

## Chapitre 5

# Formulation variationnelle de problèmes aux limites

### 5.1 Le problème de Dirichlet homogène

Dans ce chapitre, on va utiliser le problème modèle suivant pour introduire la formulation variationnelle des problèmes aux limites.

$$\begin{cases} -\Delta u + cu = f \text{ sur } \Omega \\ u = 0 \text{ sur } \partial\Omega \end{cases} \quad (5.1)$$

### 5.2 Formulation variationnelle du problème

Soit  $u$ , une solution du problème (5.1) ayant la régularité :  $u \in H^2(\Omega)$ . Soit  $v \in H^1(\Omega)$  quelconque. On multiplie l'équation par  $v$  et on intègre. On vérifie compte tenu de nos hypothèses que cette intégration est possible. On a alors

$$\int_{\Omega} -\Delta u v dx + \int_{\Omega} c u v dx = \int_{\Omega} f v dx.$$

En utilisant la formule de Green, on en déduit que

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx + \int_{\partial\Omega} v \frac{\partial u}{\partial n} ds + \int_{\Omega} c u v dx = \int_{\Omega} f v dx$$

Supposons que  $v = 0$  p.p sur  $\partial\Omega$  (ce qui est le cas si  $v \in H_0^1(\Omega)$ ). Alors on obtient le problème suivant,

$$\forall v \in V, \mathcal{A}(u, v) = L(v) \quad (5.2)$$

où l'on a posé :

$$V = H_0^1(\Omega) \quad (5.3)$$

$$\mathcal{A}(u, v) = \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} cuv dx \quad (5.4)$$

$$L(v) = \int_{\Omega} f v dx \quad (5.5)$$

Déterminer une fonction  $u \in H_0^1(\Omega)$  qui vérifie les équations (5.2)-(5.5) est la formulation variationnelle du problème (5.1). Supposons que l'on ait résolu ce problème. A-t-on résolu le problème de départ ?

### 5.3 Interprétation de la formulation variationnelle

On a le résultat suivant :

**Proposition 1.** *Soit  $u \in H^2(\Omega)$ . Alors  $u$  est solution du problème aux limites (5.1) si et seulement si elle est solution du problème variationnel (5.2)-(5.5).*

*Démonstration.* Nous avons déjà montré que  $u$  est solution de (5.1) implique  $u$  solution de (5.2)-(5.5). Montrons la réciproque. Soit  $u \in V$  solution de (5.2)-(5.5). Comme l'équation (5.2) est vérifiée pour toute fonction  $v \in H_0^1(\Omega)$ , elle est en particulier vraie pour toute fonction  $v \in \mathcal{D}(\Omega)$  (espace des fonctions  $C^\infty$  à support compact). Ce qui permet d'interpréter (5.2) au sens des distributions. Ainsi pour toute fonction  $v$  de  $\mathcal{D}(\Omega)$ , on a :

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} cuv dx = \int_{\Omega} f v dx$$

Chaque élément apparaissant dans l'équation est une distribution, on a donc

$$\sum_{i=1}^n \left\langle \frac{\partial u}{\partial x_i}, \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\rangle + \langle cu, v \rangle = \langle f, v \rangle .$$

Par définition de la dérivée au sens des distributions, on a :

$$-\sum_{i=1}^n \left\langle \frac{\partial^2 u}{\partial x_i^2}, v \right\rangle + \langle cu, v \rangle = \langle f, v \rangle$$

On a donc, au sens des distributions :

$$-\Delta u + cu = f.$$

On retrouve donc l'équation (5.1) mais en un sens faible. Mais de l'égalité précédente, on déduit que  $\Delta u \in L^2(\Omega)$  et que l'égalité a donc lieu dans  $L^2(\Omega)$  et donc presque partout. Quand à la condition aux limites, elle est naturellement satisfaite, puisque  $u \in H_0^1$  entraîne que  $u = 0$  presque partout sur  $\partial\Omega$ .  $\square$

