

METHODE DE MONOTONIE POUR
LA RÉOLUTION DES PROBLEMES
AUX LIMITES NON LINÉAIRES

Extrait du livre de J. L. Lions; Quelques
méthodes de résolution de problèmes
aux limites non linéaires

Sara Amour

Résumé

Ce mémoire traite quelques problèmes aux limites non linéaires, du type Dirichlet ou Neumann.

On a utilisé la méthode de monotonie pour la résolution de ces problèmes.

Table des matières

1	Espaces de Sobolev et opérateurs monotones	2
1.1	Les espaces de Sobolev	3
1.1.1	Traces sur $W^{m,p}(\Omega)$	5
1.1.2	Les injections de Sobolev	6
1.2	Les opérateurs monotones	6
2	La topologie faible et faible étoile	10
2.1	- La topologie faible $\sigma(E, E')$	10
2.1.1	Topologie faible, ensemble convexe et opérateurs linéaires	12
2.2	La topologie faible étoile, $\sigma(E', E)$	12
3	Méthode de Monotonie	15
3.1	Equations paraboliques monotones	15
3.1.1	Le cas $p > 2$	15
3.1.2	Démonstration de l'existence	17
3.1.3	Démonstration de l'unicité	23
3.1.4	Un résultat général	23
3.1.5	Applications des résultats généraux	26
3.1.6	Le cas $1 < p < 2$	28
3.1.7	Opérateurs d'ordre > 2	29
3.1.8	Résultats de régularité	30
3.2	Problèmes Stationnaires	31
3.2.1	Premier résultat général	31
3.2.2	Un Théorème d'unicité	35
3.2.3	Applications de dualité	36

Intoduction

On développe dans ce travail une méthode de résolution d'un problème aux limites pour les équations aux dérivées partielles non linéaires; cette méthode est appelée méthode de Monotonie.

Ce manuscrit est composé essentiellement de trois Chapitres. Dans la première partie du Chapitre 1 on rappelle les définitions et les propriétés des espaces de Sobolev qui sont des espaces fonctionnels particulièrement adaptés à la résolution des problèmes d'équations aux dérivées partielles. Dans la deuxième partie de ce Chapitre on rappelle la définition et les propriétés des opérateurs monotones.

Le Chapitre 2 consacré à l'étude de la topologie faible et faible étoile, pour lesquelles la boule unité fermée est compacte, ce qui permet à partir des suites obtenues par la méthode de Faedo-Galerkin (Chapitre 3), d'extraire des sous suites convergentes.

le dernier Chapitre est consacré à l'étude des problèmes aux limites non linéaires du type

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + Au = f, \text{ dans } \Omega \quad Q_T = \Omega \times]0, T[\\ u = g, \text{ sur } \Gamma = \partial\Omega. \\ u(x, 0) = u_0(x) \text{ dans } \Omega, u_0 \text{ donné.} \end{cases}$$

où A est un opérateur monotone.

On traite, en particulier le problème :

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \right) = f \text{ dans } Q_T = \Omega \times]0, T[\\ u = 0 \text{ sur } \Sigma = \Gamma \times]0, T[, \\ u(x, 0) = u_0(x) \text{ dans } \Omega, u_0 \text{ donné.} \end{cases}$$

En commençant par le cas $p > 2$ puis on généralise par une petite modification dans la démonstration au cas $1 < p < 2$. Il est clair que pour $p = 2$, l'équation du problème se réduit à l'équation de la chaleur. On traite aussi une condition aux limites du type Neumann.

Chapitre 1

Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

Pour toute la suite, Ω est un ouvert borné et régulier de \mathbb{R}^n , $p \in]1, +\infty[$ et p' son conjugué; $\frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$.

Définition 1.1 L'espace $D(\Omega)$ est l'ensemble des fonctions de classe $C^\infty(\Omega)$ à support compact dans Ω . i.e.

$$D(\Omega) = \{u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}; u \in C^\infty(\Omega) \text{ et } \text{supp } u \subset K \subset \Omega, K \text{ compact}\}$$

Définition 1.2

$$L^p(\Omega) = \left\{ u : \Omega \rightarrow \mathbb{R} \text{ mesurable; } \int_{\Omega} |f(x)|^p dx < +\infty \right\}.$$

$$\text{Il est muni de la norme } : \| u \| = \left(\int_{\Omega} |u(x)|^p dx \right)^{\frac{1}{p}}.$$

Remarque 1.3

1. $L^p(\Omega)$ est un espace de Banach .
2. En particulier pour $p = 2$, $L^2(\Omega)$ est un espace de Hilbert, pour le produit scalaire $(f, g) = \int_{\Omega} f(x)g(x) dx$

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

Remarque 1.4 Si

$$u \in L^p(\Omega) \text{ alors } |u|^{p-2}u \in L^{p'}(\Omega) \text{ où } \frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$$

car

$$\int_{\Omega} ||u|^{p-2}u|^{p'} dx = \int_{\Omega} |u|^{(p-1)p'} dx = \int_{\Omega} |u|^p dx$$

Définition 1.5 Soit X un espace de Banach de norme $\|\cdot\|_X$ et $I \subset \mathbb{R}$.

On note :

$$L^p(I; X) := \left\{ u : t \in I \mapsto u(t) \in X \text{ et } \int_I \|u(t, \cdot)\|_X^p dt < +\infty \right\}$$

Définition 1.6 L'application : $u \mapsto \left(\int_I \|u(t)\|_X^p dt\right)^{\frac{1}{p}}$ est une norme sur $L^p(I; X)$. De plus, cet espace est un espace de Banach .

1.1 Les espaces de Sobolev

Notations : Pour $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$, on pose :

$$|\alpha| = \sum_{i=1}^n \alpha_i \text{ et } D^\alpha = \partial^{|\alpha|} / \partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_n^{\alpha_n}$$

.

Définition 1.7 [1] On note par

$$W^{m,p}(\Omega) = \{u \in L^p(\Omega) : D^\alpha u \in L^p(\Omega), |\alpha| \leq m\}$$

il est muni de la norme :

$$\|u\| = \left(\sum_{|\alpha| \leq m} \|D^\alpha u\|_{L^p(\Omega)}^p \right)^{1/p} .$$

Proposition 1.8

1. $W^{m,p}(\Omega)$ est un espace de Banach.

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

2. En particulier pour $p = 2$, $W^{m,2}(\Omega)$ noté $H^m(\Omega)$ est un espace de Hilbert, pour le produit scalaire

$$(u, v)_m := \sum_{|\alpha| \leq m} (D^\alpha u, D^\alpha v)_{L^2(\Omega)}$$

Remarque 1.9

1. $D(\mathbb{R}^n)$ est dense dans $W^{m,p}(\mathbb{R}^n)$.
2. Si $\Omega \neq \mathbb{R}^n$, $D(\Omega)$ n'est pas dense dans $W^{m,p}(\Omega)$.

Exemple : Pour $\Omega =]0, 1[$, $m = 1$ et $p = 2$, soit $u \in D(\Omega)^\perp$. Alors

$$\begin{aligned} \langle u, \varphi \rangle_{H^1} = 0 \quad \forall \varphi \in D(\Omega) &\Leftrightarrow \int_{\Omega} (u' \varphi' + u \varphi) = 0 \\ \Rightarrow \langle -u'' + u, \varphi \rangle_{D' \times D} = 0 \quad \forall \varphi \in D(\Omega) \\ \Rightarrow -u'' + u = 0 \quad \text{dans } D'(\Omega) \\ \Rightarrow u(x) = c_1 e^{-x} + c_2 e^x \neq 0. \end{aligned}$$

Donc

$$u \neq 0 \text{ et } u \in D(\Omega)^\perp \Leftrightarrow D(\Omega) \text{ n'est pas dense dans } H^1(\Omega).$$

Définition 1.10 On note: $W_0^{m,p}(\Omega) = \overline{D(\Omega)}^{W^{m,p}(\Omega)}$ l'adhérence de $D(\Omega)$ dans $W^{m,p}(\Omega)$.

D'après la définition de $W_0^{m,p}(\Omega)$, l'espace $D(\Omega)$ est dense dans $W_0^{m,p}(\Omega)$.

En d'autres termes :

$$\forall u \in W_0^{m,p}(\Omega); \exists (\varphi_k) \subset D(\Omega) : \|\varphi_k - u\|_{W^{m,p}(\Omega)} \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow +\infty).$$

On a vu dans la remarque (1.9) que, $D(\Omega)$ n'est pas dense dans $W^{m,p}(\Omega)$, si $\Omega \neq \mathbb{R}^n$.

On définit alors :

$$D(\overline{\Omega}) = \{u|_{\Omega} : u \in D(\mathbb{R}^n)\}$$

où $u|_{\Omega}$ désigne la restriction de u à Ω .

Proposition 1.11 $D(\overline{\Omega})$ est dense dans $W^{m,p}(\Omega)$.

