

Théorème de Lax – Milgram

Application au problème de Dirichlet pour l'équation de Sturm–Liouville

Résumé du cours de MEDP
Maîtrise de mathématiques 2000 – 2001

2001nov18 (medp-lax-milgram.tex)

Dans ce chapitre, on se limitera, pour simplifier, au cas des espaces de Hilbert réels.

1 Rappels

1.1 Théorème. (Théorème de projection) *Soit F un sous-espace vectoriel fermé d'un espace de Hilbert E . Pour tout $x \in E$ il existe un élément et un seul de F , noté $P_F(x)$ et appelé projection orthogonale de x sur F , qui réalise l'infimum $\inf\{\|x - y\| \mid y \in F\}$, c'est à dire*

$$\|x - P_F(x)\| \leq \|x - y\| \quad \forall y \in F.$$

La projection $P_F(x)$ est caractérisée par les propriétés

$$(1) \quad z = P_F(x) \iff \begin{cases} z \in F, \\ \langle y, x - z \rangle = 0, \quad \forall y \in F, \end{cases} \text{ c'est à dire } x - z \perp F.$$

De plus, l'application $P_F : E \rightarrow F$ est linéaire, de norme 1.

1.2 Théorème. (Théorème de représentation de Riesz) *Soit $\varphi \in E'$ une forme linéaire continue sur l'espace de Hilbert E . Alors, il existe un vecteur $u_\varphi \in E$ et un seul tel que*

$$\forall x \in E, \quad \varphi(x) = \langle x, u_\varphi \rangle_E.$$

De plus, on a

$$\|\varphi\|_{E'} := \sup\{|\varphi(x)| \mid x \in E, \|x\|_E \leq 1\} = \|u_\varphi\|_E.$$

Autrement dit, l'application $\varphi \rightarrow u_\varphi$ réalise une isométrie linéaire de E' (muni de la norme du dual) sur E .

Du théorème de représentation on peut en particulier déduire l'existence et l'unicité, pour tout opérateur linéaire continu $u : E \rightarrow F$, d'un opérateur linéaire continue $u^* : F \rightarrow E$, appelé *l'adjoint de l'opérateur linéaire u* , tel que

$$(2) \quad \forall x \in E, \quad y \in F, \quad \langle u(x), y \rangle_F = \langle x, u^*(y) \rangle_E.$$

2 Théorème de Lax – Milgram

Définitions : Soit $a : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$ une forme bilinéaire. On dit que

- a est *continue* (sur E) s'il existe une constante C_a telle que

$$(3) \quad \forall x, y \in E, \quad |a(x, y)| \leq C_a \|x\|_E \|y\|_E,$$

- a est $\|\cdot\|_E$ -*coercive* s'il existe une constante $\alpha_a > 0$ telle que

$$(4) \quad \forall x \in E, \quad \alpha_a \|x\|_E^2 \leq a(x, x),$$

- a est *symétrique* si

$$(5) \quad \forall x, y \in E, \quad a(y, x) = a(x, y).$$

2.1 Lemme. Soit $u : E \rightarrow F$ une application linéaire continue telle qu'il existe $0 < a < b$ vérifiant

$$a \|x\|_E \leq \|u(x)\|_F \leq b \|x\|_E, \quad \forall x \in E.$$

Alors, u est injective et d'image fermée (c'est à dire que $u(E)$ est fermée dans F).

2.2 Théorème. (Théorème de représentation de Lax – Milgram) Soit $a : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$ une forme bilinéaire, continue et coercive sur E et soit φ une forme linéaire continue sur E . Alors, il existe un élément u_φ et un seul de E tel que

$$\forall x \in E, \quad a(x, u_\varphi) = \varphi(x).$$

De plus, l'application qui à φ associe u_φ est linéaire continue.

Si on suppose de plus que la forme a est symétrique, alors l'élément u_φ est caractérisé comme étant l'unique élément de E qui minimise la fonctionnelle

$$J(x) := \frac{1}{2} a(x, x) - \varphi(x).$$

2.3 Exercice. Montrer que le théorème de Lax–Milgram est un corollaire direct du théorème de représentation de Riesz dans le cas où la forme bilinéaire est symétrique.

2.4 Exercice. Soit $A \in \text{Sym}_{2,+}(\mathbb{R}^n)$ une matrice symétrique réelle, définie positive.

1) Montrer que cette matrice définit une forme bilinéaire symétrique $a(x, y) = {}^t x A y$, symétrique et coercive sur \mathbb{R}^n . Dédurre du théorème de Lax – Milgram que l'on peut résoudre l'équation $Ax = b$, pour tout $b \in \mathbb{R}^n$ en minimisant la fonctionnelle

$$J(x) = \frac{1}{2} {}^t x A y - {}^t b x.$$

2) Refaire le même travail mais sans utiliser le théorème de lax – Milgram. \triangleleft

2.5 Exercice. On considère l'espace vectoriel réel

$$E = \{u \in C^1([0, 1], \mathbb{R}) \mid u(0) = u(1) = 0\},$$

muni du produit scalaire

$$\langle u, v \rangle_1 = \int_0^1 \{\dot{u} \dot{v} + u v\} dt,$$

où \dot{u} désigne la dérivée de la fonction u et on note $\|\cdot\|_1$ la norme associée.

