

## §5. Formulation variationnelle des problèmes aux limites elliptiques

### 1. Problème de Dirichlet

Soit  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n$ , de frontière régulière  $\Gamma = \partial\Omega$ , et soit  $f$  une fonction de l'espace  $L^2(\Omega)$ , on considère le problème suivant. Trouver une fonction  $u$  telle que

$$(P_1) = \begin{cases} -\Delta u = f & \text{sur } \Omega & (1, 1) \\ u = 0 & \text{sur } \Gamma = \partial\Omega & (1, 2) \end{cases}$$

où  $\Delta u = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 u}{\partial x_i^2}$ .

Supposons que la solution  $u$  du problème  $(P_1)$  est suffisamment régulière, alors  $u \in H^2(\Omega)$ . Multiplions l'équation (1, 1) par une fonction  $v \in H_0^1(\Omega)$ , et intégrons sur  $\Omega$ ,

$$\int_{\Omega} -\Delta u v dx = \int_{\Omega} f v dx,$$

après utilisation de la formule de Green, on obtient

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx - \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial \eta} v d\sigma = \int_{\Omega} f v dx,$$

ce qui donne par la suite

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H_0^1(\Omega).$$

Soit  $u$  un élément de  $H^2(\Omega)$ , alors la fonction  $u$  est suffisamment régulière et en vertu de (1, 2), on a  $u|_{\Gamma} = 0 \Rightarrow u \in H_0^1(\Omega)$ .

Si  $u$  est solution du problème  $(P_1)$ , alors  $u$  est solution du problème suivant

Trouver  $u \in H_0^1(\Omega)$ , telle que

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H_0^1(\Omega),$$

que l'on appelle formulation variationnelle du problème  $(P_1)$ . Réciproquement, si  $u \in H_0^1(\Omega)$  est suffisamment régulière, en appliquant la formule de Green a  $\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx = \int_{\Omega} f v dx$ , on aura

$$\int_{\Omega} -\Delta u v dx = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H_0^1(\Omega).$$

D'où

$$\langle -\Delta u - f, v \rangle = 0, \quad \forall v \in D(\Omega),$$

ce qui donne par la suite

$$-\Delta u = f \quad \text{dans } D'(\Omega).$$

Le fait que l'on a  $u \in H_0^1(\Omega)$  alors la fonction  $u$  est nulle sur la bord  $u|_{\Gamma} = 0$ . D'où  $u$  est solution du problème  $(P_1)$ .

## 2. Problème de Neumann

Soit  $f \in L^2(\Omega)$ , trouver la fonction  $u$  telle que

$$(P_2) = \begin{cases} -\Delta u + u = f & \text{sur } \Omega & (2,1) \\ \frac{\partial u}{\partial \eta} = 0 & \text{sur } \Gamma = \partial\Omega & (2,2), \end{cases}$$

on suppose que  $u$  est régulière, on multiplie par  $v \in H^1(\Omega)$  l'équation (2,1) et on intègre sur  $\Omega$ , on obtient

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

par la formule de Green, on obtient

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} u v dx - \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial \eta} v d\sigma = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H^1(\Omega).$$

D'où

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} u v = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H^1(\Omega)$$

si  $u$  est solution du problème  $(P_2)$ , alors  $u$  est solution du problème variationnel suivant

Trouver  $u \in H^1(\Omega)$  telle que

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} uv dx = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H^1(\Omega).$$

Réciproquement, si  $u$  est solution du problème variationnel, alors  $u$  vérifie

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} uv = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in D(\Omega),$$

ou encore

$$\int_{\Omega} -\Delta u v dx + \int_{\Omega} uv = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in D(\Omega)$$

$$\begin{aligned} \langle -\Delta u + u - f, v \rangle &= 0, \quad \forall v \in D(\Omega) \Rightarrow \\ -\Delta u + u &= f \quad \text{dans } D'(\Omega), \end{aligned}$$

par multiplication de  $v \in H^1(\Omega)$ , on obtient

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

par la formule de Green, on aura

$$\int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} uv dx - \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial \eta} v d\sigma = \int_{\Omega} f v dx, \quad \forall v \in H^1(\Omega).$$