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

1.1.1 Traces sur $W^{m,p}(\Omega)$

Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ et $\Gamma = \partial\Omega$ (le bord de Ω).

Théorème 1.12 *L'application*

$$\begin{aligned}\gamma_0 : D(\overline{\Omega}) &\longrightarrow C^\infty(\Gamma) \\ u &\longmapsto \gamma_0 u = u|_\Gamma\end{aligned}$$

est linéaire et continue de $D(\overline{\Omega})$ muni de la norme de $W^{m,p}(\Omega)$ dans $C^\infty(\Gamma)$ muni de la norme de $W^{m-\frac{1}{p},p}(\Gamma)$.

Elle se prolonge alors en une application linéaire et continue notée encore γ_0 .

$$\begin{aligned}\gamma_0 : W^{m,p}(\Omega) &\longrightarrow W^{m-\frac{1}{p},p}(\Gamma) \\ u &\longmapsto \gamma_0 u\end{aligned}$$

De plus elle est surjective .

Dans la suite on prend $m = 1$, et c'est suffisant pour notre travail.

Proposition 1.13 *Si Ω est régulier, on a :*

$$u \in W_0^{1,p}(\Omega) \Leftrightarrow \{u \in W^{1,p}(\Omega) \text{ et } \gamma_0 u = 0 \text{ sur } \Gamma\}.$$

Théorème 1.14 (*Inégalité de Poincaré*)

Si Ω est borné dans une direction (au moins) alors :

$$\exists c > 0, \quad \|u\|_{L^p(\Omega)} \leq c \|\nabla u\|_{L^p(\Omega)}, \quad \forall u \in W_0^{1,p}(\Omega).$$

Définition 1.15 Le dual de $W_0^{1,p}(\Omega)$ est noté $W^{-1,p'}(\Omega)$ où p' est le conjugué de p .

Proposition 1.16 *soit $T : W_0^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ une application linéaire. Alors*

$$T \in W^{-1,p'}(\Omega) \Leftrightarrow \exists c > 0, \quad |T(\varphi)| \leq c \|\varphi\|_{W^{1,p}(\Omega)}, \quad \forall \varphi \in D(\Omega).$$

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

Théorème 1.17 (*caractérisation de $W^{-1,p'}(\Omega)$*)

$$f \in W^{-1,p'}(\Omega) \iff f = f_0 + \sum_{i=1}^n D_i f_i, \quad f_0, f_1, \dots, f_n \in L^{p'}(\Omega).$$

1.1.2 Les injections de Sobolev

Théorème 1.18 [1] - Soit $1 \leq p < N$, alors $W^{1,p}(\mathbb{R}^n) \subset L^{p^*}(\mathbb{R}^n)$ où p^* est donné par $\frac{1}{p^*} = \frac{1}{p} - \frac{1}{N}$, et il existe une constante $C = C(p, N)$ telle que

$$\|u\|_{L^{p^*}(\mathbb{R}^n)} \leq C \|\nabla u\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \quad \forall u \in W^{1,p}(\mathbb{R}^n).$$

On note alors $W^{1,p}(\Omega) \hookrightarrow L^p(\Omega)$.

Corollaire 1.19 *Le cas limite $p = N$*

- On a $W^{1,N}(\mathbb{R}^n) \subset L^q(\mathbb{R}^n) \quad \forall q \in [N, +\infty[$ avec injection continue.

Théorème 1.20 - Soit $p > N$, alors

$$W^{1,p}(\mathbb{R}^n) \subset L^\infty(\mathbb{R}^n) \text{ avec injection continue.}$$

1.2 Les opérateurs monotones

Pour toute la suite, on note par V un espace de Banach de norme $\|\cdot\|$, et V' son dual de norme $\|\cdot\|_*$.

Exemple : Etude de l'opérateur A défini par :

$$A(\varphi) = - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right) \text{ avec } V = W_0^{1,p}(\Omega).$$

Propriétés axiomatiques de A .

Proposition 1.21 Pour $u \in W_0^{1,p}(\Omega)$, on a $Au \in W^{-1,p'}(\Omega)$ et

$$\|Au\|_{W^{-1,p'}(\Omega)} \leq \|u\|_{W_0^{1,p}(\Omega)}^{p-1}.$$

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

De plus, si $u \in L^p(0, T; W_0^{1,p}(\Omega))$ alors $Au \in L^{p'}(0, T; W^{-1,p'}(\Omega))$ et on a :

$$\| Au \|_{L^{p'}(0,T;W_0^{-1,p'}(\Omega))} \leq \| u \|_{L^p(0,T;W_0^{1,p}(\Omega))}^{p/p'} . \quad (1.1)$$

Preuve : Pour u et $v \in W_0^{1,p}(\Omega)$ on a :

$$| \langle Au, v \rangle_{V' \times V} | = \left| \left\langle - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \right), v \right\rangle \right| = \left| \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial v}{\partial x_i} \right|$$

car $\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \in L^{p'}(\Omega)$, d'après la Remarque (1.4)

Utilisant l'inégalité de Hölder, on a :

$$\begin{aligned} | \langle Au, v \rangle_{V' \times V} | &\leq \sum_{i=1}^n \left(\int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{(p-1)p'} \right)^{\frac{1}{p'}} \left(\int_{\Omega} \left| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right|^p \right)^{\frac{1}{p}} \\ &\leq \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right\|_p^{p/p'} \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_p \leq \| \nabla u \|_p^{p-1} \| v \| \leq \| u \|^{p-1} \| v \| \end{aligned}$$

Donc

$$| \langle Au, v \rangle_{V' \times V} | \leq \| u \|_{W^{1,p}(\Omega)}^{p-1} \| v \|_{W^{1,p}(\Omega)} .$$

On obtient alors

$$\| Au \|_* = \sup_{v \in V} \frac{| \langle Au, v \rangle_{V' \times V} |}{\| v \|} \leq \| u \|^{p-1} .$$

On déduit $\int_0^T \| Au(t) \|_*^{p'} dt \leq \int_0^T \| u(t) \|^{(p-1)p'} dt \leq \int_0^T \| u(t) \|^p dt$.

Alors

$$\| Au \|_{L^{p'}(0,T;V')} \leq \| u \|_{L^p(0,T;V)}^{p/p'} .$$

Remarque 1.22 On déduit de (1.1) que si u est borné dans $L^p(0, T; V)$ alors, Au est borné dans $L^{p'}(0, T; V')$.

Soit $A : V \rightarrow V'$ un opérateur non linéaire.

Définition 1.23 [2]

On dit que A est hémicontinu si, $\forall u, v, w \in V$, la fonction

$$\lambda \rightarrow (A(u + \lambda v), w) \text{ est continue de } \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}. \quad (1.2)$$

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

Définition 1.24 On dit que A est monotone si :

$$\langle A(u) - A(v), u - v \rangle \geq 0, \quad \forall u, v \in V \quad (1.3)$$

où $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est le crochet de dualité entre V' et V .

- On peut rattacher les propriétés (1.2) (1.3) de A à une propriété plus générale.

Introduisons la fonctionnelle sur V :

$$J(v) = \frac{1}{p} \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} |D_i v|^p dx, \quad D_i = \frac{\partial}{\partial x_i}. \quad (1.4)$$

Définition 1.25 Soit $J : V \rightarrow \mathbb{R}$ une application.

on dit que J est différentiable au sens de Gateaux en tout $u \in V$, s'il existe une application linéaire continue $v \rightarrow J'(u)v$ de $V \rightarrow \mathbb{R}$ telle que

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} \frac{1}{\lambda} (J(u + \lambda v) - J(u)) = J'(u) \cdot v \quad (1.5)$$

Propriétés de J :

1. J est convexe.
2. J est différentiable au sens de Gateaux en tout $u \in V$.
3. $J'(u) = A(u)$.

Proposition 1.26 - Si la fonctionnelle $v \rightarrow J(v)$ est différentiable au sens de Gateaux sur V et convexe alors l'application $u \rightarrow J'(u)$ de $V \rightarrow V'$ est monotone et hémicontinue .

Preuve :

D'après la convexité de J on a :

$$J((1 - \theta)u + \theta v) \leq (1 - \theta)J(u) + \theta J(v) \quad \forall \theta \in]0, 1[,$$

$$J(u + \theta(v - u)) \leq J(u) + \theta(J(v) - J(u))$$

donc

$$\frac{1}{\theta} (J(u + \theta(v - u)) - J(u)) \leq J(v) - J(u),$$

1. Espaces de Sobolev et opérateurs monotones

d'où

$$J'(u) \cdot (v - u) \leq J(v) - J(u). \quad (1.6)$$

Echangeant le rôle de u et v

$$J'(v) \cdot (u - v) \leq J(u) - J(v) \quad (1.7)$$

Faisant la somme de (1.6) et (1.7) on a :

$$J'(u)(v - u) + J'(v)(u - v) \leq 0$$

donc on trouve

$$(J'(u) - J'(v)) \cdot (u - v) \geq 0.$$

Corollaire 1.27 *Du point 3. des propriétés de J , on déduit que A est monotone et hémicontinue.*

Chapitre 2

La topologie faible et faible étoile

Introduction :

Soit E un espace vectoriel normé de norme $\| \cdot \|$

On pose $B_E = \{x \in E, \|x\| \leq 1\}$ la boule unité fermée.

