

## Un exemple d'application du théorème de Brouwer

Nous utiliserons le résultat suivant concernant les équations différentielles.

**Theoreme 1** (de redressement du flot). *Soit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  de classe  $\mathcal{C}^2$ . Soit  $x \in \mathbb{R}^n$  tel que  $f(x) \neq 0$ . Alors il existe  $\tau > 0$ ,  $r > 0$  et un hyperplan  $H \subset \mathbb{R}^n$  tels que, en notant  $V_r := x + H \cap B(0; r)$ , le flot de l'équation différentielle*

$$\frac{du}{dt} = f(u)$$

définisse un  $\mathcal{C}^1$ -difféomorphisme :

$$\begin{aligned} \Phi : ]-\tau, \tau[ \times V_r &\rightarrow B := \Phi(-\tau, \tau[ \times V_r) \\ (t, v) &\mapsto \phi_t(v). \end{aligned}$$

En outre, pour tout  $y \in B$ , il existe un unique  $t \in ]-\tau, \tau[$  tel que  $\phi_t(y) \in V_r$ .

L'ouvert  $B$  est appelé une boîte à flot.

*Démonstration.* Puisque  $f(x) \neq 0$ , il existe un hyperplan  $H$  tel que

$$\mathbb{R}f(x) \oplus H = \mathbb{R}^n.$$

Il s'agit alors d'appliquer le théorème d'inversion locale. D'après le théorème du flot, la fonction  $\Phi$  est bien définie et de classe  $\mathcal{C}^1$  pour  $\tau$  et  $r$  assez petits. Rappelons que par définition,  $\phi_t(v)$  est la valeur à l'instant  $t$  de la solution du problème de Cauchy

$$\frac{du}{dt} = f(u), \quad u(0) = v.$$

On a donc :

$$\partial_t \Phi(t, v) = f(\Phi(t, v)), \quad \Phi(0, v) = v, \quad d_v \Phi(0, v) = \text{Id}.$$

Par suite, la différentielle de  $\Phi$  au point  $(0, x)$  est donnée par

$$d\Phi(0, 0) \cdot (s, k) = s f(x) + k \quad \text{pour tout } (s, k) \in \mathbb{R} \times H.$$

C'est une bijection de  $\mathbb{R} \times H$  sur  $\mathbb{R}^n$  puisque  $\mathbb{R}f(x) \oplus H = \mathbb{R}^n$ . Par conséquent (toutes les applications linéaires étant continues en dimension finie),  $\Phi$  est un difféomorphisme local, et donc un difféomorphisme de  $] -\tau, \tau[ \times V_r$  sur son image, quitte à réduire  $\tau$  et  $r$ .

Ceci implique que pour tout  $y \in B$ , il existe un unique  $(t, v) \in ] -\tau, \tau[ \times V_r$  tel que

$$\phi_t(v) = y,$$

d'où  $\phi_{-t}(y) = v \in V_r$ . Inversement, si  $s \in ] -\tau, \tau[$  est tel que  $\phi_s(y) = w \in V_r$ , alors  $y = \phi_{-s}(w)$  et donc  $s = -t$  et  $v = w$ .  $\square$

**Remarque 1.** Le difféomorphisme inverse  $\Phi^{-1}$  opère un redressement du flot au sens où l'image réciproque d'une orbite  $\{\phi_t(v) \in B ; t \in ] -\tau, \tau[\}$  avec  $v \in V_r$  n'est autre que le segment de droite  $\{(t, v) ; t \in ] -\tau, \tau[\}$ .

**Theoreme 2.** Soit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  de classe  $\mathcal{C}^2$ . On suppose que  $K \subset \mathbb{R}^n$  est un convexe compact invariant par le flot de l'équation différentielle

$$\frac{du}{dt} = f(u).$$

Alors  $K$  contient un zéro de  $f$ .

*Démonstration.* Nous allons voir que c'est un corollaire du théorème de point fixe de Brouwer et du théorème de redressement du flot. Remarquons d'abord que pour tout  $v \in K$ , la solution du problème de Cauchy

$$\frac{du}{dt} = f(u), \quad u(0) = v,$$

est par hypothèse à valeurs dans le compact  $K$ , donc elle est globale d'après le théorème des bouts. Autrement dit, le flot  $\phi_t(v)$  est défini pour tout  $t \in \mathbb{R}$ . De plus,  $\phi_t : K \rightarrow K$  est continue. D'après le théorème de Brouwer, il existe donc  $x_t \in K$  tel que  $\phi_t(x_t) = x_t$ . On définit ainsi une suite  $(x_{1/n})_n \in N$  d'éléments du compact  $K$ . À l'extraction d'une sous-suite près, on peut supposer qu'elle converge vers  $x_0 \in K$ . Montrons qu'alors  $f(x_0) = 0$ . Si ce n'était pas le cas, on pourrait appliquer le théorème de redressement du flot en  $x_0$ . Or il existe  $N \in \mathbb{N}$  tel que pour  $n \geq N$ ,  $1/n < \tau$  et  $x_{1/n} \in B$ . Comme  $x_{1/n} = \phi_0(x_{1/n})$ , il est impossible qu'on ait aussi  $x_{1/n} = \phi_{1/n}(x_{1/n})$ .  $\square$

**Remarque 2.** Lorsque  $n = 2$ , le convexe compact  $K$  peut être obtenu comme la région du plan limitée par une orbite périodique : elle est invariante d'après l'unicité dans le théorème de Cauchy-Lipschitz.