

Sur un ensemble plan singulier.

Par

Wacław Sierpiński (Warszawa).

Le but de cette Note est de démontrer les deux théorèmes suivants:

Théorème 1. *E étant un ensemble linéaire, il existe au plus un point p de E tel que $E - \{p\} \simeq E$ ($A \simeq B$ désigne que les ensembles A et B sont superposables par translation ou par rotation).*

Théorème 2. *Il existe un ensemble plan E contenant deux points distincts p et q tels que $E - \{p\} \simeq E$ et $E - \{q\} \simeq E$.*

Démonstration du théorème 1. Soit E un ensemble linéaire et admettons qu'il contient deux points distincts p et q tels que $E - \{p\} \simeq E$ et $E - \{q\} \simeq E$.

Je dis que l'ensemble $E - \{p\}$ ne peut pas être superposable avec E par rotation (de la droite sur laquelle il est situé de l'angle π autour d'un point quelconque de cette droite). En effet, soit φ la rotation qui transforme l'ensemble E en l'ensemble $E - \{p\}$; c'est-à-dire $\varphi(E) = E - \{p\}$. Soit $p' = \varphi(p)$; on a donc $p' \in E - \{p\}$, donc $p' \in E$ et $\varphi(p') \in \varphi(E) = E - \{p\}$, d'où $\varphi(p') \neq p$, ce qui est impossible, puisque évidemment $\varphi(p') = \varphi\varphi(p) = p$.

L'ensemble $E - \{p\}$ est donc superposable avec E par translation, et il est de même pour l'ensemble $E - \{q\}$. Il existe par conséquent deux nombres réels a et b tels que $E - \{p\} = E(a)$ et $E - \{q\} = E(b)$, où $E(c)$ désigne la translation d'une longueur c de l'ensemble E (le long de la droite), c'est-à-dire l'ensemble de tous les nombres $x + c$, où $x \in E$. Comme $p \in E$, d'où $E \neq E - \{p\}$, on a $a \neq 0$. Comme $q \neq p$, on a $q \in E - \{p\}$, donc $q \in E(a)$, d'où $q - a \in E$. Comme $a \neq 0$, on a $q - a \neq q$, donc $q - a \in E - \{q\}$, c'est-à-dire $q - a \in E(b)$, d'où $q - a - b \in E$ et $q - b \in E(a)$ et, comme $E(a) \subset E$, on trouve $q - b \in E$, d'où $q \in E(b) = E - \{q\}$, ce qui est impossible.

L'hypothèse qu'on a $p \in E$, $q \in E$ et $E - \{p\} \simeq E \simeq E - \{p\}$ implique donc une contradiction et le théorème 1 se trouve démontré.

Corollaire. *E étant un ensemble linéaire non vide, il existe un point p de E tel que les ensembles E et E - {p} ne sont pas superposables.*

Démonstration. Le corollaire est évident pour les ensembles contenant un seul point. Si E contient deux points distincts p et q, on conclut d'après le théorème 1 qu'un au moins des ensembles E - {p} et E - {q} n'est pas superposable avec E.

Démonstration du théorème 2. Soit $a = e^i$ et soit $\beta = e^{\vartheta i}$ un nombre complexe à module 1 qui est algébriquement indépendant du nombre a . Soit c un nombre complexe qui n'est pas une fonction rationnelle aux coefficients rationnels de a et β .

Soit φ la rotation du plan de l'angle = 1 autour du point 0 et soit ψ la rotation du plan de l'angle = ϑ autour du point c ; on a donc, pour z complexes: $\varphi(z) = az$ et $\psi(z) = (z - c)\beta + c$.

Posons, pour z complexes: $\varphi^0(z) = \psi^0(z) = z$ et désignons par φ^{-1} et ψ^{-1} les rotations inverses par rapport à φ et ψ .

Soit E le plus petit ensemble plan tel que:

- (1) $0 \in E$ et $1 \in E$,
- (2) si $z \in E$, on a $\varphi(z) \in E$ et $\psi(z) \in E$,
- (3) si $z \in E$ et $z \neq 1$, on a $\varphi^{-1}(z) \in E$,
- (4) si $z \in E$ et $z \neq 0$, on a $\psi^{-1}(z) \in E$.

Je dis que

- (5) $\varphi(E) = E - \{1\}$ et $\psi(E) = E - \{0\}$.

