

## Cours - TD 2 : Autres théorèmes de point fixe et applications

### 1 Théorème de point fixe Brouwer

#### 1.1 Enoncé

#### Théorème 1.1. Théorème de Brouwer

Soit  $B$  la boule unité fermée de  $\mathbb{R}^n$ . Alors toute application continue de  $B$  dans elle-même admet (au moins) un point fixe.

Remarque : Le thm de Banach est de nature *métrique*, tandis que celui de Brouwer est purement *topologique*.

Preuve : beaucoup de preuves différentes existent.

- via le lemme de Sperner : voir Shashkin
- via les rétractions (la sphère n'est pas un rétract de la boule) : voir Smart, Rouvière pour la dim 2
- d'autres preuves et leurs références sont citées dans Smart.

#### Corollaire 1.2. Extension du théorème de Brouwer

Le théorème reste vrai si  $B$  est remplacée par n'importe quelle partie  $C$  homéomorphe à  $B$ , en particulier pour  $C$  convexe compact de  $\mathbb{R}^n$ .

Preuve : un convexe compact d'intérieur non vide est homéomorphe à la boule.

#### Exercice 1.3 Contre-exemples

Donner des contre-exemples au théorème dans les cas suivants.

1.  $B$  boule unité ouverte de  $\mathbb{R}^n$ ,  $f : B \rightarrow B$  continue n'a pas de point fixe ;
2.  $C$  compact de  $\mathbb{R}^n$ ,  $f : C \rightarrow C$  continue n'a pas de point fixe car  $C$  n'est pas convexe ;
3. [Contre-exemple de Kakutani] :  $B$  boule unité d'un Hilbert  $H$ ,  $T : B \rightarrow B$  continue n'a pas de point fixe car  $H$  est de dimension infinie.  
*Indication : considérer  $H = l^2(\mathbb{Z})$  muni de la base hilbertienne usuelle  $(y_n)_{n \in \mathbb{Z}}$  et poser  $Tx = (1 - \|x\|)y_0 + Ux$ , où  $U$  est le shift à droite.*

## 1.2 Applications

### Exercice 1.4 Champ de vecteurs sur la sphère [Rouvière]

Soit  $x \mapsto v(x)$  un champ de vecteurs continu sur  $B$  tel que

$$\forall x \in S, \langle x, v(x) \rangle < 0.$$

(le champ sur la sphère est rentrant). Montrer que  $v$  s'annule au moins en un point de  $B$ .

### Exercice 1.5 équations différentielles à donnée périodique [Smart]

Considérons l'équation différentielle

$$X'(t) = f(t, X(t)), X(0) = X_0 \in B$$

où  $X(t) \in \mathbb{R}^n$ ,  $B$  la boule unité fermée de  $\mathbb{R}^n$ ,  $f$  de classe  $C^1$  et  $T$ -périodique par rapport à  $t$ . On suppose qu'on a, pour tout  $X_0 \in B$ , existence globale de solutions, qui ne sortent pas de  $B$  pour  $t > 0$ . Montrer qu'il existe  $X_0 \in B$  tel que l'équation ait une solution  $T$ -périodique.

### Exercice 1.6 Théorème de Perron Frobenius [Serre]

Soit  $A$  matrice carrée à coefficients positifs ou nuls. Pour deux vecteurs  $u, v \in \mathbb{R}^n$ , la notation  $u \leq v$  signifie :  $\forall i \in \{1, \dots, n\}, u_i \leq v_i$ . On considère

$$C = \{y \in \mathbb{R}^n, y \geq 0, \|y\|_1 = 1, \rho(A)y \leq Ay\}.$$

Montrer que  $C$  est convexe compact non vide. Montrer que, si  $A \neq 0$ , l'application

$$f : x \in C \mapsto \frac{Ax}{\|Ax\|_1}$$

est bien définie, continue, et vérifie  $f(C) \subset C$ . En déduire l'existence d'un vecteur propre positif pour la valeur propre  $\rho(A)$ .

**Indication** : pour montrer que  $C$  est non vide, on pourra montrer que si  $(\lambda, v)$  est un couple valeur propre, vecteur propre, avec  $|\lambda| = \rho(A)$  et  $\|v\|_1 = 1$ , alors le vecteur défini par  $y = |v|$  appartient à  $C$ .

## 1.3 Extension : théorème de Schauder

### Théorème 1.7. Théorème de Schauder [Chambert-Loir, Fermigier, Maillot]

Soit  $E$  un Banach,  $K$  un convexe fermé non vide de  $E$  et  $\Phi : K \rightarrow K$  continue telle que  $\overline{\Phi(K)}$  est compact dans  $E$ . Alors il existe  $x \in K$  tel que  $\Phi(x) = x$ .

Rem : dans le cas d'un Hilbert, la preuve est moins technique, on peut utiliser la projection sur le convexe plutôt que de construire à la main une fonction qui laisse le convexe stable (cf poly sur la convexité).

Application : théorème de Cauchy-Peano (voir section EDO).

## 2 Autres théorèmes de point fixe

### 2.1 Variantes du thm de Banach

#### Exercice 2.1 Point fixe faiblement contractant sur un compact [Rouvière]

Soit  $X$  un espace métrique compact et  $F : X \rightarrow X$ . On suppose que, pour tous  $x, y \in X$  avec  $x \neq y$ , on a  $d(F(x), F(y)) < d(x, y)$ . Montrer que  $F$  admet un unique point fixe et que,  $\forall x_0 \in X$ , la suite des itérés de  $x_0$  par  $F$  converge vers  $a$ .