On rappelle le Théorème :

Théorème 2.1 [1] *La boule unité fermée B_E est compacte si et seulement si, E est de dimension finie.*

Donc, si E n'est pas de dimension finie, comme c'est le cas des espaces dont nous travailleront, alors la boule unité fermée B_E n'est pas compacte. Donc, si on a une suite (u_n) bornée dans E , on ne sait pas extraire une sous suite convergente.

Pour pouvoir extraire des sous suites convergentes à partir des suites bornées, on est amené à chercher des topologies pour lesquelles la boule unité fermée B_E est compacte.

2.1 - La topologie faible $\sigma(E, E')$

Soit $f \in E'$, on désigne par $\varphi_f : E \rightarrow \mathbb{R}$; telle que :

$$\varphi_f(x) = \langle f, x \rangle_{E' \times E}, \quad \forall x \in E.$$

2. La topologie faible et faible étoile

Définition 2.2 La topologie faible $\sigma(E, E')$ sur E est la topologie la moins fine sur E qui laisse continues toutes les applications $(\varphi_f)_{f \in E'}$ i.e U est un ouvert pour $\sigma(E, E')$ ssi $\exists I$ ouvert dans \mathbb{R} et $f \in E'$ tq : $U = f^{-1}(I)$.

Remarque 2.3 La topologie $\sigma(E, E')$ est moins fine que la topologie usuelle (forte) .

En effet, comme $f \in E'$ alors f est linéaire et continue sur E pour la topologie forte, alors $\forall I$ ouvert dans \mathbb{R} , on a : $f^{-1}(I)$ est un ouvert de E pour la topologie forte. i.e:

$U \in \sigma(E, E') \Rightarrow U$ est ouvert pour la topologie forte .

Proposition 2.4 La topologie faible $\sigma(E, E')$ est séparée.

Soit (x_n) une suite dans E .

1. si (x_n) converge vers x pour $\sigma(E, E')$ on dit que (x_n) converge vers x faiblement dans E et on note $x_n \rightarrow x$ dans E faible ou $x_n \rightharpoonup x$ dans E .
2. si $\|x_n - x\|_E \rightarrow 0$, on dit que (x_n) converge vers x fortement dans E , ou $x_n \rightarrow x$ dans E fort .

Le théorème suivant nous permet de mieux manipuler les suites faiblement convergentes .

Théorème 2.5 Soit (x_n) une suite dans E . On a :

1. $x_n \rightarrow x$ dans E faible $\iff \langle f, x_n \rangle \rightarrow \langle f, x \rangle \forall f \in E'$.
2. Si $x_n \rightarrow x$ fortement, alors $x_n \rightarrow x$ faiblement .
3. Si $x_n \rightarrow x$ faiblement, alors $(\|x_n\|)$ est bornée et $\|x\| \leq \liminf \|x_n\|$
4. Si $x_n \rightarrow x$ faiblement dans E et si $f_n \rightarrow f$ fortement dans E' alors $\langle f_n, x_n \rangle \rightarrow \langle f, x \rangle$.

Proposition 2.6 - Lorsque E est de dimension finie, la topologie faible $\sigma(E, E')$ et la topologie usuelle coïncident. En particulier une suite (x_n) converge faiblement si et seulement si elle converge fortement .

2. La topologie faible et faible étoile

2.1.1 Topologie faible, ensemble convexes et opérateurs linéaires

Théorème 2.7 - Soit $C \subset E$ convexe. Alors C est faiblement fermé pour $\sigma(E, E')$ si et seulement s'il est fortement fermé .

Théorème 2.8 - Soient E et F deux espaces de Banach. Soit T un opérateur linéaire et continu de E dans F . Alors T est continu de E faible $\sigma(E, E')$ dans F faible $\sigma(F, F')$. Et réciproquement.

2.2 La topologie faible étoile, $\sigma(E', E)$

Soit E un espace de Banach et E' son dual topologique.

Sur l'espace dual E' , on a déjà défini deux topologies :

(a) la topologie forte.

(b) la topologie faible $\sigma(E', E'')$ définie dans (2.2).

On va définir une autre topologie sur E' comme suit :

Pour tout $x \in E$, on considère l'application $\varphi_x : E' \rightarrow \mathbb{R}$ définie par :

$$\varphi_x(f) = \langle f, x \rangle_{E' \times E}, \quad \forall f \in E'.$$

On obtient une famille d'applications linéaires $(\varphi_x)_{x \in E}$ de $E' \rightarrow \mathbb{R}$.

Définition 2.9 La topologie faible étoile, sur E' est la topologie la moins fine qui laisse continues toutes les application $(\varphi_x)_{x \in E}$.

Proposition 2.10 La topologie faible étoile est séparée .

Proposition 2.11 - Soit (f_n) une suite de E' . On a

(i) $f_n \xrightarrow{*} f$ pour $\sigma(E', E) \Leftrightarrow \langle f_n, x \rangle \rightarrow \langle f, x \rangle \quad \forall x \in E$.

(ii) Si $f_n \rightarrow f$ faiblement pour $\sigma(E', E'')$, alors $f_n \xrightarrow{*} f$ pour $\sigma(E', E)$.

(iii) Si $f_n \xrightarrow{*} f$ pour $\sigma(E', E)$ alors $\|f_n\|$ est bornée et

$\|f\| \leq \liminf \|f_n\|$.

(iv) si $f_n \xrightarrow{*} f$ pour $\sigma(E', E)$ et si $x_n \rightarrow x$ fortement dans E , alors

$\langle f_n, x_n \rangle \rightarrow \langle f, x \rangle$.

2. La topologie faible et faible étoile

- En fin, le résultat le plus important pour cette topologie, que nous utiliseront dans le chapitre suivant est :

Théorème 2.12 *L'ensemble $B_{E'} = \{f \in E', \|f\|_{E'} \leq 1\}$ est compact pour la topologie faible étoile $\sigma(E', E)$.*

Remarque 2.13 La boule fermée $B_{E'}$ n'est pas compacte pour la topologie faible $\sigma(E', E'')$.

Nous allons donner une condition nécessaire et suffisante pour que $B_{E'}$ soit compacte pour la topologie faible $\sigma(E', E'')$.

- L'injection canonique

$$\begin{aligned} J : E &\rightarrow E'' \\ x &\mapsto Jx \end{aligned} \tag{2.1}$$

définie par:

$$\langle Jx, f \rangle_{E'' \times E'} = \langle x, f \rangle_{E \times E'}$$

est une isométrie i.e

$$\|Jx\|_{E''} = \|x\|_E$$

donc, J est linéaire, continue, injective et à image fermée alors :

$J : E \rightarrow J(E)$ est un isomorphisme donc, E est isomorphe à $J(E)$ qui est un sous espace fermé de E'' . En d'autres termes par cet isomorphisme, on peut identifier E à un sous espace fermé de E'' .

Remarque 2.14 L'application J n'est généralement pas surjective. Mais si elle est surjective, alors E devient isomorphe à E'' , on peut donc identifier E et E'' .

Définition 2.15 Si l'application J est surjective, on dit que E est réflexif.

Exemple :

1. si $1 < p < +\infty$; l'espace L^p est réflexif .
2. L^1 n'est pas réflexif . en effet $(L^1)' = L^\infty$ mais $L^1 \not\subset (L^\infty)'$.

2. La topologie faible et faible étoile

Remarque 2.16 Comme $E \subset E''$, alors, sur E' , la topologie faible étoile est moins fine que la topologie faible .

En effet, pour $g \in E''$ on a : $\varphi_g(f) = \langle g, f \rangle_{E'' \times E} \quad \forall f \in E'$

mais, si $g = J(x) \in J(E)$, alors $\varphi_g(f) = \langle Jx, f \rangle = \langle x, f \rangle_{E \times E'}$

donc, $\varphi_g = \varphi_x$ si $g = J(x) \in J(E) \subset E''$.

Donc, si φ_g est continue $\forall g \in E'' \Rightarrow \varphi_x$ est continue $\forall x \in E$

On déduit alors que tout ouvert U de $\sigma(E', E)$ est ouvert de $\sigma(E', E'')$.

Théorème 2.17 - *Soit E un espace de Banach. Alors E est réflexif si et seulement si*

$$B_E = \{x \in E; \|x\| \leq 1\}$$

est compact pour la topologie faible $\sigma(E, E')$.

Remarque 2.18 De ce qui précède, on peut déduire que, si une suite (u_n) est bornée dans un espace E de dimension infinie alors :

1. si E est réflexif, alors on peut extraire une sous suite (x_μ) qui converge faiblement dans E .
2. si E n'est pas réflexif, on peut extraire une sous suite (x_μ) qui converge dans E faible étoile.

