

Séance 6

Lax et Milgram

Si \mathcal{U} est un espace d'Hilbert
 a est une forme bilinéaire continue et coercive
 b est une forme linéaire continue,

alors, le problème abstrait

$$\text{Trouver } u(\mathbf{x}) \in \mathcal{U} \text{ tel que}$$
$$a(\hat{u}, u) = b(\hat{u}), \quad \forall \hat{u} \in \mathcal{U},$$

a une solution unique qui dépend continûment du terme b

17

Quelle est la différence entre un espace de Banach et un espace d'Hilbert ? Sans regarder dans les notes de cours, les transparents, essayer de trouver la définition de ces concepts en faisant uniquement appel aux ressources de [Google](#) !

1. Définir le concept d'espace vectoriel.
2. Définir le concept d'espace de Banach.
3. Définir le concept d'espace de Hilbert.
4. Ecrire la relation mathématique qui est équivalente à la phrase u dépend continûment de b .

18

Avec $\Omega =]0, 1[$, considérons le problème classique :

$$\text{Trouver une fonction } u(x) : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R} \text{ telle que}$$
$$u''(x) = f(x), \quad \forall x \in \Omega,$$
$$u(0) = u(1) = 0,$$

où f appartient à $L^2(\Omega)$ tandis que k est continue et vérifie $0 < k_* \leq k(x) \leq k^* < \infty, \forall x \in \Omega$.

1. Ecrire la forme bilinéaire continue et coercive $a(u, v)$ et la forme linéaire continue $b(u)$ de la formulation faible du problème pour $u \in H_1(\Omega)$.
2. Définir le concept de problème bien posé : a-t-on ici un problème bien posé ?
3. Quel est la constante optimale de continuité¹ de a ?
4. Quelle est la constante optimale de coercivité² de a ?

¹En considérant \mathcal{U} un espace vectoriel muni d'une norme $\|\cdot\|$, une forme $a : \mathcal{U} \times \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ est une forme continue si $\exists c > 0$ tel que $|a(u, v)| \leq c \|u\| \|v\| \forall u, v \in \mathcal{U}$

²Avec toujours le même espace vectoriel, une forme $a : \mathcal{U} \times \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}$ est une forme coercive si $\exists \alpha > 0$ tel que $a(u, u) \geq \alpha \|u\|^2 \forall u \in \mathcal{U}$

19

Est-ce que les expressions suivantes sont des formes bilinéaires continues, symétriques et coercives dans les espaces donnés ?

$$\begin{aligned}
 - a(u, v) &= \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v \, d\Omega && \text{dans } H_0^1(\Omega) \\
 - a(u, v) &= \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v \, d\Omega && \text{dans } H^1(\Omega) \\
 - a(u, v) &= \int_{\Omega} uv + \nabla u \cdot \nabla v \, d\Omega && \text{dans } H^1(\Omega)
 \end{aligned}$$

20

Avec $\Omega =]0, 1[$, considérons maintenant le problème suivant :

<p>Trouver une fonction $u(x) : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que</p> $ \begin{aligned} -(k(x)u'(x))' + u(x) &= f(x), && \forall x \in \Omega, \\ u'(0) &= u'(1) = 0, \end{aligned} $
--

où f appartient à $L^2(\Omega)$ tandis que k est continue et vérifie $0 < k_* \leq k(x) \leq k^* < \infty, \forall x \in \Omega$.

1. Ecrire la forme bilinéaire continue et coercive $a(u, v)$ et la forme linéaire continue $b(u)$ de la formulation faible de ce problème.
2. Donner le plus grand espace de Sobolev qui contient les solutions faibles de ce problème.
3. Démontrer que la constante de continuité de a est donnée par $c = 2 \max(k^*, 1)$.
4. Démontrer que la constante de coercivité de a est donnée par $\alpha = \min(k_*, 1)$.

21

Toujours avec $\Omega =]0, 1[$, nous nous intéressons finalement au problème :

<p>Trouver une fonction $u(x) : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que</p> $ \begin{aligned} u''''(x) &= f(x), && \forall x \in \Omega, \\ u(0) &= u'(0) = 0, \\ u''(1) &= u'''(1) = 0, \end{aligned} $
--

où f appartient à $L^2(\Omega)$.

1. Ecrire la forme bilinéaire continue et coercive $a(u, v)$ et la forme linéaire continue $b(u)$ de la formulation faible de ce problème.
2. Donner le plus grand espace de Sobolev qui contient les solutions faibles de ce problème.
3. Démontrer la continuité et la coercivité de a .
4. Donner une situation physique modélisée par ce problème.

22

Démontrer que la définition de continuité d'une application linéaire b

$$\exists c > 0, \quad |b(u)| \leq c\|u\|, \quad \forall u \in \mathcal{U}$$

est équivalente à la définition usuelle de la continuité d'une fonction b en un point a lorsque $\mathcal{U} = \mathbb{R}$

$$\forall \epsilon > 0, \quad \exists \delta > 0, \quad \forall x \in \mathcal{U}, \quad \|x - a\| \leq \delta \Rightarrow |b(x) - b(a)| \leq \epsilon,$$