

# Résolution d'Exercices en Transport Optimal

## Exercice 1

On cherche l'application de transport optimale  $T$  qui envoie  $\mu$ , la mesure de Lebesgue sur  $[0, 1]$ , vers  $\nu$ , définie par :

$$\int_{[0,1]} f(y) \nu(dy) = (1 - \alpha) \int_0^1 f(y) dy + \alpha f(1), \quad \forall f \in C(\mathbb{R}),$$

avec  $\alpha \in [0, 1]$ .

### Étapes de la résolution :

#### 1) Caractérisation de $\nu$ :

- Si  $\alpha = 0$ ,  $\nu = \mu$  (mesure uniforme sur  $[0, 1]$ ).
- Si  $\alpha = 1$ ,  $\nu$  est une Dirac en  $y = 1$ .
- Si  $0 < \alpha < 1$ ,  $\nu$  est une combinaison convexe de la mesure uniforme et d'une Dirac.

#### 2) **Forme du transport optimal $T$** : Le transport optimal correspond au cas où $\nu$ conserve la masse de $\mu$ , donc on doit résoudre $T_{\#}\mu = \nu$ , ce qui implique :

$$\int_0^{T(x)} \nu(dy) = \int_0^x \mu(dx) = x.$$

#### 3) **Calcul explicite de $T$** :

$$\nu(dy) = (1 - \alpha)dy + \alpha\delta_1(dy).$$

En résolvant l'équation ci-dessus, on trouve :

$$T(x) = \begin{cases} \frac{x}{1-\alpha}, & \text{si } x \leq 1 - \alpha, \\ 1, & \text{si } x > 1 - \alpha. \end{cases}$$

#### 4) **Conditions de régularité** :

- $T$  est une fonction **lisse** si  $\alpha = 0$  (aucune discontinuité).
- $T$  est une fonction **bijective** si  $\alpha < 1$ .



## Exercice 2

On considère  $\mu$ , la mesure de Lebesgue sur  $[0, 1]^2$ , et une transformation :

$$T(x, y) = (\sqrt{x} \cos(2n\pi y), \sqrt{x} \sin(2n\pi y)), \quad n \in \{0, 1, 2\}.$$

**Étapes de la résolution :**

1) **Image de  $\mu$  par  $T$ :**

- $T$  transforme un carré en un disque unité.
- En passant aux coordonnées polaires, avec  $x = r^2$  et  $y$  contrôlant l'angle :

$$\nu(d(r, \theta)) = \mu(dx, dy) = dx dy = 2r dr d\theta, \quad r \in [0, 1], \theta \in [0, 2\pi].$$

- $\nu$  est donc la mesure uniforme sur le disque unité.

2) **Conditions d'optimalité :**

- Pour que  $T$  soit un transport optimal, il doit être le **gradient d'une fonction convexe** (d'après Brenier).
- Ceci est vrai si  $n = 1$  (rotation simple, mouvement monotone).
- Si  $n > 1$ ,  $T$  n'est pas monotone (chevauchement des trajectoires angulaires).

3) **Mesure absolument continue :**

- $\nu$  est absolument continue par rapport à la mesure de Lebesgue dans le disque, car la densité  $2r$  est positive partout pour  $n = 1$ .

## Problème

### Question 1

En utilisant le théorème de dualité de Rockafellar, on doit montrer l'existence de mesures  $(c, m)$  satisfaisant les relations données.

**Idées-clés pour la solution :**

- Le théorème de dualité garantit l'existence de mesures duales lorsque le problème primal est convexe.
- En reformulant la contrainte :

$$\partial_t \phi + \frac{1}{2} |\nabla_x \phi|^2 \leq \theta,$$

cela mène à l'introduction de  $(c, m)$ , où  $m = vc$ , et  $v$  est une densité  $L^2$  par rapport à  $c$ .

- Les relations de dualité deviennent :

$$J = \int_Q \frac{1}{2} |v|^2 dc + K^*[c],$$
$$\int_Q (\partial_t f + v \cdot \nabla_x f) dc = B_T(f).$$



## Question 2

Avec des solutions supposées régulières ( $c = \gamma(t, x)dxdt$ ), les équations dynamiques deviennent :

$$\begin{aligned}\partial_t \gamma + \nabla_x \cdot (\gamma v) &= 0, \\ \partial_t v + (v \cdot \nabla_x) v &= E(t, x).\end{aligned}$$

Ces relations découlent des conditions d'optimalité et de la conservation de la masse. L'unicité de  $E$  dépend des conditions aux bords et de la régularité des solutions.

## Question 3

Avec  $K(\theta) = \int_Q \exp(\theta) dt dx$ , la relation entre  $\theta$  et  $\gamma$  est donnée par :

$$\theta(t, x) = \lambda(\gamma(t, x)),$$

avec  $\lambda(z) = \log(z)$  obtenue par la dualité entre  $K$  et  $K^*$ . Cela impose l'unicité de  $(\gamma, v)$  sous des hypothèses de régularité.