \tanh(t) < 1\}$. Rappel : $\tanh(z) := \frac{e^z - e^{-z}}{e^z + e^{-z}} = \frac{e^{2z} - 1}{e^{2z} + 1}$.

Théorème 9.4.3. Flot.

Considérons (EDO) et faisons l'hypothèse que $f : I \times O \subset \mathbb{R} \times X \mapsto X$ est continue, bornée, et Lipschitz en la variable d'espace, uniformément sur tout fermé borné $F \subset I \times O$, alors :

- (i) l'ensemble $\mathcal{D}_{t_0} \subset I \times X$ est ouvert
- (ii) le flot φ_{t_0} est localement Lipschitz sur \mathcal{D}_{t_0} .

La continuité d'une fonction implique sa bornitude locale, et, en dimension finie, sa bornitude sur toute partie fermée bornée. Lorsque X est de dimension finie, l'hypothèse a lieu⁴ lorsque f est continue et localement Lipschitz en la variable d'espace, des hypothèses naturelles du théorème 9.1.1 de Cauchy–Lipschitz. En revanche, si X est de dimension infinie, alors les ensembles fermés bornés ne sont pas compacts, et l'hypothèse peut être vue comme une hypothèse additionnelle de régularité en espace.

Démonstration.

- (i) Soit $t_1 > t_0$ tel que $t_1 < T_{\max}(t_0, x_0) := \sup I_{\max}(t_0, x_0)$, le cas $t_1 < t_0$ étant similaire. Il suffit d'établir que $t_1 < T_{\max}(t_0, x) := \sup I_{\max}(t_0, x)$ pour x dans un voisinage de x_0 . Supposons pour le moment qu'il existe $r > 0$ tel que le voisinage tubulaire

$$V := \cup_{s \in [t_0, t_1]} (\{s\} \times \overline{B}(\varphi_{t_0}(s, x_0), r)) := \{(s, y) : s \in [t_0, t_1], \|y - \varphi_{t_0}(s, x_0)\| \leq r\}$$

de la trajectoire de la solution (t_0, x_0) est inclus dans $I \times O$. Supposons également qu'on dispose d'un fermé borné F tel que $V \subset F \subset I \times O$, sur lequel f est donc, par hypothèse, continue, bornée, et uniformément Lipschitz en la variable d'espace. La construction de V et F est faite plus loin.

Soit x tel que $\|x - x_0\| \leq r$. Si $T_{t_0, x} = +\infty$, il n'y a rien à démontrer. Supposons donc que $T_{t_0, x} < +\infty$. Dans le même esprit que la preuve du théorème 9.2.3, la solution $(\varphi_{t_0}(s, x))_{s \in [t_0, T_{\max}(t_0, x)]}$ sort de V en un temps critique $t_* < T_{\max}(t_0, x)$, car si ce n'était pas le cas, on pourrait avec l'existence locale en $(t, \varphi_{t_0}(t, x))$ permise par les propriétés de f sur F , avec t arbitrairement proche de $T_{\max}(t_0, x)$, prolonger la solution sur $[t, t + \eta)$ avec $\eta > 0$ indépendant de t , et donc dépasser $T_{\max}(t_0, x)$, et contredire ainsi la maximalité de $I_{\max}(t_0, x)$.

Il suffit maintenant d'établir que $t_* > t_1$. Supposons par l'absurde que $t_* \leq t_1$. Soit $C > 0$ tel que

$$\|f(s, y_1) - f(s, y_2)\| \leq C\|y_1 - y_2\| \quad \text{pour tous } (s, y_1), (s, y_2) \in V,$$

de sorte que le théorème 9.2.4 (lié au lemme de Grönwall) donne, pour $(t_0, x_0), (t_0, x) \in V$,

$$\|\varphi_{t_0}(t_*, x) - \varphi_{t_0}(t_*, x_0)\| \leq e^{C(t_1 - t_0)}\|x - x_0\|.$$

En prenant $\|x - x_0\| \leq \varepsilon := re^{-C(t_1 - t_0)} \leq r$, cela donne $\|\varphi_{t_0}(t_*, x) - \varphi_{t_0}(t_*, x_0)\| \leq r$, ce qui contredit la définition de t_* , donc on a bien $t_1 \leq t_* < T_{\max}(t_0, x)$.

4. En effet, par l'absurde, si f n'était pas Lipschitz en la variable d'espace, sur un compact $K \subset I \times X$ alors on pourrait trouver deux suites (t_n, x_n) et (t_n, y_n) dans K telles que $\|f(t_n, x_n) - f(t_n, y_n)\|/\|x_n - y_n\| \rightarrow \infty$ quand $n \rightarrow \infty$, et en passant à des sous-suites convergentes $t_n \rightarrow t_*$, $x_n \rightarrow x_*$, $y_n \rightarrow y_*$, on met en défaut le fait que f est localement Lipschitz au voisinage de $(t_*, x_*) \in K$, aussi bien dans le cas $x_* = y_*$ que $x_* \neq y_*$.

Construisons V et F . Munissons $\mathbb{R} \times X$ de la norme $|(t, x)| := |t| + \|x\|$. Comme $I \times O$ est ouvert, pour tout $s \in [t_0, t_1]$, il existe $\rho(s) > 0$ tel que $\overline{B}((s, \varphi_{t_0}(s, x_0)), 2\rho(s)) \subset I \times O$. Ensuite, comme la trajectoire $(s, \varphi_{t_0}(s, x_0))_{s \in [t_0, t_1]}$ est compacte comme image continue du compact $[t_0, t_1]$ de \mathbb{R} , il existe donc un recouvrement fini

$$(s, \varphi_{t_0}(s, x_0))_{s \in [t_0, t_1]} \subset \bigcup_{k=1}^n \overline{B}((s_k, \varphi_{t_0}(s_k, x_0)), \rho(s_k)) \subset I \times O, \quad s_k \in [t_0, t_1].$$

On utilise $r := \min_{1 \leq k \leq n} \rho(s_k) > 0$ pour définir le voisinage tubulaire V . Ensuite, comme on a $\|(s, w) - (s_k, \varphi_{t_0}(s_k, x_0))\| \leq \|w - \varphi_{t_0}(s, x_0)\| + \|(s, \varphi_{t_0}(s, x_0)) - (s_k, \varphi_{t_0}(s_k, x_0))\|$, on obtient que

$$V \subset F := \bigcup_{k=1}^n \overline{B}((s_k, \varphi_{t_0}(s_k, x_0)), 2\rho(s_k)) \subset I \times O, \text{ et } F \text{ est bien fermé borné.}$$

(ii) Soit $(t, x) \in \mathcal{D}_{t_0}$ et $t < t_1 < \sup I_{\max}(t_0, x)$. En procédant comme en (i) on obtient

$$\|\varphi_{t_0}(t, y) - \varphi_{t_0}(t, x)\| \leq e^{C(t_1 - t_0)} \|y - x\|$$

dès que $\|x - y\| \leq \varepsilon_x$, en d'autres termes, le flot φ_{t_0} est Lipschitz en la variable d'espace dans un voisinage du point (t, x) . Ensuite l'uniformité en t vient de la bornitude locale de f , qui donne $\|\varphi_{t_0}(t', y) - \varphi_{t_0}(t, y)\| \leq M|t - t'|$ pour tout t' assez proche de t et tout y tel que $\|x - y\| \leq \varepsilon(x)$, où M est le maximum de f un sous-ensemble fermé adéquat de l'espace produit. □

Dans le cas de (EDOL), le flot $\varphi_{t_0}(t, x)$ est donné par la formule de Duhamel du théorème 9.3.1, il est affine en x , et en particulier, $D_x \varphi_{t_0}(t, x) = R(t, t_0)$ ne dépend pas de x . Dans le cas autonome et homogène, $D_x \varphi_{t_0}(t, x) = \exp((t - t_0)A)$. Le théorème suivant traite de la linéarisation de (EDO) en (EDOL).

Théorème 9.4.4. Équation différentielle linéaire de la dérivation du flot.

Considérons (EDO) avec $f : \mathbb{R} \times O \subset X \rightarrow X$ continue et dérivable en la variable d'espace. Supposons également que $f : \mathbb{R} \times O \rightarrow X$ et $D_x f : \mathbb{R} \times O \rightarrow L(X)$ sont continues et bornées sur toutes les parties fermées bornées $F \subset \mathbb{R} \times O$ (automatique si X est de dimension finie). Alors $\varphi_{t_0} \in \mathcal{C}^1(\mathcal{D}_{t_0}, X)$, et $\Phi_{(t_0, x_0)}(t) := D_x \varphi_{t_0}(t, x_0) \in L(X)$ résout l'équation différentielle linéaire

$$\Phi'(t) = [D_x f](t, \varphi_{t_0}(t, x_0)) \circ \Phi(t), \quad \text{avec } \Phi(t_0) = \text{id}.$$

On rappelle que $\partial_t \varphi_{t_0}(t, x) = f(t, \varphi_{t_0}(t, x))$.

