

Nous allons établir le suivant

**Théorème 1.** *On peut compactifier l'espace  $\mathcal{E}$  sans en augmenter la dimension de la connexité entre aucun couple de points <sup>1)</sup>.*

Plus précisément,  $\mathcal{S}^{\aleph_0}$  désignant le cube fondamental de Hilbert et  $(\mathcal{S}^{\aleph_0})^{\mathcal{E}}$  l'espace fonctionnel des transformations continues de  $\mathcal{E}$  en sous-ensembles du cube  $\mathcal{S}^{\aleph_0}$ , les homéomorphismes  $f \in (\mathcal{S}^{\aleph_0})^{\mathcal{E}}$  telles que, quel que soit le couple  $p, q \in \mathcal{E}$ , la dimension de la connexité de  $\mathcal{E}$  entre  $p$  et  $q$  est égale à celle de la connexité de  $f(\mathcal{E})$  entre  $f(p)$  et  $f(q)$ , — constituent un ensemble résiduel (dans  $(\mathcal{S}^{\aleph_0})^{\mathcal{E}}$ ).

Ajoutons que, si  $\mathcal{E}$  est de dimension finie, le cube  $\mathcal{S}^{\aleph_0}$  peut être remplacé par le cube  $\mathcal{S}^{2 \dim \mathcal{E} + 1}$ , de sorte que le théorème précédent peut être combiné avec les théorèmes bien connus de compactification et de plongement, établis dans la théorie de la dimension <sup>2)</sup>.

**1. Lemme.** *Il existe dans l'espace  $\mathcal{E}$  une suite d'ensembles ouverts  $G_1, G_2, \dots$  tels que, si  $\mathcal{E}$  est à connexité  $< n$ -dimensionnelle entre  $p$  et  $q$ , il existe un  $G_i$  satisfaisant aux conditions (1).*

Soit, en effet,  $R_1, R_2, \dots$  la base de l'espace  $\mathcal{E}$ . Soit  $R_k, R_l$  un couple d'ensembles entre lesquels la connexité de  $\mathcal{E}$  est de dimension  $< n$  ( $n=0, 1, \dots$ ). Il existe alors, par définition, un ensemble ouvert  $G$  tel que

$$(3) \quad R_k \subset G, \quad R_l \subset \mathcal{E} - \bar{G}, \quad \dim Fr(G) \leq n - 1.$$

Désignons par  $G_{hln}$  un de ces ensembles  $G$  (d'ailleurs arbitraire) <sup>3)</sup>. En rangeant les ensembles  $G_{hln}$  en une suite simple, on parvient à la suite  $\{G_i\}$  demandée.

En effet, si  $p, q$  et  $G$  réalisent les conditions (1), il existe par définition de base deux ensembles  $R_k$  et  $R_l$  vérifiant les deux inclusions (3), donc un  $G_i$  tel que

$$p \in R_k \subset G_i, \quad q \in R_l \subset \mathcal{E} - \bar{G}_i, \quad \dim Fr(G_i) \leq n - 1.$$

## Sur la compactification des espaces à connexité $n$ -dimensionnelle <sup>1)</sup>.

Par

Casimir Kuratowski (Warszawa).

Soit  $\mathcal{E}$  un espace métrique séparable. Nous dirons que  $\mathcal{E}$  est à connexité  $\geq n$ -dimensionnelle entre deux points  $p$  et  $q$  lorsqu'il n'existe aucun ensemble ouvert  $G$  tel que

$$(1) \quad p \in G, \quad q \in \mathcal{E} - \bar{G}, \quad \dim Fr(G) \leq n - 1;$$

autrement dit: lorsqu'il n'existe aucune décomposition en deux ensembles fermés  $M$  et  $N$  telle que

$$(2) \quad \mathcal{E} = M + N, \quad p \in \mathcal{E} - N, \quad q \in \mathcal{E} - M, \quad \dim MN \leq n - 1$$

(les conditions (1) et (2) sont équivalentes, car si  $M$  et  $N$  satisfont à (2), on pose  $G = \mathcal{E} - N$ ; si  $G$  satisfait à (1), on pose  $M = \bar{G}$  et  $N = \mathcal{E} - G$ ).

