

1.1.2. Existence et unicité d'optimum

Théorème 1.1 Soit $v \rightarrow J(v)$ une fonction convexe fermé de U_{ad} vérifiant [2]:

1. $J(v) \rightarrow \infty$ si $\|v\|_U \rightarrow \infty$, $v \in U_{ad}$;
2. $v \rightarrow J(v)$ est s.c.i et convexe .

Alors il existe un élément $u \in U_{ad}$ tel que :

$$J(u) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v) .$$

Cet élément est unique si J est strictement convexe.

Preuve. Existence: Soit $(v_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite minimisant:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} J(v_n) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v) < \infty .$$

D'après l'hypothèse (1) la suite v_n est bornée dans U , et comme ce dernier est de Hilbert, on utilise le Théorème de compacité faible, donc on peut extraire de v_n une sous-suite $(v_\mu)_\mu$ telle que :

$$v_\mu \rightharpoonup u_0 \text{ faiblement dans } U$$

U_{ad} est fermé convexe, donc il est faiblement fermé et $u_0 \in U_{ad}$ la fonction $J(v)$ est faiblement (s.c.i) car elle est convexe, donc :

$$\liminf_{\mu \rightarrow \infty} J(v_\mu) \geq J(u_0) .$$

Alors

$$\inf_{v \in U_{ad}} J(v) = \lim_{\mu \rightarrow \infty} J(v_\mu) \geq \liminf_{\mu \rightarrow \infty} J(v_\mu) \geq J(u_0) .$$

Donc on a :

$$J(u_0) \leq \inf_{v \in U_{ad}} J(v) \text{ et } u_0 \in U_{ad},$$

donc nécessairement : $J(u_0) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v)$.

Unicité: Soient u_1, u_2 deux solutions, c'est-à-dire :

$$J(u_1) = J(u_2) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v),$$

U_{ad} est un ensemble convexe donc $\frac{1}{2}(u_1 + u_2)$ est aussi une solution

$$J\left(\frac{1}{2}(u_1 + u_2)\right) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v)$$

Mais J est strictement convexe :

$$J\left(\frac{1}{2}(u_1 + u_2)\right) < \frac{1}{2}J(u_1) + \frac{1}{2}J(u_2) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v)$$

d'où la contradiction.

1.1.3. Caractérisation de l'optimum

Théorème 1.2 Soit la fonction $v \rightarrow J(v)$ strictement convexe, différentiable et vérifiant :

$$J(v) \rightarrow +\infty \text{ si } \|v\| \rightarrow +\infty, v \in U_{ad}.$$

Alors l'unique élément u de U_{ad} vérifiant $J(u) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v)$ est

caractérisé par :

$$J'(u)(v - u) \geq 0, \forall v \in U_{ad} \dots (1.1)$$

Preuve. Soit : $J'(u)(v - u) \geq 0, \forall v \in U_{ad}$, par la convexité de J on a :

$J((1 - \lambda)u + \lambda v) \leq (1 - \lambda)J(u) + \lambda J(v)$ et donc :

$\frac{1}{\lambda}[J((1 - \lambda)u + \lambda v) - J(u)] \leq J(v) - J(u), \forall v \in U_{ad}$, et alors :
 $J'(u)(v - u) \leq J(v) - J(u), \forall v \in U_{ad}$, d'où :

$J(v) - J(u) \geq 0, \forall v \in U_{ad}$, ce qui donne

$$J(u) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v)$$

Réciproquement : Soit

$J(u) = \inf_{v \in U_{ad}} J(v), v \in U_{ad}$, pour $u, v \in U_{ad}, (1 - \lambda)u + \lambda v \in U_{ad}$,

$\forall \lambda \in [0, 1]$ donc : $J(u) \leq J((1 - \lambda)u + \lambda v), \forall v \in U_{ad}, \forall \lambda \in [0, 1]$

et alors :

$$J((1 - \lambda)u + \lambda v) - J(u) \geq 0, \forall v \in U_{ad}, \forall \lambda \in [0, 1],$$

et donc $\lim_{\lambda \rightarrow 0} \frac{1}{\lambda}[J((1 - \lambda)u + \lambda v) - J(u)] \geq 0, \forall v \in U_{ad}$,

$$\text{d'où : } J'(u)(v - u) \geq 0, \forall v \in U_{ad}$$

Remarque. Si $U_{ad} = U$, $J'(u)(v - u) \geq 0, \forall v \in U_{ad}$, est

équivalent à: $J'(u) = 0$ dans U .

1.2. Semi-groupe

Soit $(H, \|\cdot\|_H)$ un espace de Hilbert [3].

1.2.1. Définitions

Définition 1.3 Une famille d'opérateurs $(S(t))_{t \geq 0}$ linéaires bornés définis sur H est dite semi-groupe si :

1. $S(0) = I$ (I est l'opérateur d'identité) ;
2. $S(t + s) = S(t)S(s), \forall s, t \geq 0$.

avec la propriété :

$$\lim_{t \rightarrow 0} S(t)x = x, \forall x \in H, t \geq 0 \dots (1.2).$$

Le semi-groupe est fortement continu (ou de classe C^0), ou plus simplement C^0 semi-groupes.

Si en remplace (1.2) par :

$$\lim_{t \rightarrow 0} \|S(t) - I\| = 0, t \geq 0,$$

il s'agit d'un semi-groupe uniformément continu.

