

SUR UNE DÉMONSTRATION DU « BANG-BANG PRINCIPLE »

par J. ÉTIENNE (*)

SUMMARY

A direct proof of classical bang-bang principle in controllability for linear systems is given.

This one was suggested by a result of Robertson-Kingman [3] and generalised by De Wilde [2].

Only elementary notions of functional analysis are required.

1. — Désignons par

$$\Delta(t) = (\Delta_{ij}(t)) = \begin{pmatrix} L_1(t) \\ \vdots \\ L_i(t) \\ \vdots \\ L_n(t) \end{pmatrix} = (C_1(t) \dots C_j(t) \dots C_m(t))$$

une matrice $n \times m$ dont les éléments $\Delta_{ij}(t)$ sont des fonctions définies pp sur $[a, b]$ à valeurs réelles et intégrables sur $[a, b]$.

Si

$$U = \{u \in \mathbb{E}_m : |u^i| \leq 1, 1 \leq i \leq m\},$$

et

$$\tilde{U} = \{u \in \mathbb{E}_m : |u^i| = 1, 1 \leq i \leq m\},$$

nous considérons les ensembles \mathcal{U} [resp. $\tilde{\mathcal{U}}$] des fonctions $u(t) = (u^1(t), \dots, u^m(t))$ définies pp sur $[a, b]$, mesurables et à valeurs dans U [resp. \tilde{U}].

Théorème 1.

$$K_U \equiv \left\{ \int_a^b \Delta(t)u(t)dt : u(t) \in \mathcal{U} \right\} = \left\{ \int_a^b \Delta(t)u(t)dt : u(t) \in \tilde{\mathcal{U}} \right\} \equiv K_{\tilde{U}}$$

Cette proposition est l'analogie du « bang-bang principe » classique dans la théorie de la contrôlabilité des systèmes linéaires.

(*) Présenté par H. G. Garnir, le 19 décembre 1968.

Évidemment, $K_{\mathfrak{U}} \subset K_U$.

Réciproquement, soit

$$\int_a^b \Delta(t)u_0(t)dt \in K_U,$$

où $u_0(t) \in \mathcal{U}$ et considérons l'ensemble

$$\mathcal{U}_0 = \{u(t) \in \mathcal{U} : \int_a^b \Delta(t)u(t)dt = \int_a^b \Delta(t)u_0(t)dt\}.$$

Comme nous verrons ultérieurement (cf. lemme 3), cet ensemble est convexe et possède un élément extrémal $u^*(t)$ pour lequel il ne peut donc exister $u_1(t), u_2(t) \in \mathcal{U}_0$ et $\lambda \in]0, 1[$ tel que

$$u^*(t) = \lambda u_1(t) + (1 - \lambda)u_2(t).$$

Nous allons montrer que $u^*(t) \in \tilde{\mathcal{U}}$, c'est-à-dire que $u^*(t)$ est à valeurs dans $\tilde{\mathcal{U}}$, exception faite éventuellement des valeurs prises sur un ensemble négligeable de $[a, b]$.

Il suffit de prouver que

$$e = \{t \in [a, b] : |[u^*(t)]^j| \leq 1 - \varepsilon\}$$

est négligeable, quels que soient fixés $j = 1, \dots, m$ et $\varepsilon > 0$ arbitrairement petit.

Raisonnons par l'absurde. Si e n'est pas négligeable, décomposons-le en $(n + 1)$ sous-ensembles non-négligeables et disjoints e_1, \dots, e_{n+1} . Il existe alors $\lambda_1, \dots, \lambda_{n+1}$, non tous nuls, tels que

$$\sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i \int_{e_i} C_j(t)dt = 0.$$

En posant

$$|\lambda| = \max_i |\lambda_i|,$$

et

$$\alpha(t) = (0, \dots, \alpha^j(t), \dots, 0),$$

où

$$\alpha^j(t) = \sum_{i=1}^{n+1} \frac{\varepsilon \lambda_i}{|\lambda|} \delta_{e_i}(t),$$

les fonctions $u^* \pm \alpha$ sont mesurables et à valeurs dans U et

$$\int_a^b \Delta(t)\alpha(t)dt = \int_a^b \alpha^j(t)C_j(t)dt = 0,$$

c'est-à-dire que $u^* \pm \alpha \in \mathcal{U}_0$.

Mais alors

$$u^* = \frac{1}{2}(u^* + \alpha) + \frac{1}{2}(u^* - \alpha)$$

ne serait plus un élément extrémal de \mathcal{U}_0 .

Théorème 2.

K_U est compact et convexe dans E_n .

La convexité de K_U est évidente et dépend de celle de \mathcal{U} .
Cet ensemble est aussi borné car

$$\left| \int_a^b \Delta(t)u(t)dt \right| \leq \sqrt{n} \int_a^b |\Delta(t)| dt.$$

Il reste à prouver que K_U est fermé.