Par définition, $\varphi_{t_0}(t_0, x) = x$ et donc $D_x \varphi_{t_0}(t_0, x) = \text{id}$.

L'itération du théorème 9.4.4 peut permettre de montrer que si f est \mathcal{C}^n alors le flot φ_{t_0} l'est aussi.

Concernant la preuve du théorème 9.4.4, l'argument formel

$$\begin{aligned} \partial_t D_x \varphi_{t_0}(t, x_0) &\approx D_x \partial_t \varphi_{t_0}(t, x_0) \\ &= D_x f(t, \varphi_{t_0}(t, x_0)) \\ &= D_x f(t, \varphi_{t_0}(t, x_0)) \circ D_x \varphi_{t_0}(t, x_0) \end{aligned}$$

est difficile à justifier, et d'ailleurs la preuve du théorème 9.4.4 ci-dessous procède différemment.

Démonstration. Soit $t \in (t_0, T_{\max})$ où $T_{\max} := \sup I_{\max}(t_0, x_0)$ (le cas $t < t_0$ est similaire). Soit également $A(t) := (D_x f)(t, \varphi_{t_0}(t, x_0))$. Le théorème 9.2.4 (lié au lemme de Grönwall) donne $\varepsilon, C > 0$ tels que

$$\|\varphi_{t_0}(s, x) - \varphi_{t_0}(s, x_0)\| \leq e^{C(s - t_0)} \|x - x_0\|,$$

pour tous $x \in \overline{B}(x_0, \varepsilon)$ et $s \in [t_0, t]$. Notons que par l'inégalité des accroissements finis (lemme 8.2.1) pour la fonction $y \mapsto f(s, y) - A(s)y$ sur l'intervalle $[\varphi_{t_0}(s, x_0), \varphi_{t_0}(s, x)]$,

$$\begin{aligned} \|f(s, \varphi_{t_0}(s, x)) - f(s, \varphi_{t_0}(s, x_0)) - A(s)(\varphi_{t_0}(s, x) - \varphi_{t_0}(s, x_0))\| \\ \leq \|\varphi_{t_0}(s, x) - \varphi_{t_0}(s, x_0)\| \sup_{y \in [\varphi_{t_0}(s, x_0), \varphi_{t_0}(s, x)]} \|(D_x f)(s, y) - A(s)\|. \end{aligned}$$

De plus, la continuité de $D_x f$ et de la trajectoire $\{\varphi_{t_0}(s, x_0) : s \in [0, t]\} \subset X$ implique que

$$\sup_{y \in [\varphi_{t_0}(s, x_0), \varphi_{t_0}(s, x)]} \|(D_x f)(s, y) - A(s)\| \xrightarrow{x \rightarrow x_0} 0, \quad \text{uniformément en } s \in [0, t].$$

Soit $y(s, x) := \varphi_{t_0}(s, x) - \varphi_{t_0}(s, x_0)$. De ce qui précède on a

$$y'(s, x) = f(s, \varphi_{t_0}(s, x)) - f(s, \varphi_{t_0}(s, x_0)) = A(s)y(s, x) + b(s, x)$$

où $b(s, x) = o(\|x - x_0\|)$ uniformément en $s \in [0, t]$. La formule de Duhamel du théorème 9.3.1 donne

$$y(t, x) = R(t, t_0)y(t_0, x) + \int_{t_0}^t R(t, s)b(s, x)ds = R(t, t_0)y(t_0, x) + o(\|x - x_0\|)$$

où $R(t, s)$ est la résolvante de l'EDOL $\Phi'(t) = A(t)\Phi(t) + b(t)$, d'où, par définition de $y(t, x)$, la dérivabilité de $x \mapsto \varphi_{t_0}(t, x) - R(t, t_0)\varphi_{t_0}(t_0, x) = \varphi_{t_0}(t, x) - R(t, t_0)x$ en x_0 et

$$D_x(\varphi_{t_0}(t, x) - R(t, t_0)\varphi_{t_0}(t_0, x))(x_0) = 0.$$

En particulier $\varphi_{t_0}(t, \cdot)$ est dérivable en x_0 et $D_x\varphi_{t_0}(t, x_0) = R(t, t_0)D_x\varphi_{t_0}(t_0, x_0)$, donc $D_x\varphi_{t_0}(t, x_0)$ résoud l'EDOL $\Phi'(t) = A(t)\Phi(t)$. Il en découle en particulier par composition que φ_{t_0} est \mathcal{C}^1 . \square

Lu 09/01

9.5 Systèmes hamiltoniens de la mécanique classique

En mécanique classique, les systèmes hamiltoniens constituent une classe d'EDO dans l'espace des phases d'un système vu comme un point dans l'espace euclidien. Plus précisément, soit ⁵

$$x(t) = (q(t), p(t)) \in \mathbb{R}^{2n}$$

où $q(t) \in \mathbb{R}^n$ est la position au temps t , et $p(t) \in \mathbb{R}^n$ l'impulsion ou quantité de mouvement ou momenta au temps t (masse \times vitesse). L'énergie du système au temps t est donnée par $H(t, q, p)$ où $H : \mathbb{R}^{2n+1} \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction appelée hamiltonien du système. Un système hamiltonien d'EDO a la forme suivante :

$$\begin{cases} q'(t) &= \nabla_p H(t, q(t), p(t)) \\ p'(t) &= -\nabla_q H(t, q(t), p(t)) \end{cases}, \quad \text{c'est-à-dire} \quad x'(t) = \Omega \nabla_{q,p} H(t, x(t)) \quad \text{où} \quad \Omega := \begin{pmatrix} 0 & \text{id} \\ -\text{id} & 0 \end{pmatrix}.$$

Au passage, ceci conduit à la géométrie symplectique. À titre d'exemple, on peut penser au cas

$$H(t, q, p) = H(q, p) = \sum_{k=1}^n \frac{p_k^2}{2m_k} + V(q_1, \dots, q_n),$$

somme d'une énergie cinétique et d'une énergie potentielle, de sorte que l'EDO $x'(t) = \Omega \nabla H(x(t))$ n'est rien d'autre que l'équation ou relation fondamentale de la dynamique de Newton : $q'_k(t) = v_k(t)$ (tautologique) où $p_k(t) = m_k v_k(t)$, tandis que $m_k q''_k(t) = m_k v'_k(t) = p'_k(t) = -\partial_k V(q_1(t), \dots, q_n(t))$.

Un fait remarquable est le suivant : si $H(t, q, p)$ ne dépend pas du temps t , alors $H(q(t), p(t))$ est constante le long des trajectoires, ce qui exprime la conservation de l'énergie du système :

$$\begin{aligned} \partial_t H(q(t), p(t)) &= \nabla H(q(t), p(t)) \cdot \Omega \nabla H(q(t), p(t)) \\ &= \nabla_p H(q(t), p(t)) \cdot \nabla_q H(q(t), p(t)) - \nabla_q H(q(t), p(t)) \cdot \nabla_p H(q(t), p(t)) \\ &= 0. \end{aligned}$$

Il existe une loi de conservation plus profonde, valable pour les hamiltoniens dépendants du temps ou non, appelée théorème de Liouville : le flot $\varphi_{t_0}(t, \cdot)$ de l'hamiltonien du système conserve le volume dans l'espace des phases : le déterminant du jacobien de $\varphi_{t_0}(t, \cdot)$ est égal à 1. Examinons ce phénomène dans le cas quadratique où $H(t, x) = \langle x, H(t)x \rangle$ où $H = H^\top \in \mathcal{C}(I, \mathbb{R}^{2n})$. Dans ce cas $\nabla_x H(t, x) = 2H(t)x$ et l'EDO n'est rien d'autre que l'EDOL $x'(t) = 2\Omega H(t)x(t)$. Dans ce cas le théorème 9.3.1 donne la formule $\varphi_{t_0}(t, x) = R(t, t_0)x$, de sorte que $\text{Jac}\varphi_{t_0}(t, \cdot) = R(t, t_0)$, et le résultat de conservation du déterminant vient de la formule $\det(R(t, t_0)) = \exp(\int_{t_0}^t \text{Tr}(2\Omega H(s))ds)$ du théorème 9.3.2 puisque

$$\text{Tr}[\Omega M] = \text{Tr}[(\Omega M)^\top] = -\text{Tr}[M\Omega] = 0 \quad \text{si} \quad M = M^\top.$$

5. Cette notation contre intuitive voire déroutante – *impulsion* ne commence pas par p, *position* ne contient pas la lettre q, qui vient après p – ne semble pas être utilisée par Joseph-Louis Lagrange (1736 – 1813), tandis que la lettre H des systèmes hamiltonien serait en l'honneur de Christian Huygens (1629 – 1695) et non pas de William Rowan Hamilton (1805 – 1865) ! Les lettres p et q sont utilisées comme nous le faisons dans des commentaires de l'oeuvre de Lagrange postérieurs à Hamilton. Mais l'origine de la notation p pour le « momentum » n'est pas claire. Il a été suggéré que comme la lettre m était déjà utilisée pour la masse, l'usage pourrait provenir du latin *petere* ou du mot *progrès*, un terme utilisé par Gottfried Wilhelm Leibniz (1646 – 1716). En sociologie des sciences, la loi de Stigler stipule qu'« Une découverte scientifique ne porte jamais le nom de son auteur », et le statisticien Stephen Stigler l'attribue lui-même à Robert K. Merton. Dans la même veine, le professeur Michael Berry a formulé les deux principes suivants : « Si une notion porte un nom propre, ce n'est pas celui de son créateur » (Principe d'Arnold) et « Le principe d'Arnold s'applique à lui-même » (Principe de Berry). Malgré tout, (mal) nommer reste utile.