On se donne une fonction continue $q : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}_+^\bullet$ et une fonction continue $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$.

1) Montrer que l'application $E \times E \ni (u, v) \rightarrow a(u, v) \in \mathbb{R}$, définie par

$$a(u, v) = \int_0^1 \{\dot{u} \dot{v} + q u v\} dt,$$

est une forme bilinéaire, symétrique, continue et coercive sur $(E, \|\cdot\|_1)$.

2) Montrer que $E \ni u \rightarrow \int_0^1 f u dt$ définit une forme linéaire continue sur $(E, \|\cdot\|_1)$. \triangleleft

3 Application à l'étude du problème de Dirichlet pour l'équation de Sturm–Liouville

Soit $[a, b] \subset \mathbb{R}$. On se donne deux fonctions continues $f, q : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$. On suppose, pour simplifier, qu'il existe un nombre $\delta > 0$ tel que $q(x) \geq \delta$ pour tout $x \in [a, b]$. On s'intéresse au problème suivant.

$$(6) \quad \begin{cases} \text{Trouver une fonction } u \text{ dans } C^2([a, b]) \text{ telle que} \\ -\ddot{u}(x) + q(x)u(x) = f(x) \text{ dans }]a, b[, \\ u(a) = u(b) = 0, \end{cases}$$

où \dot{u} désigne la dérivée $\frac{du}{dx}$.

• **Unicité.** On peut a priori remarquer que l'on a l'unicité pour le problème (6). En effet, si u_1 et u_2 sont deux solutions de (6), la fonction $w := u_1 - u_2$ vérifie

$$\int_a^b (\dot{w}^2(x) + q(x)w^2(x)) dx = 0,$$

d'où l'on déduit immédiatement, compte tenu des hypothèses faites sur q , que $w \equiv 0$.

• **Mise sous-forme variationnelle.** Supposons trouvée une solution u du problème (6). Après multiplication de l'équation de Sturm–Liouville par une fonction $v \in C^1([a, b])$ telle que $v(a) = v(b) = 0$ quelconque, intégration, puis intégration par parties, on trouve

$$(7) \quad \int_a^b \dot{u} \dot{v} + q u v = \int_a^b f v \quad \forall v \in C^1([a, b]) \text{ tq } v(a) = v(b) = 0.$$

Considérons l'espace $\mathcal{A} := C_0^\infty(]a, b[)$ muni de la norme $\|\cdot\|_1$ de l'Exercice 2.5. Sur cet espace, la forme bilinéaire a de l'Exercice 2.5 est symétrique, continue et coercive pour la norme $\|\cdot\|_1$, et la forme linéaire φ est continue. Pour pouvoir appliquer le théorème de Lax–Milgram, il faut compléter $(\mathcal{A}, \|\cdot\|_1)$.

• **L'espace $H_0^1(]a, b[)$.** Pour interpréter le complété de $(\mathcal{A}, \|\cdot\|_1)$, on introduit l'espace produit

$$E = L^2(]a, b[) \times L^2(]a, b[)$$

muni du produit scalaire

$$s((v_1, w_1), (v_2, w_2)) = \langle v_1, v_2 \rangle_0 + \langle w_1, w_2 \rangle_0$$

où l'indice 0 fait référence au produit scalaire L^2 , et de la norme associée $\|\cdot\|_s$. On considère également l'injection j de \mathcal{A} dans E donnée par $j(v) = (v, \dot{v})$. Il est clair que j est une isométrie linéaire de $(\mathcal{A}, \|\cdot\|_1)$ sur son image dans $(E, \|\cdot\|_s)$. On définit l'espace $H_0^1(]a, b[)$ comme étant l'adhérence de $j(\mathcal{A})$ dans E , muni de la structure hilbertienne induite.

• **Interprétation de l'espace $H_0^1(]a, b[)$.** Pour tout $(v, w) \in H_0^1$, il existe une suite $\{v_n\}$ de \mathcal{A} telle que $v_n \xrightarrow{L^2} v$ et $\dot{v}_n \xrightarrow{L^2} w$. On montre alors facilement que

$$(8) \quad \int_a^b v \dot{\varphi} = - \int_a^b w \varphi, \quad \forall \varphi \in C_0^\infty(]a, b[).$$

Il résulte d'un résultat du cours d'intégration que la fonction $w \in L^2$ est déterminée de manière unique par la fonction $v \in L^2$ et par la relation (8). On dit que la fonction v admet la fonction w pour *dérivée faible dans L^2* .