Définition 1.4 On appelle générateur infinitésimal du C^0 semi-groupe $(S(t))_{t \geq 0}$, l'opérateur linéaire $A : D(A) \subset H \rightarrow H$ définit par :

$$x \rightarrow Ax = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{S(t)x - x}{t} = \frac{d}{dt} S(t)x|_{t=0}. \forall t > 0$$

quand cette limite existe.

Le domaine de l'opérateur A est défini par :

$$D(A) = \{x \in H; \forall t > 0 \lim_{t \rightarrow 0} \frac{S(t)x - x}{t} \text{ existe}\}.$$

1.2.2. Théorème de Hille-Yosida

Une caractérisation des semi-groupes est donnée par le théorème de Hille-Yosida:

Théorème 1.3 (Hille-Yosida). Soit $(A, D(A))$ un opérateur linéaire (non borné) sur H . Si :

1. L'opérateur A est fermé tel que $\overline{D(A)} = H$;
2. $\exists \omega \in \mathbb{R}, M \geq 1$ tel que $\forall \lambda, \lambda > \omega \subset \rho(A)$ (l'ensemble résolvant de A) ;

$$3. \|R(\lambda, A)^n\|_{L(H)} \leq \frac{M}{(\lambda - \omega)^n}, \forall n \in \mathbb{N}.$$

Alors A génère un C^0 semi groupe $(S(t))_{t \geq 0}$ satisfaisant :

$$\exists \omega \in \mathbb{R}, \exists M \geq 1; \|S(t)\|_{L(H)} \leq M e^{\omega t}, \forall t \geq 0,$$

Où $R(\lambda, A) = (\lambda I - A)^{-1}$ est la résolvante de A .

1.2.3. Semi-groupe adjoint

L'adjoint de A noté A^* engendre le semi-groupe $(S^*(t))_{t \geq 0}$ adjoint de $(S(t))_{t \geq 0}$ qui est également fortement continu sur le dual H^* de H . Si $D(A)$ est dense dans H , $D^*(A)$ est dense dans H^* .

1.3. Problème d'évolution parabolique

Soient V et H deux espaces de Hilbert. $\|\cdot\|$ (resp. $\|\cdot\|_V$) désigne par $\|\cdot\|$ (resp. $\|\cdot\|_V$) la norme de V (resp. H).

On considère une forme bilinéaire $\varphi, \psi \rightarrow a(\varphi, \psi)$ définie sur $V \times V$ telle que :

$$\begin{cases} \exists c > 0 : |a(\varphi, \psi)| \leq c \|\varphi\|_V \|\psi\|_V, \forall \varphi, \psi \in V \\ \exists \alpha > 0 : a(\varphi, \varphi) \geq \alpha \|\varphi\|_V^2, \forall \varphi \in V \end{cases} \dots (1.3)$$

On se donne le problème suivant :

$$\begin{cases} \text{Trouver une fonction } y \text{ telle que :} \\ \frac{d}{dt}(y(t), x) + a(y(t), x) = (f(t), x) \quad f \text{ donné dans } L^2(0, T; V'); \dots (1.4) \\ y(0) = y_0 \cdot y_0 \text{ donné dans } H \end{cases}$$

D'après le théorème de représentation de **Riez**, il existe un élément $A\varphi \in H$ unique telle que :

$$a(\varphi, \psi) = (A\varphi, \psi)_{V', V}, A \in \mathcal{L}(V, V')$$

Donc le problème (1.4) équivaut à chercher $y \in W(0, T)$ solution de :

$$\begin{cases} \frac{dy}{dt} + Ay = f, & f \text{ donné dans } L^2(0, T; V') \\ y(0) = y_0. & y_0 \text{ donné dans } H \end{cases} \dots (1.5)$$

1.3.1. Existence et unicité de la solution

Théorème 1.4 *Si l'on suppose que (1.3) est vérifiée, le problème (1.4) admet une solution unique y dans $W(0, T)$ dépend continûment des données, c'est-à-dire l'application linéaire $(f, y_0) \rightarrow y$ est continue de $L^2(0, T; V') \times H \rightarrow W(0, T)$.*

Remarque. *La solution générale de (1.4) peut se représenter sous la forme : $y(t) = S(t)y_0 + \int_0^t S(t-s)f(s)ds, t \in [0, T]$*

Où $(S(t))_{t \geq 0}$ est le semi-groupe engendré par l'opérateur A .

1.3.2. Régularité de la solution

Théorème 1.5 *On suppose que (1.3) a lieu et que $f \in L^2(0, T; H), y_0 \in D(A)$. Alors la solution de (1.4) qui était donnée par le Théorème [1.4] vérifie en plus :*

$$y \in C^0(0, T; D(A)),$$

$$y' \in L^2(0, T; V) \cap C^0(0, T; H).$$

Théorème 1.6 *supposons que :*

1. *La forme bilinéaire $a(.,.)$ vérifie (1.3) et symétrique ;*
2. *L'injection canonique de V dans H est compacte ;*
3. *$y_0 \in V, f \in L^2(0, T; H)$.*

Alors la solution du problème (1.4) qui était donnée par le Théorème [1.4] vérifie aussi :

$$y \in L^2(0, T; D(A)) \cap C^0(0, T; V),$$

$$y' \in L^2(0, T; H).$$