Chapitre 3

Méthode de Monotonie

3.1 Equations paraboliques monotones

3.1.1 Le cas $p > 2$

Il s'agit de trouver une fonction

$$u = u(x, t), x \in \Omega \text{ ouvert borné de } \mathbb{R}^n, t \in]0, T[,$$

solution de

$$\frac{\partial u}{\partial t} - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \right) = f \text{ dans } Q_T = \Omega \times]0, T[\quad (3.1)$$

où $p > 2$ est donné, avec les conditions

$$u = 0 \text{ sur } \Sigma = \Gamma \times]0, T[, \quad (3.2)$$

$$u(x, 0) = u_0(x) \text{ dans } \Omega, u_0 \text{ donné.} \quad (3.3)$$

Nous allons démontrer le résultat suivant, en insistant sur la méthode (de monotonie) que nous allons utiliser (puis généraliser):

3. Méthode de Monotonie

Théorème 3.1 *on donne f et u_0 avec les hypothèses*

$$f \in L^{p'}(0, T; W^{-1, p'}(\Omega)), \quad \frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1 \quad (3.4)$$

$$u_0 \in L^2(\Omega). \quad (3.5)$$

Il existe alors une fonction u et une seule telle que

$$u \in L^p(0, T; W_0^{1, p}(\Omega)) \quad (3.6)$$

et vérifie (3.1) - (3.3) .

Le théorème suivant nous permet de justifier la condition initiale (3.3)

Théorème 3.2 *Soit V un espace de Banach réflexif contenu dans un espace de Hilbert H , $V \subset H$ avec injection continue, V étant dense dans H ; identifiant H à son dual et V' désignant le dual de V , on peut alors identifier H à un sous-espace de V' , de sorte que*

$$V \subset H \subset V'.$$

Si on donne alors une fonction $u \in L^p(0, T; V)$ telle que $u' \in L^{p'}(0, T; V')$, la fonction u est (après modification éventuelle sur un ensemble de mesure nulle) continue de $[0, T] \rightarrow H$ et l'application $u \rightarrow u(0)$ est surjective sur H .

Remarque 3.3 Posons

$$A(\varphi) = - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right). \quad (3.7)$$

D'après la proposition (1.21) l'opérateur A applique $W^{1, p}(\Omega)$ dans $W^{-1, p'}(\Omega)$ et que si u vérifie (3.6) alors $A(u) \in L^{p'}(0, T; W^{-1, p'}(\Omega))$.

Il résulte alors de (3.6) et de l'équation (3.1) que

$$\frac{\partial u}{\partial t} = u' = f - Au \in L^{p'}(0, T; W^{-1, p'}(\Omega)). \quad (3.8)$$

3. Méthode de Monotonie

Du fait que $W^{1,p}(\Omega) \hookrightarrow L^2(\Omega)$ car $p > 2$, on déduit alors du Théorème (3.2) que, en particulier, u est presque partout égale à une fonction continue de $[0, T] \rightarrow L^2(\Omega)$, de sorte que la condition initiale (3.3) a un sens.

Remarque 3.4 La condition aux limites (3.2) est «contenue» dans l'appartenance (presque partout) de $u(t)$ à $W_0^{1,p}(\Omega)$.

3.1.2 Démonstration de l'existence

On utilise la méthode de Faedo-Galerkin qui consiste à approcher l'espace V par une suite d'espaces de dimensions finies et donc approcher le problème par une suite de problèmes posés dans des espaces de dimensions finies. On pose :

$E_m = \langle w_1, \dots, w_m \rangle$ l'espace engendré par les vecteurs (w_1, \dots, w_m) , on introduit $u_m(t)$ « solution approchée » du problème de la façon suivante :

On cherche $u_m(t) = \sum_{j=1}^m u_j(t) \cdot w_j$, vérifiant :

$$\begin{cases} (u'_m(t), w_j) + (A(u_m(t)), w_j) = (f(t), w_j), & 1 \leq j \leq m, \\ u_m(0) = u_{0m} \in [w_1, \dots, w_m], u_{0m} \rightarrow u_0 \text{ dans } L^2(\Omega), \end{cases} \quad (3.9)$$

où $(,)$ désigne le produit scalaire dans $L^2(\Omega)$ défini dans la remarque (1.3). En multipliant (3.9) par $u_j(t)$ en faisant la somme sur j et en intégrant de 0 à t , on obtient :

$$\int_0^t (u'_m(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma + \int_0^t (A(u_m(\sigma)), u_m(\sigma)) d\sigma = \int_0^t (f(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma.$$

Mais

$$(u'_m(\sigma) \cdot u_m(\sigma)) = \frac{1}{2} \frac{d}{d\sigma} |u_m(\sigma)|^2,$$

alors on déduit de (3.9) que

$$\frac{1}{2} |u_m(t)|^2 + \int_0^t (A(u_m(\sigma)), u_m(\sigma)) d\sigma = \int_0^t (f(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma + \frac{1}{2} |u_{0m}|^2 \quad (3.10)$$

3. Méthode de Monotonie

D'une part, on a pour tout $\varphi \in W_0^{1,p}(\Omega)$,

$$\begin{aligned} \langle A\varphi, \varphi \rangle &= \left\langle - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right), \varphi \right\rangle = \int_{\Omega} \sum_{i=1}^n \left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^{p-2} \left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^2 \\ &= \int_{\Omega} \sum_{i=1}^n \left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right|^p = \int_{\Omega} |\nabla \varphi|^p \geq \alpha \| \varphi \|^p, \end{aligned}$$

d'après l'inégalité de Poincaré (1.14). Donc l'opérateur A vérifie :

$$\langle A(u), u \rangle_{V' \times V} \geq \alpha \| u \|^p, \quad \alpha > 0, \quad \forall u \in W_0^{1,p}(\Omega), \quad (3.11)$$

et donc,

$$\int_0^t \langle A(u_m(\sigma)), u_m(\sigma) \rangle d\sigma \geq \alpha \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma \quad (3.12)$$

D'autre part, on a

$$\begin{aligned} \int_0^t (f(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma &\leq \int_0^t \| f(\sigma) \|_* \cdot \| u_m(\sigma) \| d\sigma \\ &\stackrel{\text{Holder}}{\leq} \left(\int_0^t \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma \right)^{\frac{1}{p'}} \left(\int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma \right)^{\frac{1}{p}} \end{aligned}$$

Remarquons que d'après la concavité de la fonction $x \mapsto \ln x$ on a :

$$ab \leq \frac{1}{p} a^p + \frac{1}{p'} b^{p'}. \quad \forall a, b > 0 \text{ et } \frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1 \quad (3.13)$$

et donc :

$$ab = (\varepsilon a) \cdot \frac{b}{\varepsilon} \leq \frac{\varepsilon^p}{p} a^p + \frac{\varepsilon^{-p'}}{p'} b^{p'}, \quad \forall \varepsilon > 0 \quad (3.14)$$

On aura alors

$$\int_0^t (f(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma \leq \frac{\varepsilon^{-p'}}{p'} \int_0^t \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma + \frac{\varepsilon^p}{p} \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma.$$

En choisissant ε de sorte que $\varepsilon^p/p = \alpha/2$, on a :

$$\int_0^t (f(\sigma), u_m(\sigma)) d\sigma \leq c_1 \int_0^t \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma + \frac{\alpha}{2} \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma. \quad (3.15)$$

3. Méthode de Monotonie

De plus, comme $u_{0m} \rightarrow u_0$ dans $L^2(\Omega)$ alors :

$$\exists c_2 > 0 : \| u_{0m} \|_{L^2(\Omega)} \leq c_2. \quad \forall m \in \mathbb{N}. \quad (3.16)$$

De (3.12), (3.15) et (3.16) on déduit que:

$$\frac{1}{2} | u_m(t) |^2 + \alpha \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma \leq c_1 \int_0^t \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma + \frac{\alpha}{2} \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma + c_2.$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \frac{1}{2} | u_m(t) |^2 + \frac{\alpha}{2} \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma &\leq c_1 \int_0^t \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma + c_2 = c_3. \\ &\leq c_1 \int_0^T \| f(\sigma) \|_*^{p'} d\sigma + c_2 = c_4. \end{aligned}$$

On déduit alors :

$$\sup_{t \in [0, T]} | u_m(t) |_{L^2(\Omega)}^2 \leq c_3 \quad \text{et} \quad \int_0^t \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma \leq c_3 \quad \forall t \in [0, T].$$

Et donc

$$\int_0^T \| u_m(\sigma) \|^p d\sigma \leq c_3.$$

Alors la suite (u_m) demeure dans un borné de $L^\infty(0, T; L^2(\Omega)) \cap L^p(0, T; V)$. (3.17)

De ce résultat et de l'inégalité (1.1), la suite (Au_m) reste dans un borné de $L^{p'}(0, T; V')$.