9.6 Stabilité au sens de Lyapounov des points stationnaires

Dans cette section, on considère (EDO) dans le cas de dimension finie $X = \mathbb{R}^n$, et autonome $x' = f(x)$, avec $f \in \mathcal{C}^1(O \subset X, X)$, qui est donc un champ de vecteurs. Ceci inclut deux exemples importants :

- les systèmes hamiltoniens pour lesquels $f = \Omega \nabla H$
- les descentes de gradient pour lesquelles $f = -\nabla \mathcal{E}$ où $\mathcal{E} \in \mathcal{C}^2(O, \mathbb{R})$.

On s'intéresse au comportement en temps long des solutions et aux point stationnaires qui sont les zéros du champ de vecteurs. Comme l'équation est autonome, concernant le flot, on peut supposer sans perte de généralité que $t_0 = 0$, et on a en particulier $\varphi(t, \cdot) := \varphi_0(t, \cdot) \in \mathcal{C}^1(O, O)$, $x \in O$, $t \in I_{\max}(x) := I_{\max}(0, x)$.

Définition 9.6.1. Courbes intégrales, points stationnaires, points stables.

- Les courbes $(\varphi(t, x))_{t \in I_{\max}(x)}$ sont les courbes intégrales du champ de vecteur f , et le partitionnement de l'espace des phases O en courbes intégrales est le diagramme des phases de l'équation ou du système. Si $x_0 \in O$ et $f(x_0) \neq 0$, alors les courbes intégrales qui sont proches de x_0 ressemblent à des droites qui vont vers $f(x_0)$.
- Si $f(x_0) = 0$ alors $\varphi_{t_0}(t, x_0) = x_0$ et x_0 est un point stationnaire du champ de vecteur f :
 - instable s'il n'est pas stable.
 - stable si pour tout $C > 0$ il existe $\varepsilon > 0$ tel que pour tout $x \in \overline{B}(x_0, \varepsilon) \subset O$,

$$T_{\max}(x) = +\infty \quad \text{et} \quad \|\varphi(t, x) - x_0\| \leq C \quad \text{pour tout } t > 0.$$

- asymptotiquement stable si de plus pour tout $x \in \overline{B}(x_0, \varepsilon_0)$ avec $\varepsilon_0 > 0$ assez petit,

$$\varphi(t, x) \rightarrow x_0 \quad \text{quand } t \rightarrow +\infty.$$

- exponentiellement stable si de plus il existe $\alpha, C > 0$ telles pour tout $x \in \overline{B}(x_0, \varepsilon_0)$,

$$\|\varphi(t, x) - x_0\| \leq C e^{-\alpha t} \|x - x_0\| \quad \text{pour tout } t \geq 0.$$

- Note : x_0 est stationnaire ssi $\partial_{t=t_0} \varphi_{t_0}(t, x_0) = f(\varphi_{t_0}(t_0, x_0)) = f(x_0) = 0$.

▼ compléments

Remarque 9.6.2. Linéarisation et étude en basse dimension.

Près d'un point stationnaire x_0 , l'équation différentielle se linéarise en

$$\partial_t(x(t) - x_0) = A(x(t) - x_0) + o(\|x(t) - x_0\|), \quad \text{où } A := (Df)(x_0) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}).$$

On considère donc l'approximation linéaire $x' = Ax$ de l'EDO. Si A a des valeurs propres nulles, alors le comportement des trajectoires près de l'espace propre correspondant ne peuvent pas être modélisées par cette approximation linéaire. On considère donc le cas où A n'a pas de valeurs propres nulles. Examinons les situations de basse dimension pour développer l'intuition :

- Cas $n = 1$. Si $A > 0$, alors la solution croît quand $t \rightarrow +\infty$, tandis que si $A < 0$, alors la solution décroît exponentiellement quand $t \rightarrow +\infty$. C'est ce qui se produit avec les solutions de l'équation de Riccati $x' = x^2 - 1$ de l'exemple 9.2.6 près des points critiques $x = \pm 1$: le point stationnaire $x = +1$ est instable tandis que le point stationnaire $x = -1$ est exponentiellement stable.
- Cas $n = 2$. La matrice A réelle 2×2 a soit deux valeurs propres réelles, soit deux valeurs propres complexes conjuguées. Supposons pour simplifier que $\lambda_1 \neq \lambda_2$. Quitte à changer de base dans \mathbb{R}^2 , on peut supposer qu'on se trouve dans l'un des deux cas suivants :

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & 0 \\ 0 & a_2 \end{pmatrix} \quad \text{avec } \lambda_1 = a_1 \text{ et } \lambda_2 = a_2,$$

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix} \quad \text{avec } \lambda = a + ib \text{ et } \lambda_2 = a - ib.$$

- Cas de deux valeurs propres réelles $\lambda_1 = a_1$ et $\lambda_2 = a_2$:
 - si $\lambda_1 < 0$ et $\lambda_2 < 0$ alors toutes les solutions décroissent quand $t \rightarrow \infty$, tandis que si $\lambda_1 > 0$ et $\lambda_2 > 0$ alors toutes les solutions croissent quand $t \rightarrow \infty$. Comme $\exp(t\lambda_2) = (\exp(t\lambda_1))^{\lambda_2/\lambda_1}$, les solutions de l'équation linéarisée suivent des courbes en loi de puissance. Un point stationnaire avec un tel comportement local est appelé nœud stable ou nœud instable.

- si $\lambda_1 < 0 < \lambda_2$ alors la solution démarée en $(x, 0)$ décroît exponentiellement tandis que toutes les autres solutions croissent quand $t \rightarrow +\infty$. Un tel point stationnaire est un point selle. Cette terminologie vient du fait que dans le cas de la descente de gradient $x'(t) = -\nabla \mathcal{E}(x(t))$, les minima locaux de $\mathcal{E} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ donnent lieu à des nœuds stables, les maxima locaux à des nœuds instables, et les points selles sont tels que $\nabla \mathcal{E}(x_0) = 0$ et la hessienne $\nabla^2 \mathcal{E}(x_0)$ a des valeurs propres de signes opposés.
- Cas de deux valeurs propres complexes conjuguées. Dans ce cas les solutions s'écrivent

$$\begin{aligned}x_1(t) &= e^{at}(x_{0,1} \cos(bt) + x_{0,2} \sin(bt)) \\x_2(t) &= e^{at}(-x_{0,1} \sin(bt) + x_{0,2} \cos(bt))\end{aligned}$$

- Si $a \neq 0$, les solutions de l'équation linéarisée sont des spiraales logarithmiques, allant vers l'origine quand $a < 0$ ou divergeant de l'origine quand $a > 0$. Un tel point stationnaire est appelé foyer stable ou foyer instable.
- Si $a = 0$ alors les trajectoires de $x' = Ax$ sont des cercles ou des ellipses dans le système de coordonnées d'origine. Un tel point stationnaire est appelé centre. Mais ce comportement n'est pas stable par perturbation de l'équation, comme le montre par exemple le phénomène de résonance abordé dans l'exemple 9.3.3.
- Lorsque la dimension n augmente, des situations de plus en plus sophistiquées apparaissent, en fonction des propriétés des valeurs propres de A . Malgré tout, dans la situation où les parties réelles des valeurs propres de A sont non nulles, le cas $n = 2$ est assez instructif car A peut être pensée comme somme directe de blocs bidimensionnels.

▲ compléments

Définition 9.6.3. Fonction de Lyapounov et intégrale première de l'EDO autonome.

- (i) $\Phi : O \rightarrow \mathbb{R}, \mathcal{C}^2$, est une fonction de Lyapounov lorsque $\nabla \Phi(x) \cdot f(x) \leq 0$ pour tout $x \in O$.
- (ii) $H : O \rightarrow \mathbb{R}, \mathcal{C}^2$, est une intégrale première lorsque $\nabla H(x) \cdot f(x) = 0$ pour tout $x \in O$.

Lemme 9.6.4. Caractérisation trajectorielle.

- (i) Φ est une fonction de Lyapounov ssi $\partial_t \Phi(\varphi(t, x)) \leq 0$ pour toutes les trajectoires.
- (ii) H est une intégrale première ssi $H(\varphi(t, x))$ reste constante le long de toutes les trajectoires.

- Pour une descente de gradient, la fonction \mathcal{E} est une fonction de Lyapounov.
- Pour un système hamiltonien autonome, l'hamiltonien H est une intégrale première.

