

Dans ce cas, $g(t; x) = \theta'(t) \times f(t; x)$.

On peut montrer que $\alpha \circ \theta$ est une sol. max. de l'éq. pour g . De plus, si β est une sol. max. de l'éq. pour f , $\beta \circ \theta^{-1}$ est une sol. max. de l'éq. pour g . (admis)

Applications : on suppose que f est "paire en t ".
Soit I un vns. de \mathbb{R} , sym. / 0 et f comme avant telle

$$\forall (t; x) \in I \times V, f(-t; x) = f(t; x).$$

Soit $\theta : I \rightarrow I$. C'est un C^1 -difféom.
 $t \mapsto -t$

D'après ce qui précède, si α est une sol. max. de l'éq. associée à f , $\alpha \circ \theta$ est une sol. max. de l'éq. associée à $-f$.

Autre cas intéressant : I sym. / 0 et

$$\forall (t; x) \in I \times V, f(-t; x) = -f(t; x).$$

D'après ce qui précède, si α est une sol. max. de l'éq. associée à f , $\hat{\alpha}(t) = \alpha(-t)$ en est une aussi!
Comme $\alpha(0) = \hat{\alpha}(0)$, on a par unicité de C.L. $\alpha = \hat{\alpha}$. Une I est sym. / 0 et α est paire.

Cas très intéressant : On suppose que :

$$\forall (t; x) \in I \times V, f(t; x) = r(t) g(x).$$

avec g loca. lipschitz. et r continue et sans annulation.

On vérifie que f est conti. et loca. lipschitz.
 $1/2^{\text{e}}$ var. De plus, on peut relier les
 sol. max. de l'éq. définie par f
 à celle de

$$x' = g(x) \quad (\text{éq. sur } \mathbb{R} \times V)$$

Voir un exercice des TD.

4- Flot. Continuité du flot.

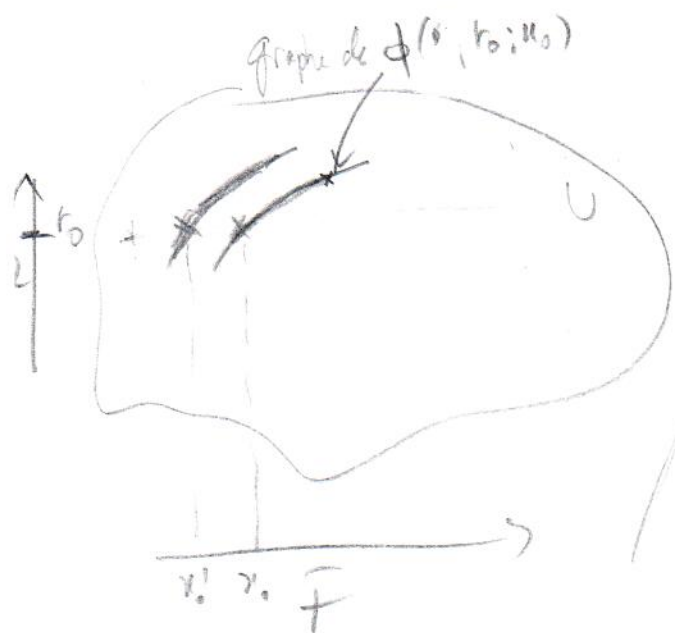
Sous les cond. du th. de l. l., soit $(t_0; x_0) \in U$.

Il existe $J_{(t_0; x_0)}$ int. de \mathbb{R} et $\phi(\cdot; t_0; x_0): J_{(t_0; x_0)} \rightarrow F$

sol. max. de (E) tq. $\phi(t_0; t_0; x_0) = x_0$.

Soit $\phi: W \rightarrow F$ "flot de f ".
 $(t; t_0; x_0) \mapsto \phi(t; t_0; x_0)$ "flot de l'éq. définie par f ".

où $W = \{ (t; t_0; x_0) \in \mathbb{R} \times U; t \in J_{(t_0; x_0)} \}$.