Par comparaison avec le problème variationnel, on obtient

$$\begin{aligned} \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial \eta} v d\sigma &= 0 \quad \forall v \in H^1(\Omega) \Rightarrow \\ \left\langle \frac{\partial u}{\partial \eta}, v \right\rangle &= 0 \quad \forall v \in H^1(\Omega) \Rightarrow \frac{\partial u}{\partial \eta} /_{\Gamma} = 0. \end{aligned}$$

**Formule de Green généralisée**

Si  $u \in H^1(\Omega)$ ,  $\Delta u \in L^2(\Omega)$ , alors  $\frac{\partial u}{\partial \eta} \in H^{-\frac{1}{2}}(\Gamma) = (H^{\frac{1}{2}}(\Gamma))'$  et, on a

$$\int_{\Omega} \Delta u v dx = - \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \left\langle \frac{\partial u}{\partial \eta}, v \right\rangle_{H^{-\frac{1}{2}}(\Gamma) \times H^{\frac{1}{2}}(\Gamma)},$$

avec la relation

$$\gamma_0(H^1(\Omega)) = H^{\frac{1}{2}}(\Gamma).$$

### Problèmes variationnels abstraits

Pour avoir la formulation variationnelle d'un problème donné, on se donne

- Un espace de Hilbert  $V$  muni d'un produit scalaire
- Une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} a : V \times V &\rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) &\rightarrow a(u, v) \end{aligned}$$

- Une forme linéaire

$$\begin{aligned} l : V &\rightarrow \mathbb{R} \\ v &\mapsto l(v) \end{aligned}$$

Le problème variationnel s'écrit comme suit, trouver la fonction  $u \in V$  telle que

$$a(u, v) = l(v), \quad \forall v \in V.$$

### Exemples

- **Problème de Dirichlet**

L'espace de Hilbert  $V$  est donné par

$$V = H_0^1(\Omega),$$

la forme bilinéaire  $a(u, v)$  est donnée par

$$a(u, v) = \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx,$$

la forme linéaire  $l(v)$  est donnée par

$$l(v) = \int_{\Omega} f v dx, \quad (f \in L^2(\Omega)).$$

• **Problème de Neumann**

L'espace de Hilbert  $V$  est donné par

$$V = H^1(\Omega),$$

la forme bilinéaire  $a(u, v)$  est donnée par

$$a(u, v) = \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx + \int_{\Omega} uv dx,$$

la forme linéaire  $l(v)$  est donnée par

$$l(v) = \int_{\Omega} f v dx, \quad (f \in L^2(\Omega)).$$

**Coercivité**

La forme bilinéaire  $a(u, v)$  est dite **coercive**, ou **V-elliptique** s'il existe une constante  $\alpha > 0$ , telle que

$$\forall u \in V, \quad a(u, u) \geq \alpha \|u\|_V^2$$

**Théorème de Lax-Milgram** (théorème des projections)

*Soit  $V$  un espace de Hilbert et  $l$  une forme linéaire continue sur  $V$ , et soit  $a(u, v)$  une forme bilinéaire continue et coercive sur l'espace  $V \times V$ , alors le problème variationnel, trouver la fonction  $u \in V$  telle que*

$$a(u, v) = l(v), \quad \forall v \in V$$

*admet une solution unique  $u \in V$ .*

**Démonstration**

La forme linéaire  $l : V \rightarrow \mathbb{R}$ , ( $v \mapsto l(v)$ ) étant continue sur le Hilbert  $V$  donc d'après le théorème de Riesz, il existe un vecteur que l'on note  $g \in V$ , tel que  $\forall v \in V$ , on a

$$l(v) = \langle g, v \rangle_V.$$

D'autre part, pour  $u \in V$  fixé, l'application  $a : V \rightarrow \mathbb{R}$ , ( $v \mapsto a(u, v)$ ) définie une forme linéaire continue sur  $V$ . De nouveau, en appliquant le théorème de Riesz, il existe un vecteur que l'on note  $Au \in V$ , tel que  $\forall v \in V$ , on a

$$a(u, v) = \langle Au, v \rangle_V,$$

avec  $A$  opérateur linéaire continu de  $V$  dans  $V$  ( $A \in L(V, V)$ ), en effet

$$\begin{aligned}\langle A(\alpha u + \beta w), v \rangle &= a(\alpha u + \beta w, v), \\ &= \alpha a(u, v) + \beta a(w, v) \\ &= \alpha \langle Au, v \rangle + \beta \langle Aw, v \rangle \\ &= \langle \alpha Au + \beta Aw, v \rangle.\end{aligned}$$