Du fait que les espaces $L^2(\Omega)$, $L^p(0, T; V)$ et $L^{p'}(0, T; V')$ sont réflexifs et que l'espace $L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$ ne l'est pas alors, d'après la remarque (2.18) on peut extraire une sous-suite (u_μ) telle que :

$$u_\mu \rightarrow u \quad \text{dans} \quad L^\infty(0, T; L^2(\Omega)) \text{ faible étoile}, \quad (3.18)$$

$$u_\mu \rightarrow u \quad \text{dans} \quad L^p(0, T; V) \text{ faible}, \quad (3.19)$$

$$u_\mu(T) \rightarrow \xi \quad \text{dans} \quad L^2(\Omega) \text{ faible}, \quad (3.20)$$

$$A(u_\mu) \rightarrow \chi \quad \text{dans} \quad L^{p'}(0, T; V') \text{ faible}. \quad (3.21)$$

Introduisons $\tilde{u}_m(t)$, $A(\tilde{u}_m(t))$, ..., prolongement à \mathbb{R} de $u_m(t)$, $A(u_m(t))$, ... par

3. Méthode de Monotonie

0 hors de $[0, T]$; alors (3.9) donne

$$\left\{ \left(\frac{d}{dt} \widetilde{u}_m(t), w_j \right) + A(\widetilde{u}_m(t), w_j) = (\widetilde{f}(t), w_j) + (u_{0m}, w_j) \delta(t-0) - (u_m(T), w_j) \delta(t-T). \right. \quad (3.22)$$

On peut maintenant passer à la limite dans (3.22) avec $m = \mu$ et j fixé, d'où l'on déduit:

$$\left(\frac{d}{dt} \widetilde{u}, w_j \right) + (\widetilde{\chi}, w_j) = (\widetilde{f}, w_j) + (u_0, w_j) \delta(t-0) - (\xi, w_j) \delta(t-T) \quad \forall j \quad (3.23)$$

et par conséquent

$$\frac{d\widetilde{u}}{dt} + \widetilde{\chi} = \widetilde{f} + u_0 \delta(t-0) - \xi \delta(t-T). \quad (3.24)$$

Restreignant (3.24) à $]0, T[$, on en déduit que

$$u' + \chi = f, \quad (3.25)$$

d'où $u' \in L^{p'}(0, T; V')$, donc d'après le Théorème (3.2) $u(0)$ et $u(T)$ ont un sens. Comparant à (3.24) on en déduit que $u(0) = u_0$ et $u(T) = \xi$.

On aura donc démontré l'existence d'une solution si l'on montre (c'est le point crucial de la démonstration) que

$$\chi = A(u). \quad (3.26)$$

De la propriété de monotonie de A (1.3) résulte que

$$\chi_\mu = \int_0^T (A(u_\mu(t)) - A(v(t)), u_\mu(t) - v(t)) dt \geq 0 \quad \forall v \in L^p(0, T; V). \quad (3.27)$$

Or de (3.10) résulte que

$$\int_0^T (A(u_\mu), u_\mu) dt = \int_0^T (f, u_\mu) dt + \frac{1}{2} |u_{0\mu}|^2 - \frac{1}{2} |u_\mu(T)|^2$$

3. Méthode de Monotonie

et donc

$$\chi_\mu = \int_0^T (f, u_\mu) dt + \frac{1}{2} |u_{0\mu}|^2 - \frac{1}{2} |u_\mu(T)|^2 - \int_0^T (A(u_\mu), v) dt - \int_0^T (A(v), u_\mu - v) dt \quad (3.28)$$

D'après (3.18) - (3.21) on a :

$$\int_0^T (f, u_\mu) dt \rightarrow \int_0^T (f, u) dt, \quad (3.29)$$

$$\int_0^T (A(u_\mu), v) dt \rightarrow \int_0^T (\chi, v) dt, \quad (3.30)$$

$$\int_0^T (A(v), u_\mu) dt \rightarrow \int_0^T (A(v), u) dt, \quad (3.31)$$

D'après le Théorème (2.5) point 3.

$$\liminf |u_\mu(T)|^2 \geq |u(T)|^2 .$$

Alors, en prenant la $\limsup \chi_\mu$ on obtient :

$$\int_0^T (f, u) dt + \frac{1}{2} |u_0|^2 - \frac{1}{2} |u(T)|^2 - \int_0^T (\chi, v) dt - \int_0^T (A(v), u - v) dt \geq 0. \quad (3.32)$$

En multipliant (3.25) par u et un intégration sur $[0, T]$, on obtient

$$\int_0^T (f, u) dt + \frac{1}{2} |u_0|^2 - \frac{1}{2} |u(T)|^2 = \int_0^T (\chi, u) dt. \quad (3.33)$$

En passant à la limite ($\mu \rightarrow +\infty$) dans (3.28) et en utilisant (3.29) - (3.33) on obtient

$$\int_0^T (\chi - A(v), u - v) dt \geq 0, \quad \forall v \in L^p(0, T; V) \quad (3.34)$$

En prenant $v = u - \lambda w$, $\lambda > 0$, avec $w \in L^p(0, T; V)$ quelconque; Alors (3.34) donne

3. Méthode de Monotonie

$$\lambda \int_0^T (\chi - A(u - \lambda w), w) dt \geq 0 \quad \forall w \in L^p(0, T; V).$$

donc (comme $\lambda > 0$)

$$\int_0^T (\chi - A(u - \lambda w), w) dt \geq 0; \quad \forall w \in L^p(0, T; V). \quad (3.35)$$

Faisant $\lambda \rightarrow 0$ dans (3.35) d'après l'hémi-continuité de A (définition (1.23)) et d'après le Théorème de Lebesgue on en déduit que

$$\int_0^T (\chi - A(u), w) dt \geq 0 \quad \forall w \in L^p(0, T; V). \quad (3.36)$$

Prenant maintenant $v = u + \lambda w$ dans (3.34), on aboutit, avec les mêmes arguments, à :

$$\int_0^T (\chi - A(u), w) dt \leq 0 \quad \forall w \in L^p(0, T; V). \quad (3.37)$$

De (3.36) et (3.37) on a:

$$\int_0^T (\chi - A(u), w) dt = 0 \quad \forall w \in L^p(0, T; V),$$

donc $\chi - A(u) = 0$ dans $L^{p'}(0, T; V')$ et on déduit alors que

$$\chi = A(u).$$

Ce qui prouve l'existence d'une solution u du problème (3.1) - (3.3).

Remarque 3.5 l'hémi-continuité et la monotonie de l'opérateur A nous ont permis d'obtenir le résultat précédent .

3. Méthode de Monotonie

3.1.3 Démonstration de l'unicité

Soient u_1 et u_2 deux solutions du problème . Alors $w = u_1 - u_2$ vérifie

$$w' + A(u_1) - A(u_2) = 0, \quad w(0) = 0,$$

En multipliant par w on a :

$$(w', w) + (A(u_1) - A(u_2), u_1 - u_2) = 0$$

et grâce à la monotonie :

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} |w(t)|^2 \leq 0,$$

donc l'application : $t \mapsto |w(t)|^2$ est décroissante . Comme elle est positive et $|w(0)|^2 = 0$ alors $|w(t)|^2 = 0 \quad \forall t \Rightarrow w = 0$, ce qui prouve l'unicité de la solution du problème (3.1)

3.1.4 Un résultat général

Nous avons souligné dans les démonstrations précédentes les hypothèses qui sont intervenues. Nous avons donc implicitement démontré le résultat suivant:

Théorème 3.6 -*Soient V, H comme dans la situation du Théorème (3.2), V étant séparable. Soit A un opérateur (non linéaire) de $V \rightarrow V'$ ayant les propriétés suivantes :*

$$A \text{ est hémicontinu et } \|A(v)\|_* \leq c \|v\|^{p-1}, \quad (3.38)$$

$$A \text{ est monotone,} \quad (3.39)$$

$$\langle A(v), v \rangle \geq \alpha \|v\|^p, \alpha > 0, \quad \forall v \in V \quad (2 < p < \infty). \quad (3.40)$$

Soient f et u_0 donnés avec

$$f \in L^{p'}(0, T; V') \text{ et } u_0 \in H. \quad (3.41)$$

3. Méthode de Monotonie

Il existe alors une fonction u et une seule telle que

$$\begin{cases} u \in L^p(0, T; V), \dots\dots\dots(1) \\ u' + A(u) = f, \dots\dots\dots(2) \\ u(0) = u_0 \dots\dots\dots(3) \end{cases} \quad (3.42)$$

Notons que (1), (2) et (3.38) - (3.41) donne $u' \in L^{p'}(0, T; V')$ et donc la condition initiale (3) a un sens, d'après le Théorème (3.2).