Soit $\{x_r = \int_a^b \Delta(t)u_r(t)dt\} \subset K_U$ telle que $\lim_r x_r = x$.

Vu les lemmes (1) et (2), il existe une sous-suite $\{x_{r_k}\}$ et $u \in \mathcal{U}$ tels que

$$x = \lim_k x_{r_k} = \lim_k \int_a^b \Delta(t)u_{r_k}(t)dt = \int_a^b \Delta(t)u(t)dt,$$

d'où $x \in K_U$.

Corollaire : (Théorème de Lyapounov).

Si $\Delta(t) = (\Delta^1(t), \dots, \Delta^n(t))$ avec $\Delta^i(t) \in L_1[a, b]$, $i = 1, \dots, n$, alors

$$\left\{ \int_e \Delta(t)dt : e \text{ sous-ensemble mesurable de } [a, b] \right\}$$

est compact convexe dans E_n .

2. — Dans ce qui suit, nous désignons par L_2 l'ensemble des fonctions $u(t) = (u^1(t), \dots, u^m(t))$ définies pp sur $[a, b]$, à valeurs dans E_m et dont les composantes sont de carré sommable sur $[a, b]$.

Le produit scalaire de deux éléments u_1 et u_2 de L_2 est défini par

$$(u_1, u_2)_{L_2} = \int_a^b (u_1(t), u_2(t))_{E_m} dt.$$

Évidemment $\mathcal{U} \subset L_2$ et y est borné.

Les lemmes qui suivent restent valables si U est un compact convexe quelconque de E_m .

Lemme 1. — \mathcal{U} est convexe et faiblement compact dans L_2 c'est-à-dire que de toute suite $\{u_r\}$ de \mathcal{U} on peut extraire une sous-suite $\{u_{r_k}\}$ et trouver $u \in \mathcal{U}$ tels que

$$\lim_k \int_a^b (\alpha(t), u_{r_k}(t))dt = \int_a^b (\alpha(t), u(t))dt,$$

quel que soit $\alpha(t) \in L_2$.

La convexité de \mathcal{U} est immédiate et dépend de celle de U .

Toute suite $\{u_r\}$ de \mathcal{U} étant bornée dans L_2 est faiblement extractable. Il reste à prouver que \mathcal{U} est faiblement fermé. Vu sa convexité, il suffit de montrer que \mathcal{U} est fermé dans L_2 ce qui est immédiat puisque toute suite convergente dans L_2 contient une sous-suite convergente pp.

Lemme 2. — Si la suite $\{u_k\}$ de \mathcal{U} converge faiblement vers u dans L_2 , alors

$$\lim_k \int_a^b \Delta(t)u_k(t)dt = \int_a^b \Delta(t)u(t)dt.$$

Il suffit évidemment de vérifier que

$$\lim_k \int_a^b (L_i(t), u_k(t))dt = \int_a^b (L_i(t), u(t))dt,$$

quel que soit $i = 1, \dots, n$.

Le nombre $\varepsilon > 0$ étant fixé arbitrairement petit, il existe une fonction $\alpha(t)$ de composantes étagées sur $[a, b]$, donc dans L_2 , telle que

$$\int_a^b |L_i - \alpha| dt \leq \frac{\varepsilon}{3\sqrt{n}}.$$

Il vient alors

$$\begin{aligned} & \left| \int_a^b [(L_i, u_k) - (L_i, u)] dt \right| \\ &= \left| \int_a^b \{ (L_i - \alpha, u_k) - (L_i - \alpha, u) + [(\alpha, u_k) - (\alpha, u)] \} dt \right|, \\ &\leq 2\sqrt{n} \int_a^b |L_i - \alpha| dt + \left| \int_a^b [(\alpha, u_k) - (\alpha, u)] dt \right| \leq \varepsilon, \end{aligned}$$

à condition de prendre k suffisamment grand pour que

$$\left| \int_a^b [(\alpha, u_k) - (\alpha, u)] dt \right| \leq \frac{\varepsilon}{3},$$

ce qui est possible vu la convergence faible de $\{u_k\}$ vers u .

Lemme 3. — Si $u_0(t) \in \mathcal{U}$ est fixé, l'ensemble

$$\mathcal{U}_0 = \left\{ u(t) \in \mathcal{U} : \int_a^b \Delta(t)u(t)dt = \int_a^b \Delta(t)u_0(t)dt \right\}$$

est convexe, faiblement compact dans L_2 et contient un élément extrémal $u^*(t)$.