D'où, on obtient

$$A(\alpha u + \beta w) = \alpha Au + \beta Aw.$$

La recherche d'une fonction  $u$ , telle que  $a(u, v) = l(v)$  revient, donc à la recherche de  $u$ , telle que

$$\langle Au, v \rangle_V = \langle g, v \rangle_V, \quad \forall v \in V,$$

ou encore

$$Au = g.$$

Pour montrer l'existence et l'unicité de  $u$  il suffit de montrer que  $A$  est une bijection de  $V$  dans  $V$ . Autrement dit  $\forall g \in V$ , il existe  $u \in V$  unique, telle que  $Au = g$

- $A$  est injective, en effet si  $Au = 0 \Rightarrow \langle Au, u \rangle_V = 0$ , or

$$\langle Au, u \rangle_V = a(u, u) \geq \alpha \|u\|_V^2.$$

D'où

$$\|u\|_V = 0 \Rightarrow u = 0,$$

d'où  $A$  injective.

- $A$  est surjective, en effet  $AV$  est fermé dans  $V$ , car si  $u_n \in AV$  est une suite convergente vers  $u$  dans  $V$ , alors  $u \in AV$ .

Soit  $u_n \in AV \Rightarrow \exists v_n \in V$ , telle que  $u_n = Av_n$ .

$$\begin{aligned}\langle u_m - u_n, v_m - v_n \rangle_V &= \langle Av_m - Av_n, v_m - v_n \rangle_V \\ &= \langle A(v_m - v_n), v_m - v_n \rangle_V \\ &= a(v_m - v_n, v_m - v_n) \\ &\geq \alpha \|v_m - v_n\|_V^2.\end{aligned}$$

D'où

$$\begin{aligned}\alpha \|v_m - v_n\|_V^2 &\leq \langle u_m - u_n, v_m - v_n \rangle_V \\ \|v_m - v_n\|_V^2 &\leq \frac{1}{\alpha} \langle u_m - u_n, v_m - v_n \rangle_V \\ &\leq \frac{1}{\alpha} \|u_m - u_n\|_V \|v_m - v_n\|_V,\end{aligned}$$

ou encore

$$\|v_m - v_n\|_V \leq \frac{1}{\alpha} \|u_m - u_n\|_V.$$

D'où  $v_n$  est une suite de Cauchy dans  $V$ , donc elle est convergente vers un élément  $v$  de  $V$ , l'opérateur  $A$  étant continu, alors  $Av_n$  converge vers  $Av = u$  dans  $AV$ .

Montrons que  $\{AV\}^\perp = \{0\}$ .

Soit  $u_0 \in \{AV\}^\perp \Rightarrow \forall u \in AV, \langle u, u_0 \rangle_V = 0 \Rightarrow \langle Av, u_0 \rangle_V = 0 \quad \forall v \in V$   
en particulier  $\langle Au_0, u_0 \rangle_V = 0 \Rightarrow a(u_0, u_0) = 0$ , or

$$a(u_0, u_0) \geq \alpha \|u_0\|_V^2 \Rightarrow u_0 = 0.$$

### **Théorème**

Soit  $V$  espace un Hilbert et  $l$  une forme linéaire continue sur  $V$ , et soit  $a(u, v)$  une forme bilinéaire continue, coercive et symétrique sur  $V \times V$ , alors la fonction  $u \in V$  est une solution du problème

$$a(u, v) = l(v), \quad \forall v \in V,$$

si et seulement si,  $u$  réalise le minimum de la fonction  $J(v)$  donnée par

$$J(v) = a(v, v) - 2l(v).$$

Autrement dit

$$J(u) \leq J(v), \quad \forall v \in V.$$

### **Démonstration:**

- Condition nécessaire

Soit  $u \in V$ , telle que

$$a(u, v) = l(v), \quad \forall v \in V, \quad (1)$$

montrons que  $J(u) \leq J(v)$ ,  $\forall v \in V$ .