Dans les applications (comme on verra dans les Exemples 3.1.5 et 3.1.6 ci-dessous), l'hypothèse (3.40) peut être trop forte. Il est utile d'introduire la variante suivante: on se donne sur V une semi-norme $[v]$ telle que

$$\text{il existe } \lambda > 0 \text{ et } \beta > 0 \text{ tels que } [v] + \lambda \|v\| \geq \beta \|v\| \quad \forall v \in V \quad (3.43)$$

et on suppose que

$$\langle A(v), v \rangle \geq \alpha [v]^p, \quad 1 < p < \infty. \quad (3.44)$$

On a alors le

Théorème 3.7 -Les hypothèses sont celles du Théorème (3.6) mais avec (3.40) remplacée par (3.43) et (3.44). Alors les conclusions du Théorème (3.6) sont encore valables .

Preuve : utilisant les mêmes calculs de la démonstration du Théorème (3.6), on arrive à l'inégalité :

$$\frac{1}{2} \|u_m(t)\|^2 + \alpha \int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \leq \frac{1}{2} \|u_{0m}\|^2 + \int_0^t \|f(\sigma)\|_* \|u_m(\sigma)\| d\sigma. \quad (3.45)$$

Mais d'après (3.43) et l'inégalité de Hölder le deuxième membre de (3.45) est majoré par

3. Méthode de Monotonie

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2} |u_{0m}|^2 + c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \right)^{1/p} \\ & + c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{1/p}. \end{aligned}$$

D'une part utilisant (3.15) on a :

$$\begin{aligned} \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \right)^{1/p} & \leq c_2 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right) + \frac{\alpha}{2} \int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \\ & \leq c_3 + \frac{\alpha}{2} \int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma. \end{aligned}$$

D'autre part, comme $a = 1 \cdot a \leq \frac{1}{2}(1 + a^2)$ alors :

$$\left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{1/p} \leq \frac{1}{2} \left(1 + \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{2/p} \right)$$

donc

$$\begin{aligned} & c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{1/p} \\ & \leq \frac{1}{2} c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left[\left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{2/p} + 1 \right]. \end{aligned}$$

Et comme : $\|u_{0m}\| \leq c_4$

Alors le deuxième membre de (3.45) est majoré par

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2} |u_{0m}|^2 + c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \right)^{1/p} \\ & + c_1 \left(\int_0^t \|f(\sigma)\|_*^{p'} d\sigma \right)^{1/p'} \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{1/p} \\ & \leq c_5 + \frac{\alpha}{2} \int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma + c_6 \left[\left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{2/p} + 1 \right]. \end{aligned}$$

3. Méthode de Monotonie

et donc (3.45) donne

$$|u_m(t)|^2 + \frac{\alpha}{2} \int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \leq c_7 + c_8 \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{2/p}. \quad (3.46)$$

On déduit de (3.46) que

$$|u_m(t)|^2 \leq c_7 + c_8 \left(\int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma \right)^{2/p}$$

et donc,

$$|u_m(t)|^p \leq c_9 + c_{10} \int_0^t |u_m(\sigma)|^p d\sigma,$$

On déduit alors du lemme de Gronwall que :

$$|u_m(t)| \leq c_{11}, \quad (3.47)$$

ce qui joint à (3.46) donne:

$$\int_0^t [u_m(\sigma)]^p d\sigma \leq c_{12}$$

et grâce à (3.43) on a donc

$$\int_0^t \|u_m(\sigma)\|^p d\sigma \leq c.$$

On achève comme à la démonstration du Théorème (3.6).

3.1.5 Applications des résultats généraux

Opérateur (3.1) avec les conditions aux limites du type « Neumann ». On prend A donné par

$$(A(u), v) = \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} |D_i u|^{p-2} D_i u D_i v dx = a(u, v), \quad p > 2 \quad (3.48)$$

3. Méthode de Monotonie

Pour $u, v \in V = W^{1,p}(\Omega)$; prenant $H = L^2(\Omega)$, on vérifie que l'on est dans le cas (3.43) (3.44), avec

$$[v] = \left(\sum_{i=1}^n \int_{\Omega} |D_i v|^p dx \right)^{\frac{1}{p}}.$$

On peut donc appliquer le Théorème (3.7)

On choisit $f \in L^{p'}(0, T; V')$ de la façon suivante :

$$(f(t), v) = \int_{\Omega} f_0(x, t) v(x) dx + \langle g(x, t), v(x) \rangle_{W^{-1/p', p'}(\Gamma) \times W^{1/p, p}(\Gamma)}, \quad (3.49)$$

où

$$f_0 \in L^{p'}(0, T; L^{p'}(\Omega)) = L^{p'}(Q_T) \quad (3.50)$$

et

$$g \in L^{p'}(0, T; W^{-1/p', p'}(\Gamma)); \quad (3.51)$$

où $W^{1/p', p}(\Gamma) = W^{1-1/p, p}(\Gamma)$ est l'espace des traces sur Γ des éléments de $W^{1,p}(\Omega)$ et $W^{-1/p', p'}(\Gamma)$ est son dual topologique.

L'équation (3.42) équivaut à

$$\langle u'(t), v \rangle_{V' \times V} + a(u(t), v) = (f(t), v) \quad \forall v \in V. \quad (3.52)$$

On a donc l'existence et l'unicité d'une fonction u dans $L^p(0, T; W^{1,p}(\Omega))$ telle que l'on ait

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \right) = f_0 \text{ dans } Q(t), \dots\dots\dots(1) \\ \sum_{i=1}^n \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cos(n, x_i) = g \text{ sur } \Sigma, \dots\dots\dots(2) \\ u(0) = u_0. \end{cases} \quad (3.53)$$

L'égalité (2) du problème (3.53) est une condition aux limites du type Neumann.

Remarque 3.8 Il faut en fait justifier la condition aux limites du problème

3. Méthode de Monotonie

(3.53) ce qui peut être fait par des méthodes analogues à celles utilisées dans Lions-Magenes [3], que nous ne pouvons pas reproduire dans ce manuscrit.

Remarque 3.9 Dans le problème traité au n^{ro} (3.1) on peut remplacer la condition « homogène » (3.2) par

$$u = g \quad \text{sur } \Sigma, \quad (3.54)$$

où g est donnée sur Σ de façon qu'il existe w vérifiant

$$\begin{cases} w \in L^p(0, T; W^{1,p}(\Omega)), & w' \in L^{p'}(0, T; W^{-1,p'}(\Omega)), \\ w|_{\Gamma} = g. \end{cases} \quad (3.55)$$

si l'on introduit alors $\psi = u - w$, tout revient à chercher ψ solution de

$$\begin{cases} \psi \in L^p(0, T; W_0^{1,p}(\Omega)), \\ \psi' + A(\psi + w) = f - w' = f_1 \in L^{p'}(0, T; W^{-1,p'}(\Omega)) \\ \psi(0) = u_0 - w(0) \in L^2(\Omega). \end{cases}$$

Les raisonnements utilisés pour la démonstration du Théorème (3.1) s'adaptent à cette situation .

Remarque 3.10 On résoudra de façon analogue le cas où l'on a une condition de Dirichlet sur $\Gamma_1 \times]0, T[$ et du type Neumann (i.e. du type de l'équation (2) (3.53)) sur $\Gamma_2 \times]0, T[$, $\Gamma = \Gamma_1 \cup \Gamma_2$.

3.1.6 Le cas $1 < p < 2$

On considère le problème du $n^{ro}2.1$ mais avec $1 < p < 2$. Alors on n'a pas nécessairement $W_0^{1,p}(\Omega) \subset L^2(\Omega)$ (l'inclusion n'est vraie que si $\frac{1}{p} - \frac{1}{n} \leq \frac{1}{2}$ Théorème (1.18)) et on est alors conduit à introduire

$$V = W_0^{1,p}(\Omega) \cap L^2(\Omega), \quad H = L^2(\Omega) \quad (3.56)$$

L'espace V est muni de la norme usuelle.

$$\| u \|_V = \| u \|_{W_0^{1,p}(\Omega)} + \| u \|_{L^2(\Omega)} = \| \nabla u \|_{L^p(\Omega)} + \| u \|_{L^2(\Omega)}$$

3. Méthode de Monotonie

On a

$$V' = W^{-1,p'}(\Omega) + L^2(\Omega).$$

On pose :

$$[v] = \|v\|_{W_0^{1,p}(\Omega)}, \text{ semi-norme sur } V, \text{ et } |v| = \|v\|_{L^2(\Omega)}$$

On a bien

$$\|v\|_V = [v] + |v|, \text{ qui est l'équivalent de la condition (3.43)}$$

avec $\lambda = \beta = 1$.

Si A est donné par (3.7) on a :

$$\langle Av, v \rangle = \sum \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^p dx = \|\nabla u\|_{L^p(\Omega)}^p = [v]^p.$$

On obtient la condition (3.44) avec $\alpha = 1$.

Donc le Théorème (3.7) est applicable, ce qui montre que les conclusions du Théorème (3.1) sont valables également dans le cas $1 < p < 2$, mais, en utilisant la démonstration du Théorème (3.7).