\mathcal{U}_0 est convexe car, si u_1 et $u_2 \in \mathcal{U}_0$, alors $\lambda u_1 + (1 - \lambda)u_2 \in \mathcal{U}$, quel que soit $\lambda \in [0, 1]$ et

$$\begin{aligned} \int_a^b \Delta(t) [\lambda u_1(t) + (1 - \lambda)u_2(t)] dt &= \lambda \int_a^b \Delta(t)u_1(t)dt + (1 - \lambda) \int_a^b \Delta(t)u_2(t)dt \\ &= \int_a^b \Delta(t)u_0(t)dt. \end{aligned}$$

\mathcal{U}_0 est faiblement compact car de toute suite $\{u_r\}$ de $\mathcal{U}_0 \subset \mathcal{U}$ (cf. lemme 1), on peut extraire une sous-suite $\{u_{r_k}\}$ faiblement convergente vers $u \in \mathcal{U}$ et puisque

(cf. lemme 2)

$$\int_a^b \Delta(t)u(t)dt = \lim_k \int_a^b \Delta(t)u_{r_k}(t)dt = \int_a^b \Delta(t)u_0(t)dt,$$

il s'ensuit que $u \in \mathcal{U}_0$.

L'existence de l'élément extrémal u^* dans \mathcal{U}_0 est alors une application d'un théorème de Krein-Milman dont nous donnons une démonstration par souci de complétion.

Désignons par $\{u_r\}$, $r = 0, 1, 2, \dots$, une suite d'éléments dense dans L_2 et considérons les ensembles

$$\begin{aligned} &\mathcal{U}_0, \\ &\mathcal{U}_1 = \{u \in \mathcal{U}_0 : (u, u_0) = \sup_{v \in \mathcal{U}_0} (v, u_0)\}, \\ &\dots \\ &\mathcal{U}_r = \{u \in \mathcal{U}_{r-1} : (u, u_{r-1}) = \sup_{v \in \mathcal{U}_{r-1}} (v, u_{r-1})\}, \\ &\dots \end{aligned}$$

Les produits scalaires sont pris dans L_2 .

Il est facile de vérifier que ces ensembles non-vides, emboîtés restent faiblement compacts dans L_2 et déterminent ainsi un élément $u^* \in \bigcap_{r=0}^{\infty} \mathcal{U}_r$.

Cet élément est d'ailleurs unique vu la densité de la suite $\{u_r\}$.

Montrons que u^* est extrémal pour \mathcal{U}_0 . Sinon, il existe $x, y \in \mathcal{U}_0$ et $\lambda \in]0, 1[$ tel que

$$u^* = \lambda x + (1 - \lambda)y.$$

Soit r_0 le premier indice tel que $(x, u_{r_0}) \neq (y, u_{r_0})$. Alors

$$(u^*, u_{r_0}) = \lambda(x, u_{r_0}) + (1 - \lambda)(y, u_{r_0}),$$

et

$$(u^*, u_{r_0}) \in](x, u_{r_0}), (y, u_{r_0})[, \quad (*)$$

ou

$$\in](y, u_{r_0}), (x, u_{r_0})[.$$

Si $r_0 = 0$, l'appartenance de u^* à \mathcal{U}_1 entraîne

$$(u^*, u_0) = \sup_{v \in \mathcal{U}_0} (v, u_0) \geq \begin{cases} (y, u_0) \\ (x, u_0) \end{cases}$$

ce qui est contraire à (*).

Si $r_0 = 1$, alors

$$(x, u_0) = (y, u_0) = (u^*, u_0) = \sup_{v \in \mathcal{U}_0} (v, u_0),$$

donc x et $y \in \mathcal{U}_1$ et l'appartenance de u^* à \mathcal{U}_2 entraîne

$$(u^*, u_1) = \sup_{v \in \mathcal{U}_1} (v, u_1) \geq \begin{cases} (y, u_1) \\ (x, u_1) \end{cases}$$

ce qui est contraire à (*).

On montre ainsi, de proche en proche, que $x, y \notin \mathcal{U}_{r_0}$ et puisque $u^* \in \mathcal{U}_{r_0+1}$, il vient

$$(u^*, u_{r_0}) = \sup_{v \in \mathcal{U}_{r_0}} (v, u_{r_0}) \geq \begin{cases} (y, u_{r_0}) \\ (x, u_{r_0}) \end{cases}$$

ce qui est contraire à (*).

L'élément u^* est donc extrémal.

Nous remercions Messieurs H. G. Garnir et M. De Wilde qui ont discuté ce travail avec nous.

BIBLIOGRAPHIE

- [1] E. B. LEE and L. MARKUS, *Foundations of optimal control theory*, J. Wiley, New-York, 1967.
- [2] M. DE WILDE, *Note on the Bang-Bang principle*, à paraître.
- [3] J. F. C. KINGMAN and A. P. ROBERTSON, On a theorem of Lyapounov, *J. London Math. Soc.*, 47 (1968), 347-351.

*Institut de Mathématique
Université de Liège
15 Avenue des Tilleuls
Liège (Belgique)*