

## Le noyau singulier fermé

O jądze osobliwym zamkniętym

Par

W. POGORZELSKI (Varsovie)

Soit  $N(x, y)$  une fonction analytique uniforme définie dans une bande  $\Omega$  qui comprend l'axe réel. On suppose: 1) que cette fonction admette la période réelle  $a$  par rapport à la variable  $x$  et  $y$ , 2) qu'elle ait une singularité polaire pour  $x=y$  c. à d. celle de la fonction  $\frac{1}{x-y}$  et qu'elle n'ait d'autres singularités dans la bande  $\Omega$ , en négligeant les multiples de  $a$ .

On appelle la fonction  $N(x, y)$  *noyau singulier fermé* si l'équation intégrale

$$(1) \quad \int_0^a N(x, y) \varphi(y) dy = 0$$

n'a d'autre solution analytique que la solution banale  $\varphi=0$ .

L'intégrale dans l'équation (1) a la valeur principale de Cauchy c. à d.:

$$(2) \quad \int_0^a N(x, y) \varphi(y) dy = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \left[ \int_0^{x-\epsilon} N \varphi dy + \int_{x+\epsilon}^a N \varphi dy \right].$$

La fonction  $\cotg \frac{\pi}{a}(x-y)$  n'est pas un noyau singulier fermé, puisque l'équation

$$\int_0^a \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) \varphi(y) dy = 0$$

admet évidemment la solution non nulle

$$\varphi(y) = \text{const.}$$

Il est facile à montrer que la fonction

$$(3) \quad \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + \mu$$

(où  $\mu$  est une constante différente de zéro) est un noyau singulier fermé<sup>1)</sup>.

Dans l'article cité nous avons donné une condition nécessaire et suffisante pour que le noyau de la forme

$$A_0(y) \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + A(x) \cdot B(y)$$

soit fermé.

Maintenant nous voulons chercher cette condition pour le noyau singulier de la forme plus générale

$$(4) \quad N(x, y) = A_0(y) \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + \sum_{v=1}^n A_v(x) B_v(y).$$

On suppose que les fonctions données

$$A_0(y); \quad A_v(x); \quad B_v(y)$$

soient holomorphes dans la bande  $\Omega$  et qu'elles admettent la période réelle  $a$ .

Pour étudier le noyau (4) considérons l'équation

$$(5) \quad \int_0^a \left[ A_0(y) \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + \sum_{v=1}^n A_v(x) B_v(y) \right] \varphi(y) dy = 0.$$

<sup>1)</sup> Voir l'article de l'auteur „Sur une équation intégrale de première espèce”, (Journal de Mathématiques, (1939).

Cette équation est équivalente à l'équation

$$(6) \quad \int_0^a \left\{ \left[ \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + 1 \right] \int_0^a \left[ A_0(z) \cotg \frac{\pi}{a} (y-z) + \right. \right. \\ \left. \left. + \sum_{v=1}^n A_v(y) B_v(z) \right] \varphi(z) dz \right\} dy = 0$$

c. à d. toute solution  $\varphi$  de l'équation (5) remplit l'équation (6) et réciproquement toute solution de l'équation (6) remplit l'équation (5), le noyau (3) étant fermé.

Pour transformer l'équation (6) nous appliquons la transformation suivante de l'intégrale itérée, due à H. Poincaré<sup>2)</sup>

$$(7) \quad \int_0^a N_1(x, y) \left[ \int_0^a N(y, z) \varphi(z) dz \right] dy = \\ = -\pi^2 R(x) R_1(x) + \int_0^a \left[ \int_0^a N_1(x, y) N(y, z) dy \right] \varphi(z) dz$$

où l'on a désigné par  $R(x)$  et  $R_1(x)$  les résidus des fonctions  $N(x, y)$  resp.  $N_1(x, y)$  au pôle  $y = x$ .

D'après la transformation (7), nous pouvons écrire l'équation (6) sous la forme équivalente

$$(8) \quad \int_0^a \left\{ \int_0^a \left[ \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) \cdot \cotg \frac{\pi}{a} (y-z) \right] dy \right\} A_0(z) \varphi(z) dz + \\ + a^2 A_0(x) \varphi(x) + \int_0^a \left[ \sum_{v=1}^n B_v(z) \int_0^a A_v(y) \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) dy \right] \varphi(z) dz + \\ + \int_0^a \left[ \int_0^a \sum_{v=1}^n A_v(y) B_v(z) dy \right] \varphi(z) dz = 0.$$

<sup>2)</sup> Théorie des marées (1910).