Le plus grand entier  $n$  (fini ou infini) tel que la connexité de  $\mathcal{E}$  entre  $p$  et  $q$  est de dimension  $\geq n$  sera nommé la dimension de la connexité entre  $p$  et  $q$  <sup>2)</sup>.

En particulier, la connexité de dimension  $\geq 0$  coïncide avec la connexité (tout court), qui signifie qu'il n'existe aucun ensemble fermé-ouvert qui contienne  $p$  sans contenir  $q$ ; ou encore: que  $p$  et  $q$  appartiennent à la même quasi-composante <sup>3)</sup> de  $\mathcal{E}$ .

<sup>1)</sup> Présenté à la Soc. Polon. Math. (section de Varsovie) le 11. II. 1938.

<sup>2)</sup> Cette définition se généralise aussitôt au cas où les points  $p$  et  $q$  sont remplacés par des ensembles  $P$  et  $Q$ .

<sup>3)</sup> Selon M. Hausdorff, la quasi-composante du point  $p$  est le produit de tous les ensembles fermés-ouverts contenant  $p$ .

<sup>1)</sup> Ce théorème embrasse comme cas particulier ( $n=0$ ) la possibilité de compactifier l'espace de façon que deux quasi-composantes différentes soient toujours situées dans deux composantes différentes (de l'espace compact).

Ce cas particulier a été proposé par M. Knaster et m'a suggéré le th. 1.

<sup>2)</sup> Voir ma note de Fund. Math. 28 (1937), pp. 336-342.

<sup>3)</sup> Cf. le raisonnement de M. Sierpiński, ce volume p. 129.

**2. Démonstration du théorème 1.** Envisageons les ensembles  $G_1, G_2, \dots$  du lemme précédent et posons  $A_{2i} = \bar{G}_i$  et  $A_{2i-1} = \mathfrak{E} - G_i$ . D'après un théorème de plongement<sup>1)</sup>, les homéomorphismes  $f_\varepsilon(\mathfrak{E}^{S_0})^{\mathfrak{E}^2}$  telles que  $\dim \overline{f(A_i)} \cdot \overline{f(A_j)} = \dim A_i \cdot A_j$  pour  $i, j = 1, 2, 3, \dots$ , constituent dans l'espace  $(\mathfrak{E}^{S_0})^{\mathfrak{E}^2}$  un ensemble résiduel.

Or, ces homéomorphismes satisfont à la thèse du théorème. Posons, en effet,  $\mathfrak{Y} = \overline{f(\mathfrak{E})}$  et soient  $p$  et  $q$  deux points entre lesquels la connexité de  $\mathfrak{E}$  est de dimension  $< n$ . Il s'agit de prouver que la connexité de  $\mathfrak{Y}$  entre  $f(p)$  et  $f(q)$  est de dimension  $< n$ . Soit  $G_i$  un ensemble satisfaisant à (1). Posons  $M = \overline{f(G_i)}$  et  $N = \overline{f(\mathfrak{E} - G_i)}$ . Conformément à (2), il suffit de prouver que

$$\mathfrak{Y} = M + N, \quad f(p) \in \mathfrak{Y} - N, \quad f(q) \in \mathfrak{Y} - M, \quad \dim MN \leq n - 1.$$

Or,  $f$  étant une homéomorphie, on a  $f(\mathfrak{E}) \cdot \overline{f(G_i)} = f(\mathfrak{E}) \cdot \overline{f(G_i)}$ , d'où

$$f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i) = f(\mathfrak{E}) - \overline{f(G_i)} = f(\mathfrak{E}) - \overline{f(G_i)}$$

et

$$\mathfrak{Y} = \overline{f(\mathfrak{E})} = \overline{f(G_i) + f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)} = \overline{f(G_i)} + \overline{f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)} \subset M + \overline{f(\mathfrak{E}) - \overline{f(G_i)}} = M + N.$$

Puis, les ensembles  $G_i$  et  $\mathfrak{E} - \bar{G}_i$  étant séparés, il en est de même de  $f(G_i)$  et  $f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)$ , c. à d. que

$$f(G_i) \cdot \overline{f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)} = 0 = \overline{f(G_i)} \cdot f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i),$$

et comme  $f(p) \in f(G_i)$  et  $f(q) \in f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)$ , il vient  $f(p) \in \mathfrak{Y} - N$  et  $f(q) \in \mathfrak{Y} - M$ .