Démonstration. Rappelons que $\partial_t \varphi(t, x) = f(\varphi(t, x))$ et $\varphi(0, x) = x$. La règle de la chaîne donne $\partial_t \Phi(\varphi(t, x)) = \nabla \Phi(\varphi(t, x)) \cdot f(\varphi(t, x))$ et $\partial_t H(\varphi(t, x)) = \nabla H(\varphi(t, x)) \cdot f(\varphi(t, x))$, d'où les résultats. \square

Théorème 9.6.5. Critères de stationnarité et de stabilité.

- (i) Si x_0 est un minimum local strict uniforme d'une fonction de Lyapounov Φ au sens où $\nabla^2(\Phi)(x_0)$ est inversible et positive, alors x_0 est stationnaire stable.
- (ii) Si x_0 est stationnaire et si $\max \Re \text{spec}(Df(x_0)) < 0$, alors x_0 est exponentiellement stable.

Démonstration.

- (i) Comme \mathbb{R}^n est de dimension finie, $\|D^2 \Phi(x_0)\| = \|\nabla^2(\Phi)(x_0)\| < \infty$, et comme $\nabla^2(\Phi)(x_0) > 0$, $\inf_{\|y\|=1} \langle \nabla^2(\Phi)(x_0)y, y \rangle = \|\nabla^2(\Phi)(x_0)^{-1}\|^{-1} > 0$. Comme Φ est \mathcal{C}^2 , $\nabla \Phi(x_0) = 0$, et une formule de Taylor à l'ordre 2 du théorème 8.3.15 donne, pour $\varepsilon > 0$ assez petit et des constantes $B, b > 0$,

$$\Phi(x_0) + b\|x - x_0\|^2 \leq \Phi(x) \leq \Phi(x_0) + B\|x - x_0\|^2$$

pour tout x tel que $\|x - x_0\| \leq \varepsilon$, ce qui exprime le fait que $\Phi(x) - \Phi(x_0)$ est approximativement $\|x - x_0\|^2$. Il en découle que les ensembles de sous-niveau de Φ sont approximativement des boules :

$$\overline{B}(x_0, \varepsilon) \subset \{x : \Phi(x) \leq \Phi(x_0) + B\varepsilon^2\} \subset \overline{B}(x_0, (B/b)^{1/2}\varepsilon).$$

Maintenant, si $\|x - x_0\| \leq \varepsilon$, alors $\Phi(x) \leq \Phi(x_0) + B\varepsilon^2$ par la première inclusion, et comme $t \mapsto \Phi(\varphi(t, x))$ décroît (lemme 9.6.4) et $\varphi(0, x) = x$, il vient que $\Phi(\varphi(t, x)) \leq \Phi(x) \leq \Phi(x_0) + B\varepsilon^2$, donc $\|\varphi(t, x) - x_0\| \leq (B/b)^{1/2}\varepsilon$ par la seconde inclusion. Donc x_0 est stable. Notons que $T_{\max}(x) = +\infty$ vient du fait que la trajectoire est bornée (théorème 9.2.3), tandis que le fait que x_0 est stationnaire s'obtient en prenant $\varepsilon = t\varepsilon'$ et en utilisant $\varphi(t, x) - x_0 = tf(x) + o_{t \rightarrow 0}(t)$.

(ii) Soit $A = (Df)(x_0)$ la matrice jacobienne de f en x_0 , et sa décomposition de Jordan

$$PA = (D + E)P, \quad D := \text{Diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n), \quad P \in \text{GL}_n(\mathbb{C}), \quad E \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}).$$

Le vecteur x_0 (et x ci-dessous) et la matrice A sont réels mais P et D sont complexes (E est réelle mais ce n'est pas utilisé dans ce qui suit). On peut toujours supposer que $\|E\|$ est arbitrairement petite car les blocs de Jordan peuvent être conjugués, quitte à détériorer le conditionnement de P :

$$\begin{bmatrix} \lambda & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix} = \text{Diag}(1, \varepsilon, \varepsilon^2, \dots) \begin{bmatrix} \lambda & \varepsilon & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & \varepsilon & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \lambda & \varepsilon \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix} \text{Diag}(1, \varepsilon^{-1}, \varepsilon^{-2}, \dots).$$

On a $\alpha := \max \Re \text{spec}(Df(x_0)) = \max_{1 \leq k \leq n} \Re \lambda_k < 0$. Soit à présent

$$\Phi(x) := \|P(x - x_0)\|^2 = (x - x_0) \cdot \overline{P}^\top P(x - x_0), \quad \text{d'où} \quad \nabla \Phi(x) = 2\Re(\overline{P}^\top P(x - x_0)).$$

D'autre part $f(x_0) = 0$ car x_0 est stationnaire et donc $f(x) = A(x - x_0) + o(\|x - x_0\|)$. On a donc⁶

$$\begin{aligned} \nabla \Phi(x) \cdot f(x) &= 2\Re((x - x_0)^\top P^\top \overline{P} A(x - x_0)) + o(\|x - x_0\|^2) \\ &= 2\Re((x - x_0)^\top P^\top (\overline{D} + \overline{E}) \overline{P}(x - x_0)) + o(\|x - x_0\|^2) \\ &\leq -2\alpha \|P(x - x_0)\|^2 + 2\|E\| \|P(x - x_0)\|^2 + o(\|x - x_0\|^2) \\ &\leq -\beta \|P(x - x_0)\|^2 = -\beta \Phi(x) \end{aligned}$$

où $\beta < 2\alpha$, $\|E\|$ assez petit, et $\|x - x_0\| \leq \varepsilon_0$ avec $\varepsilon_0 > 0$ choisi assez petit.

En particulier, ceci montre que Φ est une fonction de Lyapounov, avec un minimum strict en x_0 car P est inversible, donc x_0 est stable par le (i). De plus $\partial_t \Phi(\varphi(t, x)) \leq -\beta \Phi(\varphi(t, x))$, ce qui implique, par le lemme 9.6.6 de Grönwall différentiel, que (rappelons que $\varphi(0, x) = x$)

$$\Phi(\varphi(t, x)) \leq e^{-\beta t} \Phi(x).$$

Comme P est inversible, il existe $C > 0$ telle que $C^{-1}\|x - x_0\|^2 \leq \Phi(x) \leq C\|x - x_0\|^2$, et donc

$$\|\varphi(t, x) - x_0\| \leq C e^{-\frac{\beta}{2}t} \|x - x_0\|$$

c'est-à-dire que x_0 est exponentiellement stable. □

Lemme 9.6.6. Lemme de Grönwall différentiel.

Si $u : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ est continue sur $[a, b]$, dérivable sur (a, b) , et vérifie $u'(t) \leq \alpha(t)u(t)$ pour tout $t \in (a, b)$, avec $\alpha : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ continue, alors $u(t) \leq u(a) \exp(\int_a^t \alpha(s) ds)$ pour tout $t \in [a, b]$.

Notons que α peut prendre des valeurs négatives.

Démonstration. On a $v(t) := e^{\int_a^t \alpha(s) ds} > 0$ si $t \in [a, b]$, $v'(t) = \alpha(t)v(t)$ si $t \in (a, b)$, et $v(a) = 1$, d'où

$$\left(\frac{u(t)}{v(t)} \right)' = \frac{u'(t)v(t) - u(t)v'(t)}{v(t)^2} = \frac{u'(t)v(t) - \alpha(t)u(t)v(t)}{v(t)^2} \leq 0$$

si $t \in (a, b)$, et donc $u(t)/v(t) \leq u(a)/v(a) = u(a)$ si $t \in [a, b]$. □

6. Précisément, $2\Re(z^\top \overline{E} z) \leq 2\|E\| \|z\|^2$ par inégalité de Cauchy-Schwarz, tandis que si $z := P(x - x_0)$ alors on a l'inégalité $2\Re(z^\top \overline{D} z) \leq -2\alpha \|z\|^2$ car $z^\top \overline{D} z = \langle z, Dz \rangle = \langle z, (\Re D)z \rangle - i \langle z, (\Im D)z \rangle = \sum_k |z_k|^2 \Re D_{k,k} - i \sum_k |z_k|^2 \Im D_{k,k}$.

Remarque 9.6.7. EDO linéaires non-autonomes : phénomènes contre-intuitifs.

Il semble qu'aussi bien Alexandre Lyapounov que Henri Poincaré avaient déjà remarqué que la solution d'une EDO linéaire non-autonome $x'(t) = A(t)x(t)$ peut très bien diverger quand $t \rightarrow \infty$ alors même que pour tout t la matrice $A(t)$ n'a que des valeurs propres négatives. Pour en savoir plus : [16].

Troisième partie

Quelques ouvertures thématiques

brouvillon

provision

Chapitre 10

Autour de l'équation de la chaleur

Pour aller plus loin : cours du DMA d'analyse fonctionnelle, d'analyse des EDP, et de processus stochastiques.