De la coercivité de  $a(u - v, u - v)$ , on obtient

$$a(u - v, u - v) \geq 0,$$

ou encore

$$a(u, u) - 2a(u, v) + a(v, v) \geq 0,$$

il vient de la relation (1)

$$a(u, u) - 2l(v) + a(v, v) \geq 0,$$

ce qui implique

$$a(u, u) + J(v) \geq 0. \quad (2)$$

D'autre part si on prend  $v = u$  dans la relation (1), on obtient

$$a(u, u) = l(u).$$

D'où il vient

$$\begin{aligned} a(u, u) &= 2a(u, u) - a(u, u) \\ &= 2l(u) - a(u, u) \\ &= -J(u). \end{aligned} \quad (3)$$

Les relations (2) et (3) donnent

$$-J(u) + J(v) \geq 0,$$

ou encore

$$J(u) \leq J(v), \quad \forall v \in V.$$

- *Condition suffisante*



On a la relation  $J(u) \leq J(v) \forall v \in V$ , montrons que  $a(u, v) = l(v) \forall v \in V$ .

$$\begin{aligned} J(u) &\leq J(v), \quad \forall v \in V \Rightarrow \\ J(u) &\leq J(u + \lambda v), \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall v \in V \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a(u, u) - 2l(u) &\leq a(u + \lambda v, u + \lambda v) - 2l(u + \lambda v) \\ &= a(u, u) + 2\lambda a(u, v) + \lambda^2 a(v, v) - 2l(u) - 2\lambda l(v) \Rightarrow \end{aligned}$$

$$2\lambda a(u, v) + \lambda^2 a(v, v) - 2\lambda l(v) \geq 0, \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Si  $\lambda > 0$ , on a

$$2a(u, v) + \lambda a(v, v) - 2l(v) \geq 0,$$

en faisant tendre  $\lambda$  vers 0, on obtient  $a(u, v) - l(v) \geq 0$ .

Si  $\lambda < 0$ , on a

$$2a(u, v) + \lambda a(v, v) - 2l(v) \leq 0,$$

en faisant tendre  $\lambda$  vers 0, on obtient  $a(u, v) - l(v) \leq 0$ .

D'où

$$a(u, v) = l(v) \forall v \in V.$$

**Théorème:** Soit  $\Omega$  un ouvert régulier connexe de  $\mathbb{R}^n$  de frontière  $\Gamma$ , telle que  $\Gamma = \cup_{i=0}^m \Gamma_i$ , avec les  $\Gamma_i$  disjoints deux à deux et  $\text{mes}(\Gamma_0) > 0$ . Alors la semi-norme

$$|u| = \left( \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^2 dx \right)^{\frac{1}{2}} = \|\nabla u\|_{L^2(\Omega)}$$

définit une norme sur  $V$  équivalente à la norme induite par  $H^1(\Omega)$ , où

$$V = \{u \in H^1(\Omega), \text{ tel que } u = 0 \text{ sur } \Gamma_0 = 0\}.$$

**Démonstration:** Pour démontrer que,  $|\cdot|$  est une norme, il suffit de montrer que,  $|u| = 0 \Rightarrow u = 0$ .

$$|u| = 0 \Rightarrow \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^2 dx = 0 \Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_i} = 0, \quad \forall i = 1, \dots, n,$$

ce qui implique que  $u = C^{te}$  sur  $\Omega$ , comme  $\Omega$  est connexe et  $u|_{\Gamma_0} = 0$ , alors  $u = 0$  dans  $\Omega$ , d'où  $|u|$  est une norme.

Pour l'équivalence des normes  $|u|$  et  $\|u\|_{H^1(\Omega)}$ , il suffit de montrer l'existence de deux constantes positives  $\alpha$  et  $\beta$ , telles que

$$\alpha |u| \leq \|u\|_{H^1(\Omega)} \leq \beta |u|.$$

La première inégalité est évidente avec  $\alpha = 1$ . La deuxième inégalité, on la démontre par l'absurde, on suppose que  $\forall m \in \mathbb{N}^*, \exists v_m \in V$ , telle que  $\|v_m\|_{H^1(\Omega)} > m |v_m|$ , posons  $w_m = \frac{v_m}{\|v_m\|_{H^1(\Omega)}}$ , on obtient une suite  $w_m$  de fonctions de  $V$ , telle que

$$\|w_m\|_{H^1(\Omega)} = 1 \quad \forall m \in \mathbb{N}^*$$