## 5.4 Théorème de Lax-Milgram

Soit  $H$  un espace de Hilbert réel muni d'un produit scalaire noté  $(\cdot, \cdot)$  et de norme associée  $\|\cdot\|$ . On se propose de résoudre le problème suivant : trouver  $u \in H$  tel que pour tout  $v \in H$ , on ait :

$$\mathcal{A}(u, v) = L(v). \quad (5.6)$$

On impose les conditions suivantes :

1.  $L$  est linéaire et continue : il existe une constante  $C > 0$  telle que pour tout  $v \in H$ ,  $|L(v)| \leq C\|v\|_H$ .
2.  $\mathcal{A}$  est une application bilinéaire continue définie sur  $H \times H$ , à valeurs dans  $\mathbb{R}$ , c'est à dire qu'il existe une constante  $M$  telle que :

$$\forall (u, v) \in H \times H, |\mathcal{A}(u, v)| \leq M\|u\|_H\|v\|_H.$$

3.  $\mathcal{A}$  est coercive, c'est à dire qu'il existe une constante  $\alpha > 0$  telle que pour tout  $v \in H$

$$\mathcal{A}(v, v) \geq \alpha\|v\|^2$$

On peut maintenant énoncer le théorème de Lax-Milgram :

**Théorème 1.** *Soit  $H$  un espace de Hilbert réel,  $\mathcal{A}$  une forme bilinéaire continue et coercive sur  $H$  et  $L$  une forme linéaire continue sur  $H$ . Alors, il existe un unique élément  $u$  de  $H$  solution du problème variationnel (5.9). De plus, il existe une constante  $C$  telle que :*

$$\|u\| \leq C\|L\|_{H'}$$

*Démonstration.* Le théorème de Riesz permet de définir une application linéaire  $A$  telle que,

$$\mathcal{A}(u, v) = (A(u), v),$$

et un vecteur  $f$  tel que,

$$L(v) = (f, v).$$

De sorte que le problème est équivalent à :

$$A(u) = f.$$

On montre maintenant que  $A$  est injectif et surjectif. L'injectivité vient du fait que :

$$\begin{aligned} \alpha\|v\|^2 &\leq \mathcal{A}(v, v) \\ &\leq (A(v), v) \\ &\leq \|A(v)\|\|v\|. \end{aligned}$$

#### 4CHAPITRE 5. FORMULATION VARIATIONNELLE DE PROBLÈMES AUX LIMITES

Montrons maintenant la surjectivité. Soit  $F$  l'image par  $A$  de  $H$ .  $F$  est un sous-espace fermé de  $H$ . En effet, si  $A(x_n)$  est une suite convergente, alors c'est une suite de Cauchy. Ceci implique que  $x_n$  est une suite de Cauchy. Elle converge donc vers un élément  $x$ . Alors par continuité de  $A$ ,  $A(x_n)$  converge vers  $A(x)$  et  $F$  est fermé. On a donc  $H = F \oplus F^\perp$  (utiliser le théorème de projection sur un sous-espace vectoriel fermé). Maintenant, soit  $x \in F^\perp$ . Alors,  $\forall y \in H$ ,

$$\begin{aligned} 0 &= (A(y), x) \\ &= \mathcal{A}(y, x). \end{aligned}$$

Donc,

$$0 = \mathcal{A}(x, x) \geq \alpha \|x\|^2.$$

Donc  $x = 0$  et  $F = H$ . Enfin, puisque,

$$\alpha \|x\| \leq \|Ax\|,$$

on a,

$$\alpha \|A^{-1}y\| \leq \|y\|.$$

□

### 5.5 Résolution du problème de Dirichlet homogène

Nous allons vérifier que les hypothèses du théorème de Lax-Milgram sont vérifiées. L'espace  $H = H_0^1(\Omega)$  est un espace de Hilbert pour la norme  $\|\cdot\|_{H^1(\Omega)}$  induite par l'espace  $H^1(\Omega)$ , mais aussi, d'après l'inégalité de Poincaré, pour la norme réduite  $|\cdot|_{H_0^1, \Omega} = (\int_\Omega |\nabla \cdot|^2 dx)^{\frac{1}{2}}$ . C'est donc cette norme que l'on choisit. La forme  $L$  est continue. En effet, d'après l'inégalité de Cauchy-Schwarz, on a :