L'équation de la chaleur $\partial_t u(t, x) = \Delta_x u(t, x)$, $t > 0$ et $x \in \mathbb{R}^n$, de condition initiale $u(0, x) = f(x)$, est un flot de gradient pour la fonctionnelle (intégration par parties pour faire apparaître Δ)

$$\partial_t u = -\nabla \mathcal{E}(u) \quad \text{où} \quad \mathcal{E}(u) := \int |\nabla u(x)|^2 dx = - \int u(x) \Delta u(x) dx = -\langle u, \Delta u \rangle,$$

au sens où $\nabla \mathcal{E}(u) = \Delta u$. La justification rigoureuse nécessite de préciser la nature de u , son comportement au bord pour l'intégration par parties, et les espaces fonctionnels (dimension infinie) utilisés pour le gradient. On peut concevoir l'EDP $\partial_t u(t, x) = \Delta_x u(t, x)$ comme une (EDOL) $u' = \Delta u$ de dimension infinie, de sorte que formellement $u(t, x) = (e^{t\Delta} f)(x)$. Il est possible de donner un sens rigoureux à cette formule grâce à la théorie des opérateurs non bornés abordable dans les cours d'analyse fonctionnelle et d'équations aux dérivées partielles. D'autre part, il se trouve que la solution de l'équation de la chaleur est explicite, donnée par le noyau de la chaleur :

$$u(t, x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(y) \frac{e^{-\frac{|x-y|^2}{4t}}}{(4t\pi)^{\frac{n}{2}}} dy = \mathbb{E}(f(x + \sqrt{2t}Z)), \quad Z \sim \mathcal{N}(0, I_n).$$

On peut concevoir $u(t, x)$ comme la solution avec donnée initiale distributionnelle : $f = \delta_x$. La théorie des distributions a été développée par Laurent Schwartz. L'analyse harmonique, développée à l'origine par Fourier pour résoudre l'équation de la chaleur, est présente dans la formule ci-dessus via le noyau gaussien, vecteur propre de la transformée de Fourier. Ici la régularité de la solution est immédiate. L'étude de la régularité des solutions des EDP dans des cas plus généraux est un sujet de prédilection d'Alessio Figalli.

Notons également le comportement de l'entropie le long de la solution :

$$\partial_t \int u(t, x) \log(u(t, x)) dx = - \int \frac{|\nabla u(t, x)|^2}{u(t, x)} dx = -4\mathcal{E}(\sqrt{u(t, x)}),$$

(identité de de Bruijn, théorème H boltzmannien). L'étude de l'entropie le long de l'équation de Boltzmann (EDP non-linéaire) est au coeur du travail de Cédric Villani sur la conjecture de Cercignani. L'étude de l'entropie le long du flot d'une équation de la chaleur sur la courbure de Ricci est un ingrédient important de la preuve de la conjecture de Poincaré par Grigori Perelman.

Tout ceci se généralise notamment et par exemple à l'opérateur de diffusion

$$A = \Delta - \nabla V \cdot \nabla,$$

avec $V \in \mathcal{C}^2(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$, $Z := \int e^{-V} dx < \infty$, $\nabla^2(V) \geq -c$ avec $c > 0$, à condition de remplacer dx par la mesure de probabilités de Boltzmann-Gibbs

$$d\mu(x) = \frac{e^{-V(x)}}{Z} dx.$$

le noyau de la chaleur n'est alors plus forcément explicite ni gaussien en général ² :

$$u(t, x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(y) p_t(x, y) dy = \mathbb{E}(f(X_t^x)) = e^{tA} f(x).$$

1. Au-delà de \mathbb{R}^n , on peut définir un laplacien sur une variété riemannienne, appelé opérateur de Laplace-Beltrami. Ces laplaciens continus peuvent être conçus comme limite d'échelle de laplaciens discrets, qui reviennent à une moyennisation sur les voisins, le passage à la limite s'opérant via une fonction test par une formule de Taylor à l'ordre deux, la symétrie des voisins tuant la première dérivée. Dans le contexte des formes modulaires, on parle d'opérateur de Hecke.

2. Cependant dans le cas $V = \frac{\rho}{2} \|\cdot\|^2$, alors $\mu = \mathcal{N}(0, \frac{1}{\rho} I_n)$, et $p_t(x, \cdot)$ est la densité de $e^{-\rho t} x + \sqrt{\frac{1-e^{-2\rho t}}{\rho}} Z$, $Z \sim \mathcal{N}(0, I_n)$.

où $(X_t^x)_{t \geq 0}$ est le processus de Markov sur \mathbb{R}^n solution de l'équation différentielle stochastique

$$X_t^x = x - \int_0^t \nabla V(X_s) ds + \sqrt{2} B_t \quad (\text{EDO avec bruit !})$$

où $(B_t)_{t \geq 0}$ est un mouvement brownien standard de \mathbb{R}^n . Pour $V \equiv 0$, on retrouve l'équation de la chaleur du cas précédent. Le semigroupe $(e^{tA})_{t \geq 0}$ conserve la positivité et les constantes, c'est un semigroupe de Markov. Il s'agit là de notions avancées de processus stochastiques, de niveau M1-M2. On peut noter ici le lien entre une EDO non-linéaire avec bruit sur \mathbb{R}^n et une EDOL en dimension infinie.

Il est aussi possible d'étudier des EDP linéaire ou non, avec bruit, par exemple additif, on parle d'EDP stochastiques (EDPS), comme par exemple l'équation de la chaleur stochastique

$$\partial_t u(t, x) = \Delta_x u(t, x) + \xi(t, x)$$

où $\xi(t, x)$ est un bruit gaussien en temps et en espace totalement décorrélé (bruit blanc). Les EDS et les EDPS sont le sujet de prédilection de Martin Hairer.

Chapitre 11

Autour des variétés

Pour aller plus loin : cours du DMA de géométrie différentielle.

Ces notes de cours traitent des variétés dites topologiques ou différentielles, abstraites ou plongées, objets de base de la topologie ou géométrie différentielle. Le concept de variété riemannienne n'est pas abordé : pas de métrique, géodésiques, courbure, ni de volume sur les variétés dans ces notes de cours.

Définition 11.0.1. Variétés plongées ou sous-variétés.

Une partie $M \subset \mathbb{R}^{N \geq 1}$ est une variété plongée $\mathcal{C}^{k \geq 0}$ de \mathbb{R}^N de dimension n , $1 \leq n \leq N$, lorsque l'une des conditions équivalentes suivantes est vérifiée, pour tout $a \in M$:

- (1) Localement une équation : il existe un voisinage ouvert $a \in O_a \subset \mathbb{R}^N$ et une fonction $f_a \in \mathcal{C}^k(O_a, \mathbb{R}^{N-n})$ tels que $\text{rang}(Df(a)) = N - n$ et $M \cap O_a = \{x \in O_a : f_a(x) = 0\}$.
- (2) Localement un graphe : il existe $I_a \subset \{1, \dots, N\}$ de cardinal n , un voisinage ouvert $a \in O_a = U_a \times V_a \subset \mathbb{R}^{I_a} \times \mathbb{R}^{I_a^c}$, et $g_a \in \mathcal{C}^k(U_a, V_a)$ tels que $M \cap O_a = \{(x_{I_a}, g_a(x_{I_a})) : x_{I_a} \in U_a\}$.

L'équivalence entre (1) et (2) ci-dessus découle du théorème 8.4.4 des fonctions implicites.

Théorème 11.0.2. Variété plongées et variétés abstraites.

- Si M est une variété plongée (dans $\mathbb{R}^{N \geq 1}$) de dimension $n \geq 1$ et de classe $\mathcal{C}^{k \geq 0}$, alors M est une variété abstraite de dimension n et de classe \mathcal{C}^k au sens de la définition 1.7.1.
- Si M est une variété abstraite compacte de dimension $n \geq 1$ et de classe $\mathcal{C}^{k \geq 0}$ au sens de la définition 1.7.1 alors il existe $N \geq n$ (dépendant de M) et une variété plongée M_N de \mathbb{R}^N , compacte, de classe \mathcal{C}^k , qui est \mathcal{C}^k difféomorphe à M (homéomorphe si $k = 0$).

Le premier point permet de donner du sens au second point car la notion de fonction \mathcal{C}^k entre deux variétés abstraites fait sens : si M_1 et M_2 sont deux variétés abstraites au sens de la définition 1.7.1, on dit qu'une fonction $f : M_1 \rightarrow M_2$ est \mathcal{C}^k lorsque les fonctions $\varphi_1 \circ f \circ \varphi_2^{-1}$ sont \mathcal{C}^k sur leur ensemble de définition pour tout choix de carte compatibles φ_1 dans M_1 et φ_2 dans M_2 .

Le théorème de plongement de Whitney¹ affirme que pour le second point, on peut prendre $N = 2n$. Nous laissons la preuve de ce théorème important au cours de géométrie différentielle. La preuve peut procéder par décrémentation de la dimension N jusqu'à $2n + 1$, puis jusqu'à $2n$. Ce théorème de plongement de Whitney est optimal en un certain sens car on peut montrer par exemple que l'espace projectif réel de dimension n ne peut pas être plongé dans \mathbb{R}^{2n-1} lorsque n est une puissance de 2.

▼ compléments

Démonstration.