En effet, d'après (2) on a $\varphi(E) \subset E$ et $\psi(E) \subset E$. Soit $z \in E - \{1\}$ et posons $z_1 = \varphi^{-1}(z)$. Comme $z \neq 1$, on a $z_1 \in E$ d'après (3). Or, on a évidemment $z = \varphi(z_1) \in \varphi(E)$. Il est ainsi démontré que $E - \{1\} \subset \varphi(E)$. On démontre pareillement que $E - \{0\} \subset \psi(E)$.

Pour prouver la formule (5), il suffira donc de démontrer que 1 non $\in \varphi(E)$ et 0 non $\in \psi(E)$.

Soit H l'ensemble de tous les nombres complexes ayant l'une des 6 formes suivantes:

- 1) $\varphi^{n-1}(1)$, où $n = 1, 2, \dots$,
- 2) $\psi^{n-1}(0)$, où $n = 1, 2, \dots$,
- 3) $\varphi^{l_2 s} \psi^{l_2 s - 1} \varphi^{l_2 s - 2} \dots \psi^{l_2} \varphi^{l_2} \psi^{l_1} \varphi^{n-1}(1)$,
- 4) $\psi^{l_2 s - 1} \varphi^{l_2 s - 2} \psi^{l_2 s - 3} \dots \varphi^{l_2} \psi^{l_1} \varphi^{n-1}(1)$,
- 5) $\psi^{l_2 s} \varphi^{l_2 s - 1} \psi^{l_2 s - 2} \dots \varphi^{l_2} \psi^{l_2} \varphi^{l_1} \psi^{n-1}(0)$,
- 6) $\varphi^{l_2 s - 1} \psi^{l_2 s - 2} \varphi^{l_2 s - 3} \dots \psi^{l_2} \varphi^{l_1} \psi^{n-1}(0)$,

où s est un nombre naturel et l_1, l_2, \dots, l_{2s} sont des entiers positifs ou négatifs.

On vérifie sans peine que les conditions (1)–(4) sont remplies si l'on y remplace l'ensemble E par H. Vu la définition de l'ensemble E, on a donc ECH.

Admettons que $1 \in \varphi(E)$. On a donc $1 = \varphi(z)$, où $z \in E$, donc aussi $z \in H$. Le nombre z a par conséquent une des formes 1)–6).

Si z est un nombre de la forme 1), on a pour un n naturel: $z = \varphi^{n-1}(1)$, d'où $1 = \varphi(z) = \varphi^n(1)$, c'est-à-dire $a^n = 1$, ce qui est impossible, le nombre $a = e^i$ étant transcendant.

Si z est un nombre de la forme 2), on a, pour un n naturel, $z = \psi^{n-1}(0) = -c\beta^{n-1} + c$, d'où $1 = \varphi(z) = c(1 - \beta^{n-1})a$ et, c n'étant pas une fonction rationnelle (aux coefficients rationnels) de a et β cela est impossible.

Si z est un nombre de la forme 3), on a

$$\varphi^{l_2 s + 1} \psi^{l_2 s - 1} \varphi^{l_2 s - 2} \dots \psi^{l_2} \varphi^{l_2} \psi^{l_1} \varphi^{n-1}(1) = 1,$$

c'est-à-dire

$$(\dots(((a^{n-1} - c)\beta^{l_1} + c)a^{l_2} - c)\beta^{l_3} \dots + c)a^{l_2 s - 2} - c)\beta^{l_2 s - 1} + c)a^{l_2 s + 1} = 1.$$

Le nombre c n'étant pas une fonction rationnelle (aux coefficients rationnels) de a et β , le coefficient de c à gauche doit être = 0, c'est-à-dire, vu que $a^{2s+1} \neq 0$, on a

$$(\dots(((-\beta^{l_1} + 1)a^{l_2} - 1)\beta^{l_3} \dots + 1)a^{l_2 s - 2} - 1)\beta^{l_2 s - 1} + 1 = 0.$$

Le nombre β étant algébriquement indépendant du nombre a et vu que $l_{2s-1} \neq 0$, on trouve

$$(\dots(((-\beta^{l_1} + 1)a^{l_2} - 1)\beta^{l_3} \dots + 1)a^{l_2 s - 2} - 1 = 0.$$

Le nombre a étant algébriquement indépendant du nombre β et vu que $l_{2s-2} \neq 0$, on trouve ensuite

$$(\dots(((-\beta^{l_1} + 1)a^{l_2} - 1)\beta^{l_3} \dots - 1)\beta^{l_2 s - 3} + 1 = 0,$$

et ainsi de suite, enfin

$$-\beta^{l_1} + 1 = 0,$$

ce qui est impossible, vu que $l_1 \neq 0$.