Enfin  $MN \subset \overline{f(G_i)} \cdot \overline{f(\mathfrak{E} - \bar{G}_i)} = \overline{f(A_{2i})} \cdot \overline{f(A_{2i-1})}$ , d'où

$$\dim MN \leq \dim \overline{f(A_{2i})} \cdot \overline{f(A_{2i-1})} = \dim A_{2i} \cdot A_{2i-1} = \dim Fr(G_i) \leq n - 1.$$

**3. Cas de  $n=0$ .** Le lemme du N° 1 signifie dans ce cas qu'il existe dans  $\mathfrak{E}$  une suite d'ensembles  $\{G_i\}$  fermés-ouverts tels qu'à chaque couple de points  $p, q$  appartenant à deux quasi-composantes différentes, correspond un  $G_i$  qui contient  $p$  sans contenir  $q$ .

Soit  $f$  la fonction caractéristique de cette suite; c. à d. que  $f(x)$  est le point  $\frac{c_1}{3} + \frac{c_2}{9} + \dots$  de l'ensemble  $\mathfrak{C}$  de Cantor, où  $c_i = 2$  si  $x \in G_i$  et  $c_i = 0$  si  $x \in \mathfrak{E} - G_i$ . On constate aussitôt que  $f$  est une transformation continue de  $\mathfrak{E}$ ,  $f(\mathfrak{E}) \subset \mathfrak{C}$  et la famille des ensembles  $f^{-1}(y)$  où  $y \in f(\mathfrak{E})$  coïncident avec la famille des quasi-composantes de  $\mathfrak{E}$ <sup>2)</sup>.

<sup>1)</sup> Fund. Math. 28, p. 337, th. 2.

<sup>2)</sup> Ce théorème a été suggéré par M. Eilenberg. Il généralise un théorème bien connu sur les espaces compacts (où les quasi-composantes coïncident avec les composantes).

Comme l'a remarqué M. Knaster, on peut déduire de là une simple démonstration de l'énoncé p. 243, renvoi 1. En effet  $\mathfrak{E}^*$  désignant un espace compact contenant topologiquement  $\mathfrak{E}$  (le cube de Hilbert, par exemple), l'ensemble  $\overline{E[y=f(x)]}$ , contenu dans le produit  $\mathfrak{E}^* \times \mathfrak{E}$ , est compact, contient l'ensemble  $\overline{E[y=f(x)]}$ , homéomorphe à  $\mathfrak{E}$ , et deux quasi-composantes différentes de  $\overline{E[y=f(x)]}$  sont contenues toujours dans deux composantes différentes de  $\overline{E[y=f(x)]}$ .

Dans le même ordre d'idées, nous allons établir le

**Théorème 2.** Dans l'espace fonctionnel  $\mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$ , les fonctions  $f \in \mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$  telles que  $f^{-1}(y)$  est une quasi-composante de  $\mathfrak{E}$  quel que soit  $y \in f(\mathfrak{E})$ , constituent un ensemble résiduel.

Nous allons démontrer à ce but que  $A$  étant un ensemble fermé-ouvert dans  $\mathfrak{E}$ , les fonctions  $f \in \mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$  telles que  $\overline{f(A)} \cdot \overline{f(\mathfrak{E} - A)} = 0$  constituent un ensemble dense dans l'espace  $\mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$ <sup>1)</sup>.

Remarquons d'abord que  $U$  et  $V$  étant deux sous-ensembles de  $\mathfrak{E}$  dont la distance au sens de Hausdorff est  $< \varepsilon$ , si  $V$  est un ensemble fini  $= (p_1, \dots, p_m)$ , il existe une transformation continue  $g$  de  $U$  en  $V$  telle que  $|g(t) - t| < \varepsilon$  quel que soit  $t \in U$ .

