

Théorème de BRENIER

Énoncé Soit  $\mu \in \mathcal{P}_2^{ac}(\mathbb{R}^n)$  et  $\nu \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$    
 $\mu$  a des moments d'ordre 2  $\leftarrow$  absol<sup>t</sup>-cont. p.r à Lebesgue   
 $c_2(x, y) := \|x - y\|^2$  (norme euclidienne)

(i) Tous les plans de transport optimaux sont de type Monge = si  $\pi \in \mathcal{O}_2(\mu, \nu)$  alors  $\exists T \in \mathcal{T}(\mu, \nu)$  tq   
 ens. des pl. de transp. optim<sup>x</sup>  $\pi = \pi_T := (\text{id}_\mu, T) \# \mu$

De plus  $\exists \varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \cup \infty$  s.c.i. convexe propre

tq  $T = \nabla \varphi$   $\mu$ -p.s., i.e.

$\mu \left( \left\{ x \in \mathbb{R}^n; x \in \text{dom } \varphi, \varphi \text{ différentiable en } x \right\} \right) = 1$    
 et  $T(x) = \nabla \varphi(x)$

(ii)  $|\mathcal{O}_2(\mu, \nu)| = 1$  cet unique pl. de transp. opt. est noté  $\pi^*$

(iii)  $\forall T_1, T_2$ , si  $\pi^* = \pi_{T_1} = \pi_{T_2}$ , alors  $T_1 = T_2$   $\mu$ -p.s.

Preuve Rq préliminaire: si  $\pi \in \mathcal{O}_2(\mu, \nu)$ , alors

$\pi \in \mathcal{O}_c(\mu, \nu)$  (i.e. optimal) pour le coût  $c(x, y) = -x \cdot y$

En effet  $J_c(\pi) = \int |x - y|^2 \pi(dx, dy)$

$$= \int (|x|^2 + |y|^2 - 2x \cdot y) \pi(dx, dy)$$

$$= \underbrace{\int |x|^2 \mu(dx) + \int |y|^2 \nu(dy)}_{\text{const.}} + 2 J_c(\pi)$$

D'après le th de dualité (cf pp 52-59)

$\exists \varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \cup \{+\infty\}$  s.c.i. convexe propre  $\ell_q$   
 $\pi(\partial_c \varphi)$ . Soit  $\Omega_{diff} = \{x \in \overset{\circ}{\text{dom}} \varphi; \varphi \text{ diff en } x\}$  interieur

Étape 1 - But = montrer que  $\mu(\Omega_{diff}) = 1$ .

Soit  $\Gamma = \partial_c \varphi$  et  $\Gamma_1 = 1^{\text{ère}} \text{ proj de } \Gamma$ , i.e.

$$\Gamma_1 = \{x; \exists y, (x, y) \in \Gamma\}$$

Si  $x \in \Gamma_1$  alors  $\exists y \in \mathbb{R}^n; y \in \partial_c \varphi(x)$  i.e.

$$\varphi(x) + c(x, y) \leq \varphi(z) + c(z, y) \quad \forall z$$

mais  $\varphi$  est propre donc  $\neq +\infty$  donc  $\varphi(x) \neq +\infty$   
donc  $x \in \text{dom } \varphi$

Ainsi  $\Gamma_1 \subseteq \text{dom } \varphi$ , donc

$$\mu(\text{dom } \varphi) \geq \mu(\Gamma_1) = \pi(\Gamma_1 \times \mathbb{R}^n) \geq \pi(\Gamma) = 1$$

Comme  $\varphi$  est convexe  $\text{dom } \varphi$  est convexe donc

$\mathcal{L}^n(\partial \text{dom } \varphi) = 0$  - Comme  $\mu(\llcorner \mathcal{L}^n)$  on obtient  
 $\uparrow$   $\uparrow$  frontière  $\uparrow$  abs $\leq$  cont.

mes de Lebesgue sur  $\mathbb{R}^n$

$$\mu(\partial \text{dom } \varphi) = 0.$$

$$\text{donc } \mu(\overset{\circ}{\text{dom}} \varphi) = 1$$

De plus convexe  $\Rightarrow$  local<sup>+</sup>-lip  $\Rightarrow$  par Rademacher  
différentiable p.s.

Ainsi  $\mathcal{L}^n(\{\overset{\circ}{x} \in \text{dom } \varphi; \varphi \text{ pas diff en } x\}) = 0$

Comme  $\mu \ll \mathcal{L}^n$ ,  $\mu(\text{un chose}) = 0$

i.e.  $\mu(\Omega_{\text{diff}}) = 1$ .  $\square$

Étape 2 Posons  $T(x) = \begin{cases} \nabla \varphi(x) & \text{si } x \in \Omega_{\text{diff}} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$

Montrons que  $\{(x, T(x)); x \in \Omega_{\text{diff}}\} = \partial_c \varphi \cap (\Omega_{\text{diff}} \times \mathbb{R}^n)$

ça suffit pour avoir  $\Pi = \Pi_T$

$\subseteq$  si  $x \in \Omega_{\text{diff}} \Rightarrow T(x) = \nabla \varphi(x)$   
 $\partial_c \varphi(x) = \{\nabla \varphi(x)\} \Rightarrow (x, T(x)) \in \partial_c \varphi$