- Soit $a \in M$. Par restriction dans le (2) de la définition 11.0.1 des variétés plongées on fait en sorte que $U_a \subset \mathbb{R}^{I_a}$ soit une boule ouverte, et on définit $\varphi_a : O_a \cap M \rightarrow U_a$ comme étant la projection sur \mathbb{R}^{I_a} . C'est un homéomorphisme car $\varphi_a^{-1} = (\text{id}, g_a)$. De plus $\varphi_b \circ \varphi_a^{-1}$ est \mathcal{C}^k sur son ensemble de définition car φ_b est une projection sur un autre sous-ensemble de coordonnées.
- Soit $a \in M$. Comme M est une variété abstraite, on peut construire un homéomorphisme $\varphi_a : O_a \subset M \rightarrow B$ (boule unité de \mathbb{R}^n) tel que $\varphi_a(a) = 0$. Comme M est compacte, il existe m fini et $a_1, \dots, a_m \in M$ tels que les ouverts $M = \cup_{k=1}^m U_k$ où $U_k := \varphi_{a_k}^{-1}(B(0, \frac{1}{2}))$. On pose alors

$$\Phi = (\Phi_k)_{1 \leq k \leq m} : M \rightarrow \mathbb{R}^{(n+1)m}$$

1. Démontré vers 1936 par Hassler Whitney, possède des variantes et des raffinements. Ce théorème de Hassler Whitney a notamment inspiré Stephen Smale pour sa preuve de la conjecture de (Henri) Poincaré en dimension ≥ 5 .

en posant

$$\Phi_k(x) := (\eta(\|\varphi_{a_k}\|)\varphi_{a_k}(x), \theta(\varphi_{a_k}(x))) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}$$

si $x \in O_{a_k}$ et $\Phi_k(x) = 0$ sinon, avec $\eta, \theta \in \mathcal{C}_0^\infty([0, +\infty), [0, 1])$ définies par

- $\eta(t) = 1$ si $t \leq \frac{1}{2}$, η est strictement décroissante sur $[\frac{1}{2}, \frac{3}{4}]$, et $\eta(t) = 0$ si $t \geq \frac{3}{4}$.
- $\theta(t) = 1$ si $t \leq \frac{1}{4}$, θ est strictement décroissante sur $[\frac{1}{4}, \frac{3}{4}]$, et $\theta(t) = 0$ si $t \geq \frac{3}{4}$.

Vérifions tout d'abord que Φ est une bijection de M sur $\Phi(M)$. Soient donc $x, y \in M$.

- si $x, y \in U_k$ pour un certain k , alors $\Phi_k(x) = \Phi_k(y)$ implique $x = y$ car les premières n coordonnées de Φ_k sont égales à φ_{a_k} sur U_k et cette application est injective.
- si $x \in U_k$ et $y \notin U_k$, alors $x \neq y$ et comme les secondes composantes de $\Phi_k(x)$ sont $> \theta(\frac{1}{2})$ tandis que les premières composantes de $\Phi_k(y)$ sont $\leq \theta(\frac{1}{2})$, on a $\Phi_k(x) \neq \Phi_k(y)$.

Vérifions à présent que $\Phi(M)$ est une variété plongée dans $\mathbb{R}^{(n+1)m}$. On a

$$\begin{aligned} \Phi(V_1) &= \Phi(M) \cap \{y \in \mathbb{R}^{(n+1)m} : y_{n+1} > \theta(\tfrac{1}{2})\} \\ &= \Phi(M) \cap \{y \in \mathbb{R}^{(n+1)m} : y_1^2 + \dots + y_n^2 < \tfrac{1}{4}, y_{n+1} > \theta(\tfrac{1}{2})\}. \end{aligned}$$

De plus, sur $\Phi(U_k)$, toutes les autres coordonnées sont des fonctions \mathcal{C}^k de $\varphi_{a_{k'}}(x)$, $k' \neq k$, et donc des fonctions \mathcal{C}^k de $\varphi_{a_k}(x) = (y_1, \dots, y_n)$ puisque toutes les $\varphi_{a_{k'}} \circ \varphi_{a_k}^{-1}$ sont \mathcal{C}^k et $y_{n+1} = \theta(\|\varphi_{a_k}(x)\|)$ est une fonction \mathcal{C}^k de $y_1^2 + \dots + y_n^2 = \|\varphi_{a_k}(x)\|^2$ sur $\Phi(U_k)$.

Il existe donc une fonction \mathcal{C}^k $g : B(0, \frac{1}{2}) \rightarrow \mathbb{R}^{(n+1)m-n}$ telle que

$$\begin{aligned} \Phi(U_k) &= \Phi(M) \cap [B(0, \tfrac{1}{2}) \times ((\theta(\tfrac{1}{2}), +\infty) \times \mathbb{R}^{(n+1)m-n})] \\ &= \{(y_1, \dots, y_n, g(y_1, \dots, y_n)) : (y_1, \dots, y_n) \in B(0, \tfrac{1}{2})\}. \end{aligned}$$

En particulier $\Phi(M)$ est une variété plongée dans $\mathbb{R}^{(n+1)m}$, compacte comme image de l'espace topologique compact M par l'application continue Φ .

Les variétés abstraites M et $\Phi(M)$ sont difféomorphes car $(y_1, \dots, y_n) = \varphi_{a_k}(x)$ sur U_k donc il n'y a rien à démontrer si on considère la carte (U_k, φ_{a_k}) de M et la carte $(\Phi(U_k), \pi_{\mathbb{R}^n})$ sur $\Phi(M)$. □

▲ compléments

Remarque 11.0.3. Non équivalence dans les cadres plus rigides.

Nous avons trois points de vue équivalents sur les variétés lisses compactes :

0. abstrait : M espace topologique, cartes locales $\varphi_i : O \subset M \rightarrow \mathbb{R}^n$, $\varphi_j \circ \varphi_i^{-1}$ lisses
1. localement équation : $M \subset \mathbb{R}^N$, localement $\{x : f(x) = 0\}$ avec $f : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^{N-n}$ lisse
2. localement graphe : $M \subset \mathbb{R}^N$, localement $(y, g(y))$ avec $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{N-n}$ lisse.

Cette équivalence notamment avec (2) n'a plus lieu aussi facilement voire n'a plus lieu du tout dans des cadres plus rigides, par exemple lorsqu'on remplace \mathbb{R} par \mathbb{C} (géométrie différentielle complexe) ou alors les fonctions lisses par des polynômes (géométrie algébrique). Dans le premier cas l'obstruction vient de la rigidité de l'holomorphie tandis que dans le second cas l'obstruction vient du fait que les solutions d'équations polynomiales ne sont pas polynomiales.

Si M est une variété plongée dans \mathbb{R}^N de dimension $n \leq N$, et si f et g sont comme dans les définitions

(1) et (2) de la remarque 11.0.3 ci-dessus, alors il est naturel de définir l'espace tangent en $a \in M$ par

$$T_a M = \ker((Df)(a)) = \{(u, (Dg)(a_I)u) : u \in \mathbb{R}^I\}$$

vu comme un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^N . L'objet défini de la sorte dépend de M mais ne dépend pas du choix des fonctions f et g ni des coordonnées I car comme $f(x_I, g(x_I)) = 0$, la règle de la chaîne donne $(Df)(a)(u, (Dg)(a_I)u) = 0$ pour tout $u \in \mathbb{R}^I$, et donc $\ker((Df)(a)) \supset \{(u, (Dg)(a_I)u) : u \in \mathbb{R}^I\}$. Or la condition de non dégénérescence $\text{rang}((Df)(a)) = N - n$ peut s'écrire $\dim \ker((Df)(a)) = n$, donc ces deux espaces sont égaux car $\dim\{(u, (Dg)(a_I)u) : u \in \mathbb{R}^I\} = \dim \mathbb{R}^I = n$.

Exemple 11.0.4. Cercle et sphères.

- S^1 comme variété abstraite : projections stéréographiques comme cartes (par exemple).
 - S^1 comme variété plongée dans \mathbb{R}^2 : équation $f(x, y) = x^2 + y^2 - 1 = 0$.
 - S^1 comme variété plongée dans \mathbb{R}^2 : graphes de $x \mapsto (x, \pm\sqrt{1-x^2})$ et $y \mapsto (y, \pm\sqrt{1-y^2})$.
- Idem pour la sphère $S^{n-1} = \{x \in \mathbb{R}^n : x_1^2 + \dots + x_n^2 = 1\}$ de \mathbb{R}^n . On voit que S^{n-1} est plongée dans

DESSIN!

\mathbb{R}^n , donc pour les sphères, on fait mieux que le seuil universel $2n + 1$ du théorème de Whitney.

Définition 11.0.5. Espace tangent.

Soit M une variété abstraite de dimension n , et $a \in M$. Soit Γ_a l'ensemble des « chemins » $\gamma : [-1, 1] \rightarrow M$ tels que $\gamma(0) = a$, muni de la relation d'équivalence

$$\gamma_1 \sim \gamma_2 \quad \text{ssi} \quad (\varphi_a \circ \gamma_1)'(0) = (\varphi_a \circ \gamma_2)'(0) \quad (\text{même vecteur vitesse en } a)$$

pour une certaine (et donc toutes par la règle de la chaîne) carte $O_a \ni a$.

