

Enfin, la fonction g est une homéomorphie sur $\mathfrak{A}-F$. En effet, la condition $\lim g(x_n)=g(x)$ entraîne

$$\lim \delta(x_n)=\delta(x) \quad \text{et} \quad \lim x_n \cdot \delta(x_n)=x \cdot \delta(x).$$

En supposant que $g(x) \in g(\mathfrak{A}-F)$, on a $\delta(x) \neq 0$, d'où $\delta(x_n) \neq 0$ pour n suffisamment grand et par conséquent

$$\lim x_n = \lim \frac{x_n \cdot \delta(x_n)}{\delta(x_n)} = \frac{\lim x_n \cdot \delta(x_n)}{\lim \delta(x_n)} = x.$$

Remarques sur les transformations continues des espaces métriques.

Par

Casimir Kuratowski (Warszawa).

(Extrait d'une lettre adressée à M. F. Hausdorff).

Voici quelques remarques concernant les résultats contenus dans votre Note „*Erweiterung einer stetigen Abbildung*“, parue dans ce volume.

1. Soit f une transformation continue d'un espace métrique \mathfrak{A} en un espace métrique \mathfrak{Y} . Désignons par \mathfrak{L} un espace linéaire (vectoriel normé) contenant topologiquement \mathfrak{A} (p. ex. l'espace des fonctions continues à valeurs réelles définies sur \mathfrak{A} ¹⁾) et par \mathfrak{E} l'espace des nombres réels. A chaque sous-ensemble fermé F de \mathfrak{A} correspond alors une transformation continue g de \mathfrak{A} en un sous-ensemble du produit cartésien $\mathfrak{Y} \times \mathfrak{E} \times \mathfrak{L}$ qui coïncide avec f sur F et qui est une homéomorphie sur $\mathfrak{A}-F$.

A savoir, g est la fonction définie pour chaque $x \in \mathfrak{A}$ par l'égalité

$$g(x)=[f(x), \delta(x), x \cdot \delta(x)],$$

$\delta(x)$ désignant la distance du point x à l'ensemble F , \mathfrak{Y} étant identifié avec l'„axe“ $\mathfrak{Y} \times 0 \times 0$ et \mathfrak{A} étant considéré comme sous-ensemble de \mathfrak{L} .

Démonstration. On a d'abord, pour $x \in F$, l'égalité $\delta(x)=0$, d'où $g(x)=[f(x), 0, 0]$. Puis, la fonction g est biunivoque sur $\mathfrak{A}-F$, car la condition $g(x)=g(x')$ entraîne les égalités $\delta(x)=\delta(x')$ et $x \cdot \delta(x)=x' \cdot \delta(x')$ et, comme $\delta(x) \neq 0$ pour $x \in \mathfrak{A}-F$, il vient $x=x'$.

2. De là résulte facilement un cas particulier de votre théorème, à savoir:

Soit f_0 une transformation continue d'un sous-ensemble fermé F de l'espace métrique \mathfrak{A} en l'espace métrique séparable $\mathfrak{S}=f_0(F)$. \mathfrak{Y} désignant l'espace de Hilbert, il existe une transformation continue de l'espace \mathfrak{A} tout entier en un sous-ensemble du produit cartésien $\mathfrak{Y} \times \mathfrak{E} \times \mathfrak{L}$ qui coïncide avec f_0 sur F et qui est une homéomorphie sur $\mathfrak{A}-F$.

En effet, en considérant \mathfrak{S} comme sous-ensemble de \mathfrak{Y} et en désignant par f une extension continue de la fonction f_0 (telle que $f(\mathfrak{A}) \subset \mathfrak{Y}$), on définit g comme auparavant.

Bien entendu, au lieu de supposer que l'espace \mathfrak{S} est séparable, on peut admettre qu'il en est ainsi de l'espace \mathfrak{A} , puisqu'une image continue d'un espace métrique séparable est toujours séparable.

3. Le cas particulier où la fonction f_0 est constante sur F se prête à des applications fréquentes. Il signifie que, étant donné dans un espace \mathfrak{A} un sous-ensemble fermé F , on peut réduire F en un seul point par une transformation continue qui est une homéomorphie sur $\mathfrak{A}-F$. En supposant l'espace \mathfrak{A} séparable, on obtient directement ce théorème par la méthode des décompositions semi-continues: \mathfrak{A} étant supposé immergé dans l'espace compact \mathfrak{Y} de Hilbert, la décomposition de \mathfrak{Y} en points individuels de $\mathfrak{Y}-\bar{F}$ et en \bar{F} (où \bar{F} désigne la fermeture de F dans \mathfrak{Y}) est semi-continue; il existe par conséquent une fonction continue g définie sur \mathfrak{Y} , constante sur \bar{F} et biunivoque sur $\mathfrak{Y}-\bar{F}$; comme $\bar{F} \cdot \mathfrak{A}=F$, la fonction g transforme \mathfrak{A} de la façon demandée.

¹⁾ Voir ma note des Fund. Math. 25 (1935), p. 543.