Le cas où z est un nombre de la forme 4) est traité d'une façon analogue.

Si z est un nombre de la forme 5), on a

$$\varphi^{l_2 s} \varphi^{l_2 s - 1} \psi^{l_2 s - 2} \dots \varphi^{l_2} \psi^{l_2} \varphi^{l_1} \psi^{n-1}(0) = 1,$$

c'est-à-dire

$$(\dots(((-c\beta^{n-1} + c)a^{l_1} - c)\beta^{l_2} + c)a^{l_3} - \dots + c)a^{l_2 s - 1} - c)\beta^{l_2 s} + c)a = 1.$$

Le nombre c n'étant pas une fonction rationnelle (aux coefficients rationnels) de α et β , on conclut que le coefficient de c à gauche doit être nul, mais alors le côté gauche de notre formule est nul, ce qui est impossible, le côté droit étant = 1.

On traite le cas où z est un nombre de la forme 6) d'une façon tout à fait analogue.

Il est ainsi démontré que $1 \notin \varphi(E)$.

On démontre pareillement que $0 \notin \varphi(E)$ (en prouvant que l'égalité $\varphi(z) = 0$ est impossible dans chacun des cas 1)–6) pour le nombre z).

La formule (5) est ainsi établie et il en résulte que les ensembles $E - \{1\}$ et $E - \{0\}$ sont superposables avec E . Le théorème 2 se trouve démontré.

Le problème suivant reste ouvert: existe-t-il un ensemble E non vide plan (ou situé dans l'espace à 3 dimensions) tel que $E - \{p\} \simeq E$ quel que soit le point p de E ?

Or, il existe dans l'espace de Hilbert un ensemble dénombrable E tel que, quel que soit le point p de E , l'ensemble $E - \{p\}$ est congruent (c'est-à-dire isométrique) avec E . Tel est par exemple l'ensemble E de tous les points de l'espace de Hilbert dont toutes les coordonnées sont nulles sauf une seule (d'ailleurs quelconque) qui est = 1.

Sur l'évaluation du domaine d'existence des fonctions implicites dans le cas des espaces abstraits¹⁾.

Par

Tadeusz Ważewski (Kraków).

§ 1. Considérons le système d'équations

$$(1.1) \quad f^i(x_1, \dots, x_p, y_1, \dots, y_n) = 0, \quad (i=1, \dots, n)$$

les fonctions f^i étant de classe C^1 dans un ensemble ouvert Ω (c.-à-d. possédant les dérivées partielles du premier ordre continues dans Ω). Supposons que le système (1.1) soit rempli par le point

$$(1.2) \quad x_\alpha = \bar{x}_\alpha, \quad y_j = \bar{y}_j, \quad (\alpha=1, \dots, p; \quad j=1, \dots, n).$$

Si en ce point le jacobien $\text{Dét}(f_{y_j}^i)$ ne s'annule pas, alors, en vertu d'un théorème classique, il existe un système de fonctions implicites

$$(1.3) \quad y_i = \sigma^i(x_1, \dots, x_p); \quad (i=1, \dots, n)$$

qui sont de classe C^1 dans un voisinage V du point (1.2) et y remplissent identiquement les équations

$$f^i(x_1, \dots, x_p, \sigma^1(x_1, \dots, x_p), \dots, \sigma^n) = 0.$$

Les systèmes (1.1) et (1.3) sont équivalents dans un voisinage suffisamment petit du point (1.2).

Le théorème classique mentionné a un caractère local, car il ne donne aucun renseignement sur la grandeur du rayon r du voisinage V .

Certaines applications (p. ex. à la théorie des équations différentielles aux dérivées partielles) nécessitent l'évaluation du rayon r .

¹⁾ Communiqué le 2. VI. 1946 à la Section de Cracovie de la Société Polonaise de Math.—sans le Théorème 1 du § 4, et, avec ce théorème, le 13. XII. 1946 au Congrès des Mathématiciens Polonais.