Appliquons maintenant l'identité

$$\begin{aligned} & \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) \cdot \cotg \frac{\pi}{a} (y-z) = \\ & = 1 + \cotg \frac{\pi}{a} (x-z) \left[ \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + \cotg \frac{\pi}{a} (y-z) \right] \end{aligned}$$

alors l'équation (8) prendra la forme

$$(9) \quad -a^2 A_0(x) \varphi(x) + \int_0^a \left[ a A_0(z) + \sum_{v=1}^n B_v(z) C_v(x) \right] \varphi(z) dz = 0$$

où l'on a désigné

$$(10) \quad C_v(x) = \int_0^a A_v(y) \left[ 1 + \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) \right] dy \quad (v=1, \dots, n).$$

Pour résoudre l'équation (9) remarquons que sa solution aura nécessairement la forme

$$(11) \quad \varphi(x) = \frac{1}{a^2 A_0(x)} \sum_{v=0}^n K_v C_v(x)$$

$K_v$  étant les constantes à déterminer; on suppose naturellement que  $A_0(x) \neq 0$ . D'après la relation (9), les constantes  $K_v$  remplissent les relations

$$(12) \quad K_v = \int_0^a B_v(z) \varphi(z) dz \quad (v=0, 1, 2, \dots, n)$$

où nous avons admis que

$$(13) \quad B_0(z) = a A_0(z); \quad C_0(x) = 1.$$

En substituant l'expression (11) dans les relations (12), nous aurons le système suivant d'équations linéaires homogènes pour déterminer les constantes  $K_v$ :

$$(14) \quad \sum_{\alpha=0}^n K_\alpha \left[ \int_0^a \frac{B_v(z)}{a^2 A_0(z)} C_\alpha(z) dz - \delta_{\alpha v} \right] = 0 \quad (v=0, 1, 2, \dots, n)$$

où  $\delta_{\alpha v}$  est le symbole de Kronecker.

Inversement, toute solution  $K_0, K_1, \dots, K_n$  du système (14) substituée dans l'expression (11) fournit une solution de l'équation intégrale (9).

Pour que le système (14) n'admette que la solution nulle

$$K_0 = 0; \quad K_1 = 0; \dots; K_n = 0$$

il faut et il suffit que le déterminant du système (14) soit différent de zéro:

$$(15) \quad \det \left| \int_0^a \frac{B_v(z)}{a^2 A_0(z)} C_\alpha(z) dz - \delta_{\alpha v} \right| \neq 0 \quad (\alpha, v=0, 1, \dots, n).$$

L'inégalité (15) est évidemment une condition *suffisante* de fermeture du noyau (4).

Nous allons montrer que cette condition est à la fois *nécessaire* si entre les fonctions données  $A_1, \dots, A_n$  n'existe pas une relation linéaire de la forme

$$(16) \quad \sum_{v=1}^n p_v A_v(x) = q$$

$p_v$  et  $q$  étant les constantes ne s'annulant pas toutes à la fois.

Soit  $K_0, K_1, \dots, K_n$  une solution du système (14).

La fonction  $\varphi(x)$  définie par la formule (11) étant alors une solution de l'équation intégrale (5) et le noyau de cette équation étant par hypothèse fermé, on a identité:

$$(17) \quad \sum_{v=0}^n K_v C_v(x) = 0$$

où bien la relation

$$(18) \quad K_0 + \int_0^a \left[ \sum_{v=1}^n K_v A_v(y) \right] \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) dy + \sum_{v=1}^n K_v \int_0^a A_v(y) dy = 0.$$

Cette relation a la forme d'une équation

$$(19) \quad \int_0^a \psi(y) \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) dy = P(\text{const})$$

qui est équivalente à l'équation

$$\int_0^a \left\{ \left[ \cotg \frac{\pi}{a} (x-y) + 1 \right] \int_0^a \psi(z) \cotg \frac{\pi}{a} (y-z) dz \right\} dy = Pa$$

d'où il résulte par l'application d'une transformation déjà utilisée la relation

$$-a \psi(x) + \int_0^a \psi(z) dz = P.$$

Or, cette équation n'admet que la solution

$$\psi(x) = \text{const}$$

c. à d. qu'il existe une relation linéaire

$$(20) \quad \sum_{v=1}^n K_v A_v(y) = \text{const.}$$

En vertu de nos hypothèses on doit avoir

$$K_0 = K_1 = \dots = K_n = 0$$

et par conséquent le système (14) n'admet que la solution nulle, d'où il résulte que le déterminant (15) est différent de zéro.

## Quelques remarques se rapportant aux noyaux itérés dans l'espace à p-dimensions

Uwagi dotyczące jąder iterowanych w przestrzeni p-wymiarowej

Par

R. HAMPEL (Varsovie)

### A. Remarques préliminaires

Nous nous occuperons de la limitation plus précise des noyaux itérés du noyau:

$$(1) \quad K(A, B) = \frac{H(A, B)}{r^a}$$

où  $H(A, B)$  est une fonction donnée de deux points:

$$A(x_1, x_2, \dots, x_p); \quad B(\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_p)$$

dans le domaine  $\Omega$  à  $p$  dimensions, borné et intégrable dans ce domaine. La fonction  $H(A, B)$  remplit dans le domaine  $\Omega$  la condition:

$$(2) \quad 0 < H(A, B) < W$$

où  $W$  est une constante positive;  $r$  désigne la distance entre les points  $A$  et  $B$

$$r = |AB|;$$

nous supposons enfin

$$a < p.$$