Remarque 3.11 Pour $p = 2$ l'opérateur A devient le laplacien et l'équation (3.1) n'est autre que l'équation de la chaleur, qui est linéaire. La théorie variationnelle permet de résoudre le problème (3.1)- (3.3).

3.1.7 Opérateurs d'ordre > 2 .

Considérons un exemple simple d'opérateur non linéaire d'ordre 4.

Pour $u, v \in W_0^{2,p}(\Omega)$, on pose

$$a(u, v) = \int_{\Omega} |\Delta u|^{p-2} \Delta u \Delta v dx,$$

Ce qui définit l'opérateur A de $V = W_0^{2,p}(\Omega) \rightarrow V' = W^{-2,p'}(\Omega)$:

$$A(u) = \Delta(|\Delta u|^{p-2} \Delta u).$$

3. Méthode de Monotonie

Cet opérateur est égal à $J'(u)$ si

$$J(u) = \frac{1}{p} \int_{\Omega} |\Delta u|^p dx$$

et on peut donc appliquer le Théorème (3.6). On a donc l'existence et l'unicité de $u \in L^p(0, T; W_0^{2,p}(\Omega))$ tel que

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + \Delta(|\Delta u|^{p-2} \Delta u) = f, \\ u = 0 \text{ et } \frac{\partial u}{\partial \nu} = 0 \text{ sur } \Sigma. \\ u(0) = u_0. \end{cases} \quad (3.57)$$

3.1.8 Résultats de régularité

Naturellement, lorsque la méthode de monotonie est applicable, toute estimation a priori supplémentaire donne un résultat de régularité; voici un exemple.

Théorème 3.12 - *On se place dans les hypothèses du Théorème (3.1) avec en outre*

$$f, f' \in L^{p'}(Q), \quad f(0) \in L^2(\Omega), \quad u_0 \in W_0^{1,p}(\Omega), \quad A(u_0) \in L^2(\Omega).$$

Alors la solution u donnée par le Théorème (3.1) satisfait en outre à

$$u' \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega)), \quad (3.58)$$

$$|D_i u|^{\frac{p-2}{2}} D_i u' \in L^2(Q) \quad \forall i. \quad (3.59)$$

Preuve :

On dérive (3.9) par rapport à t ; on suppose que $A(u_{0m})$ demeure dans un borné de $L^2(\Omega)$ et on applique à u_m les estimations analogues à celles de la méthode de la compacité (que nous n'avons pas traité dans ce travail). on en déduit que u'_m (resp. $|D_i u_m|^{\frac{p-2}{2}} D_i u'_m$) demeure dans un borné de $L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$ (resp. de $L^2(Q)$) et puisque on sait (d'après la démon-

3. Méthode de Monotonie

stration du Théorème (3.1) que $u_m \rightarrow u$ dans $L^p(0, T; W^{1,p}(\Omega))$ faible, on en déduit (3.58) et (3.59) .

3.2 Problèmes Stationnaires

3.2.1 Premier résultat général

Théorème 3.13 -*Soit V un espace de Banach réflexif séparable. Soit A un opérateur de $V \rightarrow V'$ ayant les propriétés :*

$$A \text{ est borné hémicontinu (cf. propriétés axiomatiques de } A), \quad (3.60)$$

$$A \text{ est monotone,} \quad (3.61)$$

$$\frac{(A(v), v)}{\|v\|} \rightarrow +\infty \text{ si } \|v\| \rightarrow \infty. \quad (3.62)$$

Alors pour $f \in V'$, il existe $u \in V$ tel que

$$A(u) = f. \quad (3.63)$$

En d'autres termes l'opérateur A est surjectif de $V \rightarrow V'$.

Pour la démonstration de ce Théorème, on a besoin du résultat suivant.

Lemme 3.14 -*Soit $\xi \rightarrow P(\xi)$ une application continue de \mathbb{R}^m dans lui-même telle que, pour un $\rho > 0$ convenable, on ait :*

$$(P(\xi), \xi) \geq 0 \quad \forall \xi \text{ tel que } |\xi| = \rho, \quad (3.64)$$

où si $\xi = \{\xi_i\}$, $\eta = \{\eta_i\} \in \mathbb{R}^m$:

$$(\xi, \eta) = \sum_{i=1}^m \xi_i \eta_i, \quad |\xi| = (\xi, \xi)^{1/2}. \quad (3.65)$$

Alors il existe ξ , $|\xi| \leq \rho$, tel que $P(\xi) = 0$.

3. Méthode de Monotonie

Démonstration

On raisonne par l'absurde; si $P(\xi) \neq 0$ dans la boule $K = \{|\xi| \leq \rho\}$, on considère l'application de K dans K définie par :

$$g : \xi \rightarrow -P(\xi) \frac{\rho}{|P(\xi)|} \quad (3.66)$$

qui est alors continue; le Théorème du point fixe de Brouwer donne alors l'existence d'un ξ tel que

$$\xi = -P(\xi) \frac{\rho}{|P(\xi)|}. \quad (3.67)$$

d'où $|\xi| = \rho$ et prenant le produit scalaire des deux membres de (3.67) par ξ :

$$(P(\xi), \xi) = -\rho|P(\xi)| < 0.$$

Absurde.

Preuve du Théorème :

1. Soit $w_1 \dots w_m$ une « base » de V ; on cherche $u_m \in [w_1, \dots, w_m]$, vérifiant

$$(A(u_m), w_j) = (f, w_j), \quad 1 \leq j \leq m. \quad (3.68)$$

L'existence de u_m suit du Lemme (3.14) en notant que

$$(A(u_m), u_m) - (f, u_m) \geq (A(u_m), u_m) - \|f\| \|u_m\| \quad (3.69)$$

et donc, d'après (3.62), $(A(u_m), u_m) - \|f\| \|u_m\| \geq 0$ pour $\|u_m\| = \rho$, ρ assez grand ; Car

$$\begin{aligned} \lim_{\|u_m\| \rightarrow +\infty} \frac{(A(u_m), u_m)}{\|u_m\|} &= +\infty \\ \Rightarrow \forall c \in \mathbb{R}, \exists \rho > 0, \|u_m\| = \rho &\Rightarrow \frac{(A(u_m), u_m)}{\|u_m\|} \geq c. \end{aligned} \quad (3.70)$$

$$\text{La fonction } v \rightarrow (A(v), v) \text{ est continue sur } [w_1, \dots, w_m] \quad (3.71)$$

3. Méthode de Monotonie

Les hypothèses (3.60) et (3.61) entraînent que A est continu de V fort $\rightarrow V'$ faible (cf. propriété 1 plus générale).

Par ailleurs (3.68) donne

$$(A(u_m), u_m) = (f, u_m) \leq \|f\|_* \|u_m\|$$

ce qui, grâce à (3.62) montre que

$$\|u_m\| \leq c.$$

En effet si (u_m) n'est pas bornée alors :

$\exists (u_\mu)$ tq : $\|u_\mu\| \rightarrow +\infty$ ce qui implique $\frac{(A(u_\mu), u_\mu)}{\|u_\mu\|} \rightarrow +\infty$,

D'autre part on a :

$$\begin{aligned} (A(u_\mu), u_\mu) &\leq \|f\| \cdot \|u_\mu\| \\ \Rightarrow \frac{(A(u_\mu), u_\mu)}{\|u_\mu\|} &\leq \|f\|. \end{aligned}$$

Contradiction.

Comme A est borné, il en résulte que $\|A(u_m)\|_* \leq c$.

2. On peut donc extraire une suite (u_μ) telle que

$$\begin{cases} u_\mu \rightarrow u & \text{dans } V \text{ faible,} \\ A(u_\mu) \rightarrow \chi & \text{dans } V' \text{ faible.} \end{cases} \quad (3.72)$$

Passant à la limite dans (3.68) (pour $m = \mu, j$ fixé) on voit que

$$(\chi, w_j) = (f, w_j) \quad \forall j,$$

et donc

$$\chi = f. \quad (3.73)$$

Par ailleurs, d'après (3.68), $(A(u_\mu), u_\mu) = (f, u_\mu) \rightarrow (f, u)$ et donc, d'après (3.73) :

$$(A(u_\mu), u_\mu) \rightarrow (\chi, u). \quad (3.74)$$

3. Méthode de Monotonie

On va voir que (3.72) (3.74) et les hypothèses (3.60) (3.61) entraînent que

$$\chi = A(u). \quad (3.75)$$

Ce qui, joint à (3.73), montre le Théorème.

3. On part de (la monotonie de A).

$$(A(u_\mu) - A(v), u_\mu - v) \geq 0 \quad \forall v \in V. \quad (3.76)$$

Utilisant (3.72) (3.74) on peut passer à la limite dans (3.76), d'où

$$(\chi - A(v), u - v) \geq 0 \quad \forall v \in V. \quad (3.77)$$

On raisonne alors comme à la fin de la démonstration du Théorème (3.1) pour l'existence.