L'espace tangent de M en a est $T_a M := \Gamma_a / \sim$ muni des structures^a d'espace vectoriel et d'espace topologique de \mathbb{R}^n par l'identification $[\gamma] \leftrightarrow (\varphi_a \circ \gamma)'(0)$.

^a. Ces structures ne dépendent pas du choix de la carte grâce à la règle de la chaîne.

Soit $f : M \rightarrow N$ une fonction entre deux variétés de dimensions respectives m et n . Une manière simple de définir la dérivée $Df(a)$ pour $a \in M_1$ serait de considérer une carte (O_a, φ_a) de M en a , une carte (U_b, ψ_b) de N en $b = f(a)$, et de dériver en a l'application $\psi_b \circ f \circ \varphi_a^{-1} : \varphi_a(O_a) \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \psi_b(U_b) \subset \mathbb{R}^n$. Malheureusement ceci donnerait une définition qui serait dépendante des cartes choisies.

Il s'avère qu'il est préférable de définir $(Df)(a)$ comme étant l'opérateur

$$(Df)(a) : T_a M \rightarrow T_{f(a)} N \\ \gamma \in \Gamma_a \mapsto f \circ \gamma \in \Gamma_{f(a)}.$$

Ceci fait bien sens et ne dépend pas de la carte choisie car $\gamma \mapsto f \circ \gamma$ s'écrit en coordonnées locales

$$\varphi_a \circ \gamma \mapsto (\psi_b \circ f \circ \varphi_a^{-1}) \circ (\varphi_a \circ \gamma) = \psi_b \circ f \circ \gamma,$$

et donc la dérivée $D(\psi_b \circ f \circ \varphi_a^{-1})(\varphi(a)) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ est l'opérateur linéaire

$$(\varphi_a \circ \gamma)'(0) \mapsto (D(\psi_b \circ f \circ \varphi_a^{-1})(\varphi(a))(\varphi \circ \gamma)'(0) = (\psi_b \circ f \circ \gamma)'(0).$$

Notons que les espaces tangents $T_a M$ (et $T_{f(a)} N$) dépendent de a , il n'est donc pas évident de définir les dérivées de f d'ordre ≥ 2 sans introduire de structure supplémentaire. Il serait possible d'identifier les T_a pour différentes valeurs de a en utilisant des cartes locales, mais cela dépendrait des cartes. On renvoie au cours de géométrie différentielle pour aller plus loin.

Plutôt que de tenter d'identifier les espaces tangents $T_a M$ pour différentes valeurs de $a \in M$, on peut considérer leur union disjointe, appelée fibré tangent, qui a une structure de variété de dimension $2n$.

Définition 11.0.6. Fibré tangent.

Soit M une variété abstraite de dimension n et de classe \mathcal{C}^k . Le fibré tangent TM de M est une variété abstraite de dimension $2n$ et de classe \mathcal{C}^{k-1} définie comme suit :

- en tant qu'ensemble $TM := \bigsqcup_{a \in M} T_a M := \{(a, u) : a \in M, u \in T_a M\}$.
- chaque carte (O_i, φ_i) de M définit une carte $(\tilde{O}_i, \tilde{\varphi}_i)$ de TM , avec $\tilde{O}_i := \bigsqcup_{a \in O_i} T_a M$ et $\tilde{\varphi}_i : \tilde{O}_i \rightarrow B^n \times \mathbb{R}^n$ défini par

$$\varphi_i : (a, [\gamma_a]) \mapsto (\varphi_i(a), (\varphi_i \circ \gamma)'(x)), \quad \gamma_a \in \Gamma_a.$$

- la topologie sur TM est induite par les application $\tilde{\varphi}_i, i \in I$.

On vérifie que ceci définit bien un espace topologique séparé, qui n'est jamais compact même si M est compact, en raison de la nature vectorielle de la seconde composante. La régularité \mathcal{C}^{k-1} de TM vient de

$$\tilde{\varphi}_j \circ \tilde{\varphi}_i^{-1} : (x, u) \mapsto ((\varphi_j \circ \varphi_i^{-1})(x), D(\varphi_j \circ \varphi_i^{-1})(x)u).$$

Il découle de cette définition que si $f : O \subset M \rightarrow N$ est \mathcal{C}^k alors $Df : TO \subset TM \rightarrow TN$ défini par $(Df)(a, u) := (f(a), (Df)(a)u)$ est \mathcal{C}^{k-1} . Mais les choses sont plus compliquées pour la dérivée seconde.

Un point de vue hérité de Bernhard Riemann : l'appréhension quantitative du monde physique est faite de relations entre variables, et les relations entre variables forment des variétés : de la géométrie. En définissant

un produit scalaire sur chaque espace tangent et en les connectant, on obtient une notion de longueur de chemin tracé sur une variété, une structure d'espace métrique, tandis que la notion de surface de triangle conduit à la notion de courbure, on parle de variétés et géométrie riemanniennes (version complexe : variétés et géométrie kählériennes). Cela permet également de définir une mesure de volume, qui joue le rôle de la mesure de Lebesgue, et qui permet de définir des mesures de Boltzmann–Gibbs, et il y a également une notion de Laplacien, d'où des liens multiples avec l'équation de la chaleur.

En concevant l'espace tangent comme les vecteurs vitesses des courbes paramétrées sur la variété, une contrainte d'appartenance à un cône dans l'espace tangent conduit à la géométrie sous-riemannienne.

Un point de vue complémentaire hérité de Felix Klein, Sophus Lie, et leur programme d'Erlangen : toute géométrie conduit à l'étude de transformations d'un espace, qui peuvent s'inverser et se composer, et qui constituent donc un groupe. Étudier l'algèbre de ce groupe en dit long sur la géométrie.

Chapitre 12

Notion de groupe fondamental

Pour aller plus loin : cours du DMA de topologie algébrique.

Évoqué à l'oral en début de cours, à écrire ici.

projet

brouvillon

Chapitre 13

Lexique bilingue

Français	Anglais
Produit scalaire	Scalar product, dot product
Espace vectoriel normé	Normed vector space
Espace métrique, distance	Metric space, distance
Espace topologique	Topological space
Topologie discrète, topologie grossière	Discrete topology, trivial or rough topology
Topology plus fine	Finer topology
Topology moins fine ou plus grossière	Coarser topology
Suite convergente	Converging sequence
Fonction continue	Continuous function
Continuité séquentielle	Sequential continuity
Ouvert, fermé	Open, closed
Intérieur, fermeture (adhérence), frontière	Interior, closure, boundary
Point intérieur / adhérent / isolé / d'accumulation	Interior / adherent / isolated / accumulation point
Voisinage	Neighborhood (US) or neighbourhood (UK)
À base dénombrable de voisinages	First countable
À base dénombrable	Second countable
Boule ouverte, boule fermé	Open ball, closed ball
Complet, complétude	Complete, completeness
Compact, compacité	Compact, compactness
Connexe, connexité	Connected, connectedness
Espace normal	Normal sapace
Propriété (de séparation) de Hausdorff	Hausdorff (separation) property or T2 axiom
Espace séparable	Separable space
Homéomorphisme, homéomorphe	Homeomorphism, homeomorphic
Espace dénombrable à l'infini	σ -compact space
Ensemble maigre	Meagre or first category set
Nulle part dense	Nowhere dense
Partout dense	Everywhere dense
Connexe et connexe par arcs	Connected and path-connected
Espace bien enchaîné	Chain connected space
Théorème des accroissements finis	Mean-value theorem
Théorème de l'application ouverte	Open mapping theorem
(Sous-)Variété	(Sub)Manifold
Variété abstraite ou plongée	Abstract or embedded manifold
Carte	Chart
Espace tangent	Tangent space
Fibré tangent	Tangent bundle
Champ de vecteur	Vector field
Résolvante	Resolvent
EDO/EDP	ODE/PDE
Foyer/foyers	Focus/foci
Variation de la constante	Variation of parameters/Variation of constants
Flot	Flow

brouvillon

Chapitre 14

Chronologie

Quelques personnages historiques liés à ces notes, certains sont aussi dans [18].