En effet,  $W_i$  désignant l'intervalle  $p_i - \varepsilon < t < p_i + \varepsilon$ , on a  $U = U \cdot W_1 + \dots + U \cdot W_m$ . Comme  $\dim U = 0$ , il existe un système  $Z_1, \dots, Z_m$  d'ensembles fermés-ouverts dans  $U$  et tels que  $U = Z_1 + \dots + Z_m$ ,  $Z_i \subset U \cdot W_i$ . En posant  $g(t) = p_i$  pour  $t \in Z_i$ , on définit la fonction demandée.

Ceci établi, soit  $f \in \mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$  et  $\varepsilon > 0$ . Il s'agit de définir une fonction  $f^*$  telle que  $\overline{f^*(A)} \cdot \overline{f^*(\mathfrak{E} - A)} = 0$  et  $|f^* - f| \leq \varepsilon$ .

Soient  $V$  et  $V_1$  deux ensembles finis disjoints et tels que la distance de  $V$  à  $f(A)$  ainsi que de  $V_1$  à  $f(\mathfrak{E} - A)$  est  $< \varepsilon$ . Soient  $g$  et  $g_1$  deux transformations continues de  $f(A)$  en  $V$  et de  $f(\mathfrak{E} - A)$  en  $V_1$  respectivement et telles qu'on a toujours  $|g(t) - t| < \varepsilon$  et  $|g_1(t) - t| < \varepsilon$ .

En posant  $f^*(x) = gf(x)$  pour  $x \in A$  et  $f^*(x) = g_1f(x)$  pour  $x \in \mathfrak{E} - A$ , on définit la fonction demandée: on a, en effet,  $f^*(A) \subset V$ ,  $f^*(\mathfrak{E} - A) \subset V_1$  et  $|f^*(x) - f(x)| < \varepsilon$ .

<sup>1)</sup> Cet énoncé, rapproché de Fund. Math. 28, p. 339, N° 2, implique que, si  $\dim \mathfrak{E} = 0$ , les homéomorphismes constituent un ensemble résiduel dans  $\mathfrak{C}^{\mathfrak{E}}$ .

Passons à la démonstration du th. 2.  $\{G_i\}$  désignant la suite d'ensembles fermés-ouverts du lemme 1 (pour  $n=0$ ), soit  $\Phi_i$  l'ensemble des fonctions  $f \in \mathcal{C}^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  telles que  $f(G_i) \cdot f(\mathcal{A}\mathcal{B} - G_i) = 0$ . L'ensemble  $\Phi_i$  étant ouvert<sup>1)</sup> et dense, le produit  $\Phi = \Phi_1 \cdot \Phi_2 \cdot \dots$  est un  $G_\delta$  dense. Or, pour  $f \in \Phi$ , les ensembles  $f^{-1}(y)$  sont des quasi-composantes de  $\mathcal{A}\mathcal{B}$ . En effet, si  $\mathcal{A}\mathcal{B}$  n'est pas connexe entre  $p$  et  $q$ , il existe un  $G_i$  tel que  $p \in G_i$  et  $q \in \mathcal{A}\mathcal{B} - G_i$ , d'où  $f(p) \in f(G_i)$  et  $f(q) \in f(\mathcal{A}\mathcal{B} - G_i)$ , donc  $f(p) \neq f(q)$ , puisque  $f(G_i) \cdot f(\mathcal{A}\mathcal{B} - G_i) = 0$ .

**4. Connexité d'ordre  $n$ .** Cette notion s'impose d'une façon analogue à celle de connexité de dimension  $n$ ; à savoir, la connexité entre deux points  $p$  et  $q$  est dite d'ordre  $\geq n$ , lorsqu'il n'existe aucun ensemble ouvert  $G$  tel que  $p \in G$ ,  $q \in \mathcal{A}\mathcal{B} - G$  et  $Fr(G)$  se compose de  $n-1$  points au plus.