$\supseteq$  si  $(x, y) \in \partial_c \varphi \cap (\Omega_{\text{diff}} \times \mathbb{R}^n) \Rightarrow \partial_c \varphi(x) = \{\nabla \varphi(x)\}$   
or  $(x, y) \in \partial_c \varphi$  donc  $y = T(x)$

Étape 3 (ii) (unicité) soit  $\pi_1, \pi_2 \in \mathcal{O}_2(\mu, \nu)$  et soit

$\pi_3 = \frac{1}{2}(\pi_1 + \pi_2)$ . C'est aussi un plan de transp. optimal par linéarité de  $J =$

$$\int c d\pi_3 = \frac{1}{2}(\int c d\pi_1 + \int c d\pi_2) = \frac{1}{2}(W_2(\mu, \nu) + W_2(\mu, \nu)) = W_2(\mu, \nu)$$

D'après le (i)  $\exists T \in \mathcal{T}_2(\mu, \nu); \pi_3 = \pi_T$

Alors  $\pi_3(G_T) = 1$ , où  $G_T$  est le graphe de  $T$

$$\Rightarrow \pi_1(G_T) = \pi_2(G_T) \Rightarrow \pi_1 = \pi_2 = \pi_T$$

Étape 4 : (iii) Supposons  $\pi_{T_1} = \pi_{T_2}$  et calculons  $\mu(T_1 \neq T_2)$

$$\mu(T_1 \neq T_2) = \int \mathbb{1}_{\{T_1(x) \neq T_2(x)\}} \mu(dx)$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n} \mathbb{1}_{\{y \neq T_2(x)\}} d\pi_{T_1}(x, y)$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n} \mathbb{1}_{\{y \neq T_2(x)\}} d\pi_{T_2}(x, y)$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n} \mathbb{1}_{\{T_1(x) \neq T_2(x)\}} d\mu(x) = 0$$

$$\left( \int F(x, y) \pi_T(dx, dy) = \int F(x, T(x)) \mu(dx) \right)$$

### Réciproque du th de Brenier

Énoncé = Soit  $\mu \in \mathcal{P}_2^{a, c}(\mathbb{R}^n)$ ,  $\nu \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$

Si  $T \in \Pi(\mu, \nu)$  et si  $\exists \varphi = \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$   $\nu$ -a.c.i. convexe propre tq  $T = \nabla \varphi$ -p.s. alors  $\pi_T \in \mathcal{C}_2(\mu, \nu)$ .

Preuve = Soit  $A = \{x \in \Omega_{\text{diff}}; T(x) = \nabla \varphi(x)\}$

On a  $\pi_T(A \times \mathbb{R}^n) = \mu(A) = 1$  donc

$$\pi_T(\partial_c \varphi) = \pi_T(A \times \mathbb{R}^n \cap \partial_c \varphi) = \pi_T(A \times \mathbb{R}^n \cap \{(x, \nabla \varphi(x)); x \in \Omega_{\text{diff}}\})$$

$$= \pi_T\{x, T(x); x \in \mathbb{R}^n \cap (A \times \mathbb{R}^n)\}$$

$$= \pi_T\{(x, T(x)); x \in \mathbb{R}^n\} \quad \left( \begin{array}{l} \text{(car } x \in \Omega_{\text{diff}} \text{ autom}^t \text{ si } x \in A) \\ \text{(car } \pi_T(A \times \mathbb{R}^n) = 1) \end{array} \right)$$

$= \pi_T(G_T)$  par déf  $= 1$  car c'est un plan de Monge, donc  $\pi_T$  est optimal par le th de dualité

Une dernière proposition =

Soit  $\mu, \nu \in \mathcal{P}_2^{a.c.}$   $\begin{cases} T \in T_{\#}(\mu, \nu) \\ S \in T_{\#}(\nu, \mu) \end{cases}$  tq

$\pi_T \in \mathcal{O}_2(\mu, \nu)$   $\pi_S \in \mathcal{O}_2(\nu, \mu)$

Alors  $S \circ T(x) = x$   $\mu$ -p.s. et  $T \circ S(y) = y$   $\nu$ -p.s.

Preuve = Montrons que  $(id, T)_{\#} \mu = (S, id)_{\#} \nu$

On a  $\int |x-y|^2 d(S, id)_{\#} \nu(x,y) = \int |S(y)-y|^2 \nu(dy)$

$= W_2(\nu, \mu) = W_2(\mu, \nu)$  donc  $(S, id)_{\#} \nu \in \mathcal{O}_2(\mu, \nu)$

Ainsi  $\forall F = \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}_+$  mesurable

$$\int F(x, T(x)) \mu(dx) = \int F(S(y), y) \nu(dy)$$

Pour  $F(x,y) = |T(x)-y|^2$ , on obtient

$$0 = \int |T(x)-T(x)|^2 \mu(dx) = \int |T(S(y))-y|^2 \nu(dy)$$

d'où  $T \circ S = id$   $\nu$ -p.s.

idem pour  $S \circ T = id$   $\mu$ -p.s. avec  $F(x,y) = |x-S(y)|^2$