On prend $v = u - \lambda w$, $\lambda > 0$, $w \in V$; (3.77) donne

$$\lambda(\chi - A(u - \lambda w), w) \geq 0,$$

donc

$$(\chi - A(u - \lambda w), w) \geq 0,$$

et faisant $\lambda \rightarrow 0$: $(\chi - A(u), w) \geq 0 \quad \forall w \in V$, d'où (3.75).

Remarque 3.15 On peut « axiomatiser » la preuve précédente (et cela sera utile dans la suite). L'opérateur A est dit avoir la propriété M si

$$\begin{cases} u_\mu \rightarrow u, \text{ dans } V \text{ faible} \\ A(u_\mu) \rightarrow \chi \text{ dans } V' \text{ faible} \\ \limsup(A(u_\mu), u_\mu) \leq (\chi, u) \end{cases} \quad (3.78)$$

Alors

$$\chi = A(u). \quad (3.79)$$

Le Théorème (3.13) est valable si l'on remplace (3.61) par (3.78) (3.79) (en effet (3.75) résulte maintenant de (3.74) par définition).

3. Méthode de Monotonie

3.2.2 Un Théorème d'unicité

Naturellement l'équation (3.68) admet une solution unique si

$$(A(u) - A(v), u - v) > 0 \quad \forall u, v \in V, u \neq v. \quad (3.80)$$

Voici dans ce sens un résultat plus raffiné :

Théorème 3.16 - *On se place dans les hypothèses du Théorème (3.13) et on suppose en outre que :*

$$\text{La norme } \|v\| \text{ est strictement convexe sur la sphère unité de } V, \quad (3.81)$$

$$A(u) = A(v) \Rightarrow \|u\| = \|v\|. \quad (3.82)$$

Alors la solution de l'équation (3.63) est unique .

Preuve :

1. Vérifions d'abord le résultat suivant : u vérifie (3.63) si et seulement si

$$(A(v) - f, v - u) \geq 0 \quad \forall v \in V. \quad (3.83)$$

En effet si (3.63) a lieu alors

$$(A(v) - f, v - u) = (A(u) - f, v - u) + (A(v) - A(u), v - u) = A(v) - A(u), v - u \geq 0.$$

Réciproquement si l'on a (3.83) alors prenant $v = u + \lambda w$, $\lambda > 0$, $w \in V$, on a (après division par λ):

$$(A(u + \lambda w) - f, w) \geq 0$$

et faisant $\lambda \rightarrow 0$ on en déduit de l'hémicontinuité de l'opérateur A que :

$$(A(u) - f, w) \geq 0 \quad \forall w \in V, \quad (3.84)$$

D'où (3.63).

2. L'ensemble des solutions de l'équation $A(u) = f$ est fermé et convexe.

3. Méthode de Monotonie

En effet, soit E l'ensemble des solutions et, pour tout $v \in V$, on note par :

$$S_v = \{u \in V; (A(v) - f, v - u) \geq 0\}.$$

a) Montrons que S_v est convexe :

Soit $u_1, u_2 \in S_v$ et $u_t = tu_1 + (1-t)u_2$ et comme $v = tv + (1-t)v$ on a :

$$\begin{aligned} \langle Av - f, v - u_t \rangle &= \langle Av - f, t(v - u_1) \rangle + \langle Av - f, (1-t)(v - u_2) \rangle \\ &= t\langle Av - f, v - u_1 \rangle + (1-t)\langle Av - f, v - u_2 \rangle \geq 0. \end{aligned}$$

b) Montrons que S_v est fermé :

Soit $g : u \mapsto g(u) = \langle A(v) - f, v \rangle - \langle A(v) - f, u \rangle = h(u) + c.$

h est linéaire et continue car :

$$|h(u)| = |\langle Av - f, u \rangle| \leq \|Av - f\| \cdot \|u\| \leq c \|u\|.$$

Donc g est continue.

$$S_v = \{u \in V : g(u) \geq 0\} = g^{-1}([0, +\infty[)$$

Comme g est continue et $[0, +\infty[$ est fermé de \mathbb{R} alors $g^{-1}([0, +\infty[)$ est fermé.

d'après (3.83) :

$$E = \bigcap_{v \in V} S_v,$$

qui est fermé comme intersection de convexes fermés.

3. Si (3.82) a lieu, l'ensemble E des solutions de (3.63) est contenu dans la sphère $\|u\| = \rho$, ρ convenable; comme E est d'après 2. fermé convexe et comme on a supposé la norme $v \rightarrow \|v\|$ strictement convexe, il en résulte que E est réduit à un point, ce qui prouve l'unicité de la solution de l'équation (3.63).

Les méthodes précédentes sont voisines de celles utilisées dans l'étude des applications de dualité et c'est pourquoi nous allons brièvement étudier ces applications de dualité.

3. Méthode de Monotonie

3.2.3 Applications de dualité

Soit F un espace de Banach sur \mathbb{R} , de norme $\| \cdot \|$ et soit $\| \cdot \|_*$ la norme duale sur le dual F' , et soit $\langle \cdot, \cdot \rangle$ le produit de dualité entre F et F' .

Soit $r \rightarrow \Phi(r)$ une fonction continue monotone strictement croissante de $\mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+$, $\Phi(0) = 0$, $\Phi(r) \rightarrow \infty$ si $r \rightarrow \infty$.

Une application J de $F \rightarrow F'$ est dite « application de dualité » relative à Φ si les conditions suivantes ont lieu :

$$(J(u), u) = \| J(u) \|_* \| u \| \quad \forall u \in F, \quad (3.85)$$

$$\| J(u) \|_* = \Phi(\| u \|) \quad \forall u \in F. \quad (3.86)$$

Naturellement cette notion dépend de la norme choisie sur F .

Exemples :

1. Si $F = L^p(\Omega)$, $\| u \| = \| u \|_{L^p(\Omega)}$, $\Phi(r) = r^{p-1}$,

alors

$$J(u) = |u|^{p-2} u.$$

2. Si $F = W_0^{1,p}(\Omega)$, $\| u \| = \left(\sum_{i=1}^n \| D_i u \|_{L^p(\Omega)}^p \right)^{\frac{1}{p}}$, $\Phi(r) = r^{p-1}$,

alors
$$J(u) = - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^{p-2} \frac{\partial u}{\partial x_i} \right).$$

Avant de montrer qu'il existe toujours des opérateurs de dualité, vérifions des propriétés simples de J , résultant de (3.85) (3.86).

Proposition 3.17 - *Toute application de dualité est monotone.*

Preuve : D'après (3.85) on a :

$$(J(u) - J(v), u - v) = \| J(u) \|_* \| u \| + \| J(v) \|_* \| v \| - (J(u), v) - (J(v), u). \quad (3.87)$$

Utilisons ensuite (3.86); posons: $\| u \| = a$, $\| v \| = b$; alors (3.87) donne:

$$(J(u) - J(v), u - v) = (\Phi(a) - \Phi(b))(a - b) \geq 0 \quad (3.88)$$

3. Méthode de Monotonie

Car Φ est croissante.

On obtient une autre démonstration de la monotonie de l'opérateur A défini dans

Proposition 3.18 -Si F est strictement convexe, J est strictement monotone.

Preuve :

Il faut montrer que si $(J(u) - J(v), u - v) = 0$ alors $u = v$.

Il résulte déjà de (3.88) que $\|u\| = \|v\|$.

Notons que si $g \in F'$, $g \neq 0$, $\|g\|_* = \sup_{\|v\|=1} (g, v)$ et si F est strictement convexe le sup. est atteint en un point unique de la sphère unité; en effet le sup. est atteint sur un ensemble convexe de la sphère unité.

On en déduit que $u = v$. En effet, si $u \neq v$ (non nuls. si par exemple $v = 0$ alors $u = 0$.) alors $\frac{u}{\|u\|} \neq \frac{v}{\|v\|}$ (car $\|u\| = \|v\|$) et donc

$$\|J(u)\|_* = \left(J(u), \frac{u}{\|u\|} \right) > \left(J(u), \frac{v}{\|v\|} \right),$$

donc

$$(J(u), v) < (J(u), u),$$

et de même

$$(J(v), u) < (J(v), v),$$

et alors

$0 = (J(u) - J(v), u - v) > (J(u), u) + (J(v), v) - (J(u), u) - (J(v), v) = 0$,
ce qui est absurde.

Conclusion

Lorsque l'opérateur est monotone, la méthode de monotonie est mieux adaptée à l'étude des problèmes non linéaires, car elle nécessite moins d'estimations que, la méthode de compacité.

Références bibliographiques

- [1] H. Brezis; Analyse fonctionnelle Théorie et Application 2^e tirage, Masson 1987.
- [2] J. L. Lions; Quelques méthodes de résolution de problèmes aux limites non linéaires, Dunod Paris 1969.
- [3] J.L. Lions-E. Magenes; Problèmes aux limites non homogènes et applications volume 1, Dunod Paris 1968.