Une démonstration tout-à-fait analogue à celle du th. 1 conduit au théorème suivant: les homéomorphismes  $f \in (\mathcal{S}^{N_0})^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  telles que l'ordre de connexité de  $\mathcal{A}\mathcal{B}$  entre  $p$  et  $q$  est égal à celui de  $f(\mathcal{A}\mathcal{B})$  entre  $f(p)$  et  $f(q)$  chaque fois que cet ordre est fini<sup>2)</sup>, — constituent un ensemble résiduel dans  $(\mathcal{S}^{N_0})^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$ .

On n'aura qu'à remplacer dans le raisonnement du N° 2 le théorème de plongement, cité dans le renvoi 1, par le suivant<sup>3)</sup>:  $A$  et  $B$  étant deux ensembles fermés dont le produit est fini, les homéomorphismes  $f \in (\mathcal{S}^{N_0})^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  telles que le nombre des éléments de  $f(A) \cdot f(B)$  est égal à celui de  $AB$ , constituent un ensemble résiduel dans l'espace  $(\mathcal{S}^{N_0})^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$ .

<sup>1)</sup> Voir, p. ex., Fund. Math. 28, p. 338, renvoi 1.

<sup>2)</sup> Cette restriction est essentielle. Ainsi, par ex., l'espace composé des segments unissant le point  $(0,1)$  à tous les points rationnels de l'axe des abscisses est connexe d'ordre  $N_0$  entre ce point et chaque autre point. Cependant il est impossible de le compactifier sans que l'ordre de cette connexité devienne  $\infty$ .

<sup>3)</sup> Ce volume p. 8, th. 1.

## Sur la contractilité des hyperspaces de continus localement connexes.

Par

M. Wojdysławski (Warszawa).

**1.**  $\mathcal{A}\mathcal{B}$  étant un espace métrique et  $\rho$  la distance dans  $\mathcal{A}\mathcal{B}$ , soit  $2^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  l'hyperspace de  $\mathcal{A}\mathcal{B}$ , c. à d. l'espace dont les points sont les sous-ensembles fermés non vides de  $\mathcal{A}\mathcal{B}$ , avec la distance de Hausdorff:

$$(1) \quad \text{dist}(X_1, X_2) = \sup_{x_1 \in X_1} [\sup_{x_2 \in X_2} \inf \rho(x_1, x_2), \sup_{x_2 \in X_2} \inf \rho(x_1, x_2)],$$

définie pour tout couple d'ensembles non vides  $X_1, X_2 \subset \mathcal{A}\mathcal{B}$  (fermés ou non).

Un ensemble  $X_1$  est dit *contractile dans un ensemble  $X_2$* <sup>1)</sup>, lorsqu'il existe une fonction continue de deux variables  $f(x, t)$ , où  $x \in X_1$  et  $t \in \mathcal{J}$  ( $\mathcal{J}$  désignant l'intervalle  $0 \leq t \leq 1$ ), telle que:

$$f(x, 0) = x, \quad f(x, t) \in X_2 \text{ pour chaque } t, \quad f(x, 1) = \text{const.}$$

L'espace  $\mathcal{A}\mathcal{B}$  est dit *localement contractile* lorsque, dans chaque entourage  $U$  d'un point quelconque  $x \in \mathcal{A}\mathcal{B}$ , il existe un entourage  $V$  de  $x$  qui est contractile dans  $U$ .

Je me propose d'établir ici le suivant

**Théorème.** Si l'espace  $\mathcal{A}\mathcal{B}$  est un continu localement connexe<sup>2)</sup>, son hyperspace  $2^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  est localement contractile et contractile dans soi.

La réciproque est également vraie: en effet, la contractilité locale entraîne la connexité locale; or, la compacité et la connexité locale de  $2^{\mathcal{A}\mathcal{B}}$  équivalent aux mêmes propriétés de  $\mathcal{A}\mathcal{B}$ <sup>3)</sup>.

<sup>1)</sup> K. Borsuk, *Über eine Klasse von lokal zusammenhängenden Räumen*, Fund. Math. 19 (1932), § 3, p. 235-242.

<sup>2)</sup> c. à d. une image continue du segment rectiligne  $\mathcal{J}$ .

<sup>3)</sup> cf. T. Ważewski, *Sur un continu singulier*, Fund. Math. 4 (1923), p. 232.