**Indication :** Considérer  $\varphi(x) := d(x, F(x))$ .

#### Exercice 2.2 Point fixe non dilatant sur un compact convexe [Rouvière]

Soit  $X$  un convexe compact non vide d'un espace vectoriel normé. Soit  $F : X \rightarrow X$  telle que, pour tous  $x, y \in X$ ,  $\|F(x) - F(y)\| \leq \|x - y\|$ . Montrer que  $F$  admet au moins un point fixe dans  $X$ .

**Indication :** Considérer  $F_t(x) := (1 - t)F(x) + tF(x_0)$ .

### 2.2 Point fixe holomorphe

#### Exercice 2.3 Point fixe holomorphe [Rouvière]

Soit  $f$  holomorphe sur un ouvert  $\Omega$  contenant le disque unité fermé. On suppose que

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, |f(e^{i\theta})| < 1.$$

Justifier que le disque unité fermé est stable par  $f$  et que  $f$  possède un point fixe unique dans le disque unité.

**Indication :** Considérer

$$N(t) := \frac{1}{2i\pi} \int_{\gamma} \frac{f'_t(z)}{f_t(z)} dz,$$

où  $f_t(z) = z - tf(z)$ ,  $0 \leq t \leq 1$  et  $\gamma$  est le cercle unité.

## 3 Applications aux EDO

### 3.1 Les théorèmes classiques

#### Théorème 3.1. Cauchy-Lipschitz [Demailly, Rouvière]

Soit  $I$  un intervalle ouvert de  $\mathbb{R}$ ,  $\Omega$  ouvert de  $\mathbb{R}^n$ ,  $f : I \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n, (t, x) \mapsto f(t, x)$  continue, localement lipschitzienne en  $x$ . Alors pour tout  $(t_0, x_0) \in I \times \Omega$ , il existe un unique intervalle maximal  $J \subset I$  et une unique fonction  $x \in C^1(J, \mathbb{R}^n)$  solution de

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt}(t) = f(t, x(t)), \forall t \in J, \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$

### Exercice 3.2 Théorème de Cauchy-Lipschitz.

Le but de cet exercice est de démontrer le théorème ci-dessus.

Soit  $(t_0, x_0) \in I \times \Omega$ . Soit  $r_0 > 0$  tel que  $\overline{B}(x_0, r_0) \subset \Omega$ .

1. Montrer qu'il existe  $T > 0$  tel que toute solution de  $(\Sigma)$  sur  $[t_0 - T, t_0 + T]$  soit à valeurs dans  $\overline{B}(x_0, r_0)$ . Alors  $C := [t_0 - T, t_0 + T] \times \overline{B}(x_0, r_0)$  est appelé cylindre de sécurité pour  $(\Sigma)$ .
2. Soit  $E := C^0([t_0 - T, t_0 + T], \overline{B}(x_0, r_0))$  muni de  $\|\cdot\|_\infty$ . Pour  $x \in E$ , on définit

$$\Phi(x) : [t_0 - T, t_0 + T] \rightarrow \mathbb{R}^n \text{ par } \Phi(x)(t) := x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds.$$

Montrer que  $\Phi$  est bien définie et à valeurs dans  $E$ .

3. Montrer que  $\Phi$  a une itérée contractante. Conclure.

### Exercice 3.3 Théorème de Cauchy-Arzela-Peano.

Le but de cet exercice est de démontrer le théorème ci-dessous.

#### Théorème 3.4. Cauchy-Arzela-Peano

Soit  $I$  un intervalle ouvert de  $\mathbb{R}$ ,  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n$  et  $f : I \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $(t, x) \mapsto f(t, x)$  continue. Pour tout  $(t_0, x_0) \in I \times \Omega$ , il existe  $T > 0$  et une fonction  $x \in C^1((t_0 - T, t_0 + T), \mathbb{R}^n)$  solution de

$$(\Sigma) \begin{cases} \frac{dx}{dt}(t) = f(t, x(t)), \forall t \in (t_0 - T, t_0 + T), \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$

Soit  $(t_0, x_0) \in I \times \Omega$ . Soit  $r_0 > 0$  tel que  $\overline{B}(x_0, r_0) \subset \Omega$ .

1. Reprendre les questions 1. et 2. de l'exercice précédent (Cauchy-Lipschitz).
2. Montrer que  $\Phi(E)$  est relativement compact dans  $E$ . Conclure.

## 3.2 L'astuce de linéarisation de Leray et Schauder [Smart]

Idée : remplacer une EDO non linéaire par un pb équivalent de point fixe pour un opérateur qui résout une EDO linéaire.

Ex : on considère le pb de Cauchy

$$x''(t) = f(t, x(t), x'(t)), t \in [0, T], \quad x(0) = a, x(T) = b. \quad (1)$$

où  $f$  est continue et bornée sur  $[0, T] \times \mathbb{R}^2$ . On veut montrer l'existence de solutions. On remarque que pour  $y \in C^1$  donnée, l'équation

$$x''(t) = f(t, y(t), y'(t)), t \in [0, T], \quad x(0) = a, x(T) = b.$$

est linéaire, et possède une unique solution globale  $U(y)$  dans l'espace  $X = C^1([0, T])$ . Trouver une solution de (1) est équivalent à trouver un point fixe de  $U$  dans  $X$ .