$$|L(v)| \leq \|f\|_{L^2(\Omega)} \|v\|_{L^2(\Omega)} \leq \sqrt{C_P} \|f\|_{L^2(\Omega)} \|v\|_{H_0^1(\Omega)}$$

où  $C_P$  désigne l'inégalité de Poincaré. Étudions la continuité de la forme bilinéaire  $\mathcal{A}$ . Utilisant l'inégalité de Cauchy-Schwarz, d'abord dans  $L^2(\Omega)$  puis dans  $\mathbb{R}^n$ , on obtient :

$$\left| \sum_{i=1}^N \int_\Omega \frac{\partial u}{\partial x_i} \frac{\partial v}{\partial x_i} \right| \leq \sum_{i=1}^N \left\| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)} \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)} \leq \|u\|_{H_0^1(\Omega)} \|v\|_{H_0^1(\Omega)}$$

On a également,

$$\left| \int_\Omega cuv dx \right| \leq \|c\|_{L^\infty(\Omega)} \|u\|_{L^2(\Omega)} \|v\|_{L^2(\Omega)} \leq C_P(\Omega) \|c\|_{L^\infty(\Omega)} \|u\|_{H_0^1(\Omega)} \|v\|_{H_0^1(\Omega)}$$

D'où

$$|\mathcal{A}(u, v)| \leq M \|u\|_{H_0^1(\Omega)} \|v\|_{H_0^1(\Omega)}$$

Reste à étudier la coercivité de  $\mathcal{A}$ . On a :

$$\mathcal{A}(v, v) = |v|_{H_0^1(\Omega)}^2 + \int_{\Omega} cv^2 dx$$

Si  $c \geq 0$  alors  $\mathcal{A}$  est coercive. On peut être un peu plus précis. On pose  $c^-(x) = c(x)$  si  $c(x) \leq 0$ ,  $c^-(x) = 0$  sinon. On a alors,

$$\mathcal{A}(v, v) \geq (1 - C_P \|c^-\|_{L^\infty(\Omega)}) \|v\|_{H_0^1(\Omega)}^2.$$

Donc si  $(1 - C_P \|c^-\|_{L^\infty(\Omega)}) > 0$  alors la forme  $\mathcal{A}$  est coercive et on peut appliquer le théorème de Lax-Milgram. On a donc le théorème suivant :

**Théorème 2.** *Supposons que  $f \in L^2(\Omega)$ ,  $c \in L^\infty(\Omega)$ . Alors si l'une des deux conditions suivantes est satisfaite :*

$$c \geq 0 \text{ presque partout sur } \Omega \tag{5.7}$$

$$\|c^-\|_{L^\infty(\Omega)} < \frac{1}{C_P} \tag{5.8}$$

le problème variationnel (5.2)-(5.5) admet une unique solution dans l'espace  $H_0^1(\Omega)$ . On a par ailleurs  $\Delta u \in L^2(\Omega)$ . De plus  $u$  vérifie l'équation (5.1) presque partout dans  $\Omega$  et la condition limite presque partout sur  $\partial\Omega$ . Enfin, il existe une constante positive  $C_0$  telle que :

$$\|u\|_{H_0^1(\Omega)} \leq C_0 \|f\|_{L^2(\Omega)} \tag{5.9}$$

et le problème dépend continûment de la donnée  $f$ .

*Démonstration.* L'existence, l'unicité, la régularité et le lien avec le problème aux limites ont déjà été établis. Il reste à montrer l'inégalité (5.9). On utilise le fait que

$$\alpha \|u\|_{H_0^1(\Omega)} \leq \mathcal{A}(u, u) = L(u) \leq \sqrt{C_P} \|f\|_{L^2(\Omega)} \|u\|_{H_0^1(\Omega)}$$

Ce qui montre le résultat avec  $C_0 = \frac{\sqrt{C_P}}{\alpha}$ . □