Peter Scholze	1987 –
Cédric Villani	1973 –
Grigori Iakovlevitch Perelman	1966 –
Vladimir Aleksandrovitch Voïevodski	1966 –
Simon Kirwan Donaldson	1957 –
Michael Hartley Freedman	1951 –
William Paul Thurston	1946 – 2012
Dennis Sullivan	1941 –
Sergueï Petrovitch Novikov	1938 –
John Willard Milnor	1931 –
Stephen Smale	1930 –
Alexandre Grothendieck	1928 – 1914
René Thom	1923 – 2002
Laurent Moïse Schwartz	1914 – 1981
Alexandre Danilovitch Alexandrov	1912 – 1999
Anthony Perry Morse	1911 – 1984
Shizuo Kakutani	1911 – 2004
Arthur Sard	1909 – 1980
Hassler Whitney	1907 – 1989
Jean Alexandre Eugène Dieudonné	1906 – 1992
Andreï Nikolaïevitch Tikhonov	1906 – 1993
Andrey Andreyevich Markov Jr.	1903 – 1979
Marshall Harvey Stone	1903 – 1989
Andreï Nikolaïevitch Kolmogorov	1903 – 1987
Alfred Tarski	1901 – 1983
Juliusz Paweł Schauder	1899 – 1943
Pavel Samouïlovitch Urysohn	1898 – 1924
Kazimierz Kuratowski	1896 – 1980
Eduard Čech	1893 – 1960
Stefan Banach	1892 – 1945
Harold Calvin Marston Morse	1892 – 1977
René Eugène Gateaux	1889 – 1914
Johann Karl August Radon	1887 – 1956
Władysław Hugo Dionizy Steinhaus	1887 – 1972
Marcel Riesz	1886 – 1969
Eduard Helly	1884 – 1943
Nikolaï Nikolaïevitch Louzine	1883 – 1950
Wacław Franciszek Sierpiński	1882 – 1969
Luitzen Egbertus Jan Brouwer	1881 – 1966
Sergeï Bernstein	1880 – 1968
Frigyes Riesz	1880 – 1956
Hans Hahn	1879 – 1934
René Maurice Fréchet	1878 – 1973
Thomas Hakon Grönwall	1877 – 1932
Henri-Léon Lebesgue	1875 – 1941
René-Louis Baire	1874 – 1932
Félix Édouard Justin Émile Borel	1871 – 1956
Ernst Leonard Lindelöf	1870 – 1946

Felix Hausdorff	1868 – 1942
Jacques Salomon Hadamard	1865 – 1963
David Hilbert	1862 – 1943
Édouard Jean-Baptiste Goursat	1858 – 1936
Giuseppe Peano	1858 – 1932
Alexandre Mikhaïlovitch Liapounov	1857 – 1918
Andrey Andreyevich Markov Sr.	1856 – 1922
Charles Émile Picard	1856 – 1941
Jules Henri Poincaré	1854 – 1912
Christian Felix Klein	1849 – 1925
Cesare Arzelà	1847 – 1912
Georg Cantor	1845 – 1918
Ulisse Dini	1845 – 1918
Giulio Ascoli	1843 – 1896
Hermann Amandus Schwarz	1843 – 1921
Sophus Lie	1842 – 1899
Rudolf Otto Sigismund Lipschitz	1832 – 1903
Georg Friedrich Bernhard Riemann	1826 – 1866
Enrico Betti	1823 – 1892
Eduard Heine	1821 – 1881
Karl Weierstrass	1815 – 1897
Joseph Liouville	1809 – 1882
William Rowan Hamilton	1805 – 1865
August Ferdinand Möbius	1790 – 1868
Augustin Louis Cauchy	1789 – 1857
Bernard Bolzano	1781 – 1848
Johann Carl Friedrich Gauss	1777 – 1855
Jean-Baptiste Joseph Fourier	1768 – 1830
Gaspard Monge	1746 – 1818
Joseph-Louis Lagrange	1736 – 1813
Leonhard Euler	1707 – 1783
Vincenzo Riccati	1707 – 1775
Brook Taylor	1685 – 1631

Bibliographie

- [1] E. Acosta G. and C. Delgado G. Fréchet vs. Carathéodory. *Am. Math. Mon.*, 101(4) :332–338, 1994.
- [2] V. I. Arnol'd. *Equations différentielles ordinaires*. Paris : Ellipses, reprint of the 1984 edition, 3rd edition edition, 2012.
- [3] S. Arora, H. Browne, and D. Daners. An alternative approach to Fréchet derivatives. *J. Aust. Math. Soc.*, 111(2) :202–220, 2021.
- [4] S. Baron and S. Leader. Solution to problem #5299. *The American Mathematical Monthly*, 73(6) :677–678, 1966.
- [5] E. T. Bell. *Men of Mathematics*. Simon and Schuster, 1937.
- [6] N. Bourbaki. *Éléments de mathématique. Topologie générale. Chapitres 1 à 4*. Hermann, Paris, 1971.
- [7] N. Bourbaki. *Éléments de mathématique. Topologie générale. Chapitres 5 à 10*. Hermann, Paris, 1974.
- [8] H. Cartan. *Cours de calcul différentiel*. Paris : Hermann, 1997.
- [9] S. Chatterjee. Convergence of gradient descent for deep neural networks. prépublication arXiv:2203.16462v3, 2022.
- [10] J.-P. Demailly. *Analyse numérique et équations différentielles*. Les Ulis : EDP Sciences, 4th edition edition, 2016.
- [11] J. Dieudonné. Deux exemples singuliers d'équations différentielles. *Acta Sci. Math.*, 12 :38–40, 1950.
- [12] J. Dixmier. *Topologie générale*. Collection "Mathématiques". Paris : Presses Universitaires de France. 164 p. (1981)., 1981.
- [13] R. Engelking. *General topology*, volume 6 of *Sigma Series in Pure Mathematics*. Heldermann Verlag, Berlin, second edition, 1989. Translated from the Polish by the author.
- [14] M. W. Hirsch, S. Smale, and R. L. Devaney. *Differential equations, dynamical systems, and an introduction to chaos*. Amsterdam : Academic Press, 3rd ed. edition, 2013.
- [15] T. J. Jech. *The axiom of choice*, volume 75 of *Stud. Logic Found. Math.* Elsevier, Amsterdam, 1973.
- [16] K. Josić and R. Rosenbaum. Unstable solutions of nonautonomous linear differential equations. *SIAM Rev.*, 50(3) :570–584, 2008.
- [17] M. Kac. *Enigmas of chance*. Alfred P. Sloan Foundation. Harper & Row, Publishers, New York, 1985. An autobiography.
- [18] J.-M. Kantor and L. Graham. *Au nom de l'infini. Une histoire vraie de mysticisme religieux et de création mathématique*. Belin, Paris, 2010.
- [19] J. L. Kelley. *General topology*. Mineola, NY : Dover Publications, reprint of the 1955 original published by van Nostrand edition, 2017.
- [20] M. Lewin. *Théorie spectrale et mécanique quantique*, volume 87 of *Math. Appl. (Berl.)*. Cham : Springer, 2022.
- [21] R. D. Mauldin, editor. *The Scottish Book*. Birkhäuser, Boston, Mass., 1981. Mathematics from the Scottish Café, Including selected papers presented at the Scottish Book Conference held at North Texas State University, Denton, Tex., May 1979.
- [22] J. A. Mingo and R. Speicher. *Free probability and random matrices*, volume 35 of *Fields Inst. Monogr.* Toronto : The Fields Institute for Research in the Mathematical Sciences ; New York, NY : Springer, 2017.
- [23] J. R. Munkres. *Topology*. Upper Saddle River, NJ : Prentice Hall, 2nd ed. edition, 2000.
- [24] F. Paulin. *Topologie, analyse, et calcul différentiel*. Cours de L3 1A ÉNS Paris, disponible sur Internet, 2008-2009.
- [25] M. Reed and B. Simon. *Methods of modern mathematical physics. I : Functional analysis*. Rev. and enl. ed. New York etc. : Academic Press, A Subsidiary of Harcourt Brace Jovanovich, Publishers, XV, 400 p. \$ 24.00 (1980)., 1980.

- [26] L. Schwartz. *Analyse. Topologie générale et analyse fonctionnelle. 2ième éd., rev. et corr. (Nouv. tirage)*, volume 11 of *Collect. Enseign. Sci.* Hermann, Paris, 1986.
- [27] L. Schwartz. *Analyse. I*, volume 42 of *Collection Enseignement des Sciences [Collection : The Teaching of Science]*. Hermann, Paris, 1991. Théorie des ensembles et topologie. [Set theory and topology], With the collaboration of K. Zizi.
- [28] L. A. Steen and J. A. j. Seebach. *Counterexamples in topology*. 2nd ed. New York - Heidelberg - Berlin : Springer-Verlag. XI, 244 p. (1978)., 1978.
- [29] G. Tomkowicz and S. Wagon. *The Banach-Tarski paradox*, volume 163 of *Encycl. Math. Appl.* Cambridge : Cambridge University Press, 2nd edition edition, 2016.
- [30] B. Tsirelson. *Measure and category*. cours en ligne <https://www.tau.ac.il/~tsirel/Courses/MeasCategory/main.html>, 2014.
- [31] S. M. Ulam. *Adventures of a mathematician*. Charles Scribner's Sons, New York, 1976.
- [32] D. van Dalen. *L. E. J. Brouwer. Topologist, intuitionist, philosopher. How mathematics is rooted in life*. Berlin : Springer, updated revision of the two volume biography 'Mystic, geometer, and intuitionist. The life of L. E. J. Brouwer' published 1999 and 2005 edition, 2013.
- [33] J. van Mill. *Infinite-dimensional topology. Prerequisites and introduction*, volume 43 of *North-Holland Math. Libr.* Elsevier (North-Holland), Amsterdam, 1989.