* Cas linéaire: C.L
 n'applique mais
 avec un résultat moins fort

$$\phi: \mathbb{I}^2 \times V \rightarrow F$$

bien déf.

On s'intéresse à la régularité de ϕ . Est-elle conti. de toutes les var.?

On va traiter cette question dans un cadre plus général.

Soit $(F, \|\cdot\|)$ un esp. de Banach. \leftarrow (dim. $q \leq q_0!$)

Soit $(\Lambda, \|\cdot\|_\Lambda)$ un e.v.n. \leftarrow Soit Ω un ouvert de $\mathbb{R} \times F \times \Lambda$ et $f: \Omega \rightarrow F$ une appl. conti. et loca. lipsch. / z^e var.

Pour tout $(t_0; x_0; \lambda_0) \in \Omega$, il existe $\varepsilon_0, r_0, \rho_0 > 0$ et $k > 0$ t₃

$$\forall t \in]t_0 - \varepsilon_0; t_0 + \varepsilon_0[, \forall \lambda \in B(\lambda_0; \rho_0[, \forall (x; x') \in B(x_0; r_0[\cap \mathbb{R}^2,$$

$$\|f(t, x; \lambda) - f(t; x'; \lambda)\| \leq k \|x - x'\|.$$

Pour $\lambda \in \Lambda$ soit $\Omega_\lambda = \{(t; x) \in \mathbb{R} \times F; (t; x; \lambda) \in \Omega\}$.
C'est un ouvr. de $\mathbb{R} \times F$.

Soit $S = \{\lambda \in \Lambda; \Omega_\lambda \neq \emptyset\}$.

Pour $\lambda \in S$, on a donc une eq. diff. (E_λ) sur Ω_λ d'inconnue $\gamma: J \rightarrow F$ donnée par

$$\forall t \in J, \quad \gamma'(t) = f(t; \gamma(t); \lambda).$$

On va établir un raffinement du Th. de C.L: (30)

→ élargissement à la dépendance en λ ;

→ améliorations dans le cas sans paramètre.
(Le cas où $\lambda = \lambda_0$ ou $\lambda_0 \neq \lambda$).

Def.: Soit $(t_0; y_0; \lambda_0) \in \Omega$ t.g., $I_{\lambda_0} \neq \emptyset$.

On appelle tonneau de confinement (des eq. (E_λ)) au point $(t_0; y_0; \lambda_0)$ un ens.

$$T = [t_0 - \alpha; t_0 + \alpha] \times B(x_0; \beta) \times B(\lambda_0; \delta)$$

avec $\alpha, \beta, \delta > 0$ t.g., $T \subset \Omega$, il existe $L \in \mathbb{R}^+$

t.g. f est L -lipsch. / 2^{ème} var sur T :

$$\forall t \in [t_0 - \alpha; t_0 + \alpha], \forall x \in B(x_0; \beta), \forall (X, Y) \in B(x_0; \beta)^2,$$

$$\|f(t, X; \lambda) - f(t, Y; \lambda)\| \leq L \|X - Y\|,$$

t.g. ..

$$M := \sup_{(t, X; \lambda) \in T} \|f(t, X; \lambda)\| < \infty$$

$$\text{et } M\alpha \leq \beta/3.$$

$(\alpha, \beta, \delta; L, M)$ sont les caractéristiques de T .

Prop-1 Pour $(t_0; y_0; \lambda_0) \in \Omega$ avec $I_{\lambda_0} \neq \emptyset$,
il existe un tonneau de confinement (des eq. (E_λ))
au point $(t_0; y_0; \lambda_0)$,

R_g , ce résultat est immédiat lorsque F est de dim. finie car dans ce cas T est compact.

