

Utilisation de la notion de compacité.

Par Nicolas Lanchier ¹

1 Propriété de Borel-Lebesgue ; propriétés classiques.

DÉFINITION 1.1 — Un espace topologique X est dit compact s'il vérifie la propriété de Borel-Lebesgue : de tout recouvrement ouvert $(\Omega_i)_{i \in I}$ on peut extraire un sous-recouvrement fini.

PROPOSITION 1.2 — Un espace X est compact si et seulement si toute collection $(F_i)_{i \in I}$ de fermés de X vérifiant la propriété de l'intersection finie a une intersection non vide.

PROPOSITION 1.3 — Soient X un espace métrique compact et $C(X, \mathbb{R})$ l'algèbre des applications continues de X dans \mathbb{R} . Si \mathcal{I} est un idéal de $C(X, \mathbb{R})$, $\mathcal{I} \neq C(X, \mathbb{R})$, alors il existe un élément $x \in X$ tel que pour tout $f \in \mathcal{I}$, $f(x) = 0$. [3], Sect. 1.3

THÉORÈME 1.4 (BOLZANO-WEIERSTRASS) — Soit (E, d) un espace métrique. Alors E est compact si et seulement si E est complet et précompact. En particulier, tout espace compact est complet. [4], Sect. 5.2

PROPOSITION 1.5 — Toute partie fermée d'un espace compact est compacte. Toute partie compacte d'un espace topologique séparé est fermée. [3], Sect. 1.3

THÉORÈME 1.6 (RIESZ) — La boule unité fermée d'un espace vectoriel normé E est compacte si et seulement si E est de dimension finie. [4], Sect. 7.5

2 Compacité et continuité.

THÉORÈME 2.1 (HEINE) — Soient X et Y deux espaces métriques et f une application continue de X dans Y . Si X est compacte alors f est uniformément continue. [3], Sect. 1.3

THÉORÈME 2.2 (DINI) — Soit $(f_n)_{n \geq 0}$ une suite croissante de fonctions réelles continues sur un espace compact X . Si la suite $(f_n)_{n \geq 0}$ converge simplement vers une fonction f continue sur X alors la convergence est uniforme. [3], Sect. 4.3

THÉORÈME 2.3 (WEIERSTRASS) — L'espace des polynômes est dense dans l'espace des fonctions continues définies sur $[0, 1]$ à valeurs dans \mathbb{C} . [3], Sect. 4.6

DÉFINITION 2.4 — Soient (X, d_X) et (Y, d_Y) deux espaces métriques. Une partie $\mathcal{F} \subset C(X, Y)$ est dite équicontinue si pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$ tel que

$$\forall f \in \mathcal{F} \quad \forall x, y \in X, \quad d_X(x, y) < \eta \implies d_Y(f(x), f(y)) < \varepsilon$$

THÉORÈME 2.5 (ASCOLI) — Soient X et Y deux espaces métriques compacts. Une partie \mathcal{F} de $C(X, Y)$ est équicontinue si et seulement si \mathcal{F} est relativement compacte pour la topologie de la convergence uniforme. [4], Sect. 5.3

THÉORÈME 2.6 (RIESZ-FRECHET-KOLMOGOROV) — Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^n , $\omega \subset\subset \Omega$ une partie compacte de Ω et \mathcal{F} un sous-ensemble borné de $L^p(\Omega)$, $1 \leq p < \infty$. Si pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $\eta > 0$ tel que

$$\|\tau_h f - f\|_{L^p(\omega)} < \varepsilon \quad \forall |h| < \eta \quad \forall f \in \mathcal{F}$$

alors \mathcal{F} est relativement compact dans $L^p(\omega)$. [1], Sect. 4.5

¹ Tout usage commercial, en partie ou en totalité, de ce document est soumis à l'autorisation explicite de l'auteur.

THÉORÈME 2.7 — Soit V un sous-espace fermé de $C([0, 1], \mathbb{R})$, espace vectoriel des fonctions continues de $[0, 1]$ dans \mathbb{R} .

1. Si toute application $f \in V$ est de classe C^1 alors V est de dimension finie.
2. Si pour tout $f \in V$ il existe des constantes $\alpha, C > 0$ telles que pour tous $x, y \in [0, 1]$,

$$|f(x) - f(y)| \leq C|x - y|^\alpha$$

alors V est de dimension finie. [2], Sect. 2.4

THÉORÈME 2.8 (STONE-WEIERSTRASS) — Soient X un espace compact et $\mathcal{F} \subset C(X)$ où $C(X)$ désigne l'ensemble des applications continues de X dans \mathbb{R} (resp. dans \mathbb{C}) muni de la topologie de la convergence uniforme. On suppose que

1. \mathcal{F} est une algèbre (resp. une algèbre auto-conjuguée) ;
2. $\mathbb{1}_X \in \mathcal{F}$;
3. \mathcal{F} est fermé dans $C(X)$.

Alors $\mathcal{F} = C(X)$ si et seulement si \mathcal{F} sépare les points.

3 Compacité et convexité.

THÉORÈME 3.1 (HAHN-BANACH, FORME GÉOMÉTRIQUE) — Soient A et B deux parties disjointes, convexes et non vides d'un espace vectoriel normé E . Si A est fermée et B compacte, il existe un hyperplan fermé qui sépare A et B au sens strict. [1], Sect. 1.2

COROLLAIRE 3.2 — Soit $F \subset E$ un sous-espace vectoriel dense dans E . Alors toute forme linéaire $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ nulle sur F est nulle sur E . [1], Sect. 1.2

APPLICATION 3.3 — Pour tout $a > 1$, notons f_a la fonction définie par

$$f_a(x) = \frac{1}{x - a} \quad x \in [0, 1]$$

Soit $(a_n)_{n \geq 0}$ une suite de réels strictement supérieurs à 1 et de limite $+\infty$. Alors l'espace vectoriel $V = \text{vect}(f_{a_n}, n \geq 0)$ est dense dans $C([0, 1], \mathbb{R})$. [2], Sect. 2.1

PROPOSITION 3.4 — Soit E un espace vectoriel de dimension finie et A une partie compacte de E . Alors $\text{conv}(A)$, l'enveloppe convexe de A , est compacte. [4], Sect. 5.4

Références

- [1] Haïm Brézis. *Analyse fonctionnelle. Théorie et applications*. Dunod, 1999.
- [2] Stéphane Gonnord, Nicolas Tosel. *Thèmes d'analyse pour l'agrégation. Topologie et analyse fonctionnelle*. Ellipses, 1996.
- [3] Xavier Gourdon. *Les maths en tête. Analyse*. Ellipses, 1994.
- [4] Claude Zuily, Hervé Queffélec. *Eléments d'analyse pour l'agrégation*. Masson, 1995.