On vérifie sans difficulté qu'une fonction $v \in C^1([a, b])$ admet une dérivée faible dans L^2 et que cette dérivée faible est égale (presque partout) à la fonction \dot{v} . Pour cette raison, on notera également \dot{v} la dérivée faible de la fonction v dans L^2 , si elle existe. Le cas échéant, on écrira $w \stackrel{f}{=} \dot{v}$.

D'après ce qui précède, on peut donc noter v l'élément $(v, w) \in H_0^1$ où $w \stackrel{f}{=} \dot{v}$. On peut alors donner un sens au produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$ sur H_0^1 (avec la notation de l'Exercice 2.5), et on voit qu'il coïncide avec la restriction du produit scalaire s . On peut de même introduire le produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle_0$ sur H_0^1 et étendre à H_0^1 la forme bilinéaire a et la forme linéaire φ de l'Exercice 2.5. Par densité de $j(\mathcal{A})$ dans H_0^1 , on déduit que a est bilinéaire, symétrique, continue et coercive sur H_0^1 muni que la norme $\|\cdot\|_1$ et que la forme linéaire φ est continue.

• **Application du théorème de Lax–Milgram dans H_0^1 .** Les hypothèses du théorème de Lax–Milgram pour (H_0^1, a, φ) sont satisfaites et on peut donc en déduire qu'il existe une unique fonction $u \in H_0^1$ telle que

$$a(a, v) = \varphi(v) \quad \forall v \in H_0^1$$

ou, plus précisément

$$(9) \quad \exists! u \in H_0^1 \quad \text{tq} \quad \int_a^b \dot{u} \dot{v} + q u v = \int_a^b f v \quad \forall v \in H_0^1,$$

où \dot{u}, \dot{v} désignent les dérivées faibles dans L^2 .

La fonction u est L^2 et les fonctions f, q sont continues. Il en résulte que la fonction $qu - f$ est elle aussi L^2 . On déduit alors de (9) que la fonction $w := \dot{u}$ est L^2 , qu'elle admet elle aussi une dérivée faible dans L^2 et que l'on a

$$\dot{w} = f - q u,$$

ce que nous écrivons $\ddot{u} = f - qu$. Nous avons donc démontré

$$(10) \quad -\ddot{u} + qu = f \text{ au sens faible dans }]a, b[.$$

• **Condition de Dirichlet et H_0^1 .** Il est facile de voir que l'injection naturelle est une application linéaire continue de $(\mathcal{A}, \|\cdot\|_1)$ dans $(C^0([a, b]), \|\cdot\|_\infty)$. Il en résulte immédiatement une injection naturelle de $(H_0^1, \|\cdot\|_1)$ dans $(C^0([a, b]), \|\cdot\|_\infty)$. En particulier, étant donnée $v \in H_0^1$, il existe une unique fonction continue \tilde{v} telle que $v = \tilde{v}$ presque partout. Il résulte de la densité de $j(\mathcal{A})$ dans H_0^1 que $\tilde{v}(a) = \tilde{v}(b) = 0$. Pour cette raison, nous dirons que les éléments de H_0^1 ont une trace nulle sur le bord de $]a, b[$.

• **Conclusion.** Les constructions précédentes nous ont permis de montrer qu'il existe une unique solution variationnelle du problème de Dirichlet pour l'équation de Sturm–Liouville, c'est à dire une unique fonction $u \in H_0^1(]a, b[)$ vérifiant (9). Cette fonction est également une solution faible de l'équation de Sturm–Liouville, c'est à dire qu'elle vérifie l'équation (10) ou encore

$$\int_a^b u(-\ddot{v} + qv) = \int_a^b f v \quad \forall v \in C_0^\infty(]a, b[).$$

Enfin, la fonction u vérifie la condition au bord de Dirichlet (annulation en a et b), au sens où sa trace sur le bord est nulle.

Remarquons que l'unicité d'une solution C^2 telle que nous avons démontrée plus haut résulte également du théorème de Lax–Milgram. Resterait à montrer (et c'est l'objet de la troisième partie du premier devoir à la maison) que la solution variationnelle u est en fait de classe C^2 et qu'elle vérifie l'équation (6).

La formulation variationnelle des problèmes aux limites elliptiques, telle que nous l'époserons dans la suite du cours, reprend essentiellement les idées ci-dessous (avec une difficulté supplémentaire pour le passage d'une solution variationnelle à une solution classique).

Pierre Bérard
Institut Fourier
UMR 5582 UJF – CNRS
Pierre.Berard@ujf-grenoble.fr
www-fourier.ujf-grenoble.fr/~pberard/