34

Preuve: Comme f est loca. lipsch./révar., il existe $L \in \mathbb{R}^+$ et $\varepsilon_0 > 0, \beta_0 > 0$ et $\gamma_0 > 0$ tq.

f soit L -lipsch./révar sur

$$\Omega_0 =]t_0 - \varepsilon_0, t_0 + \varepsilon_0[\times B(y_0; \beta_0[\times B(\lambda_0; \gamma_0[.$$

(comme f est conti., il existe $\varepsilon_1 \in]0, \varepsilon_0]$,

$\beta_1 \in]0, \beta_0]$ et $\gamma_1 \in]0, \gamma_0]$ tq.

$=: \Omega_1$

voir figure 1

$$(t; x; \lambda) \in]t_0 - \varepsilon_1, t_0 + \varepsilon_1[\times B(y_0; \beta_1[\times B(\lambda_0; \gamma_1[$$

$$\Rightarrow \|f(t; x; \lambda) - f(t_0; y_0; \lambda_0)\| < 1.$$

$$\text{Dne } M_1 := \sup_{(t; x; \lambda) \in \Omega_1} \|f(t; x; \lambda)\| \leq 1 + \|f(t_0; y_0; \lambda_0)\|.$$

Soit $\beta \in]0, \beta_1[$ et $\gamma \in]0, \gamma_1[$.

Soit $\alpha > 0$ tq. $\alpha < \varepsilon_1$ et $M_1 \alpha \leq \beta/3$.

$$\text{Soit } T = [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha] \times B(y_0; \beta] \times B(\lambda_0; \gamma] \subset \Omega_1 \subset \Omega_0.$$

C'est un bonneau de confinement (des (E_λ)) en $(t_0; y_0; \lambda_0)$. \square

Prop. 2: Dans le cadre précédent, soit |32
 Γ un bonneau de confinement des (E_λ)
 au point $(t_0; \gamma_0; \lambda_0)$ de caract. $(\alpha; \beta; \gamma; \lambda; M)$.

Soit $J := [t_0 - \alpha; t_0 + \alpha]$. Alors:

a). Pour chaque $(z; \Gamma; \lambda) \in T$ avec $|z - t_0| \leq \frac{\alpha}{2}$
 et $\|\Gamma - \gamma_0\| \leq \frac{\beta}{2}$, l'éq. (E_λ) possède une
 unique J -sol. $\varphi: J \rightarrow F$ t.q. $\varphi(z) = \Gamma$.

On la note $\varphi(z; \Gamma; \lambda)$

De plus $\underbrace{(\text{graphe } \varphi(z; \Gamma; \lambda)) \times \{\lambda\}}_{\subset \mathbb{R} \times F} \subset T$. voir figures 2 et 3

b). "Les fonctions $\varphi(z; \Gamma; \lambda)$ convergent unif.
 sur J vers $\varphi(t_0; \gamma_0; \lambda_0)$ quand

$\|\Gamma - \varphi(t_0; \gamma_0; \lambda_0)(z)\| + \|\lambda - \lambda_0\|_\lambda$ tend vers 0

en restant dans $[t_0 - \frac{\alpha}{2}; t_0 + \frac{\alpha}{2}] \times B(\gamma_0; \frac{\beta}{2}) \times B(\lambda_0; \gamma)$ "

Précisément \circ Pour tout $\varepsilon > 0$, il existe
 $\delta > 0$ t.q.

pour tout $(z; \Gamma; \lambda) \in [t_0 - \frac{\alpha}{2}; t_0 + \frac{\alpha}{2}] \times B(y_0; \frac{\beta}{2}) \times B(\lambda_0; \delta) \subset T$
 vérifiant $\|\Gamma - \varphi_{(t_0; y_0; \lambda_0)}(z)\| + \|\lambda - \lambda_0\|_\lambda < \delta$,

on ait

$$\sup_{t \in J} \|\varphi_{(z; \Gamma; \lambda)}(t) - \varphi_{(t_0; y_0; \lambda_0)}(t)\| \leq \epsilon.$$

Rq.: * Le point a) du Th. est nouveau car rien jusqu'à présent ne nous dit que les sol. considérées sont déf. sur J au moins.

* Interprétation graphique dans le cas sans paramètre ($\lambda = \lambda_0$).

