

## §2. Introduction générale sur les espaces de Sobolev

### Espace de Sobolev $H^1(\Omega)$

On appelle espace de Sobolev d'ordre un sur l'ouvert  $\Omega$ , et que l'on note par  $H^1(\Omega)$  l'ensemble des fonctions de  $L^2(\Omega)$  ayant des dérivées au sens des distributions dans  $L^2(\Omega)$ .

En d'autre terme

$$H^1(\Omega) = \left\{ u; u \in L^2(\Omega), \frac{\partial u}{\partial x_i} \in L^2(\Omega), i = 1, \dots, n \right\},$$

où les dérivée  $\frac{\partial u}{\partial x_i}$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$  sont prises au sens des distributions.

Il est clair que  $H^1(\Omega)$  est un espace vectoriel euclidien muni du produit scalaire

$$\langle u, v \rangle_{H^1(\Omega)} = \int_{\Omega} u(x)v(x)dx + \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial v}{\partial x_i} dx,$$

et dont la norme est définie par

$$\|u\|_{H^1(\Omega)} = \left( \langle u, u \rangle_{H^1(\Omega)} \right)^{\frac{1}{2}} = \left( \int_{\Omega} |u|^2 dx + \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^2 dx \right)^{\frac{1}{2}}$$

### Exemple 1

Si  $\Omega$  est un intervalle ouvert borné de  $\mathbb{R}$ , toute fonction continue sur  $\overline{\Omega}$  et à dérivées continues par morceau sur  $\overline{\Omega}$  appartient à  $H^1(\Omega)$ .

### Remarque 1

Les fonctions à dérivées non continues sur  $\overline{\Omega}$  ne sont pas nécessairement dans  $H^1(\Omega)$ .

### Exemple 2

Soit  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}$ , contenant l'intervalle  $[a, b]$  et soit  $u$  la fonction indicatrice définie par

$$u(x) = 1_{]a, b[}(x),$$

c'est à dire

$$u(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in ]a, b[ \\ 0 & \text{si } x \notin ]a, b[ \end{cases}$$

alors la fonction  $u \notin H^1(\Omega)$ .

En effet, prenons  $\Omega = ]c, d[$ , avec  $c < a$  et  $b < d$ . D'où  $[a, b] \subset ]c, d[$ .

La fonction  $u \in L^2(\Omega)$  car, on a

$$\begin{aligned} \int_c^d |u(x)|^2 dx &= \int_c^a |u(x)|^2 dx + \int_a^b |u(x)|^2 dx + \int_b^d |u(x)|^2 dx \\ &= 0 + \int_a^b 1 dx + 0 = b - a < \infty. \end{aligned}$$

La fonction  $u$  est continue, dérivable au sens usuel sauf aux points  $a$  et  $b$ , où elle admet une discontinuité de première espèce, alors

$$u'_{\mathcal{D}'} = [u']_{\text{usuel}} + \sum_{i=1}^n [u(a_i + 0) - u(a_i - 0)] \delta_{a_i}$$

$$u'_{\mathcal{D}'} = 0 + 1 \cdot \delta_a - 1 \cdot \delta_b = \delta_a - \delta_b \notin L^2(\Omega).$$

D'où la fonction dérivée  $\frac{du}{dx}$  au sens des distributions n'appartient pas à  $L^2(\Omega)$ , ce qui implique

$$u \notin H^1(\Omega) = H^1(]c, d[).$$

### **Théorème**

*L'espace  $H^1(\Omega)$  est un espace de Hilbert pour son produit scalaire.*

### **Démonstration**

Soit  $u_n$  une suite de Cauchy dans  $H^1(\Omega)$ , c'est à dire

$$\forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} \text{ tel que } \forall p, q > N, \text{ on a } \|u_p - u_q\|_{H^1(\Omega)} < \epsilon.$$

En d'autre terme

$$\|u_p - u_q\|_{H^1(\Omega)}^2 = \|u_p - u_q\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial u_p}{\partial x_i} - \frac{\partial u_q}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 < \epsilon$$

D'où les suites  $u_n$  et  $\frac{\partial u_n}{\partial x_i}$  sont de Cauchy dans  $L^2(\Omega)$ , qui est un espace complet, il en résulte l'existence d'une fonction  $u$  de  $L^2(\Omega)$  limite dans

$L^2(\Omega)$  de la suite  $u_n$  et une fonction  $v_i$  de  $L^2(\Omega)$  limite dans  $L^2(\Omega)$  de la suite  $\frac{\partial u_n}{\partial x_i}$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = u \quad \text{et} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\partial u_n}{\partial x_i} = v_i, \quad \text{dans l'espace } L^2(\Omega).$$

L'injection de l'espace  $L^2(\Omega)$  dans l'espace  $D'(\Omega)$

$$L^2(\Omega) \hookrightarrow D'(\Omega),$$

assure la convergence de la suite  $u_n$  vers  $u$  ainsi que la dérivée  $\frac{\partial u_n}{\partial x_i}$  vers  $v_i$  dans  $D'(\Omega)$ .

L'opérateur de dérivation étant continu dans  $D'(\Omega)$ , alors

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} \left\langle \frac{\partial u_n}{\partial x_i}, \varphi \right\rangle &= \lim_{n \rightarrow \infty} - \left\langle u_n, \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right\rangle \\ &= - \left\langle \lim_{n \rightarrow \infty} u_n, \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right\rangle \\ &= - \left\langle u, \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right\rangle \\ &= \left\langle \frac{\partial u}{\partial x_i}, \varphi \right\rangle, \quad \forall \varphi \in D(\Omega). \end{aligned}$$

D'où, on obtient

$$\frac{\partial u_n}{\partial x_i} \rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_i} = v_i \quad \text{dans } D'(\Omega),$$

et en vertu de l'unicité de la limite dans l'espace  $D'(\Omega)$ , on a

$$\frac{\partial u}{\partial x_i} = v_i \in L^2(\Omega).$$

D'où la convergence de  $u_n$  vers  $u$  dans  $H^1(\Omega)$ .

### **Lemme 1**

*Soit  $E$  un espace de Hilbert séparable et soit  $F$  un sous espace fermé de  $E$  alors, on a, la séparabilité de  $E$  entraîne celle de  $F$ .*

En effet, si  $(e_n)$  est une suite dense dans  $E$ , la suite  $(f_n)$ , où  $f_n$  est la projection de  $e_n$  sur  $F$ , est dense dans  $F$ .

**Lemme 2**

*Le produit de deux espaces séparables est un espace séparable.*

En effet, soient  $E$  et  $F$  deux espaces séparables alors, si  $(e_n)$  est une suite dense dans  $E$ , et  $(f_n)$  suite dense dans  $F$  la suite produit  $(e_n \times f_n)$  est dense dans  $E \times F$ .

**Théorème**

*L'espace  $H^1(\Omega)$  est un espace séparable. C'est à dire, il existe une partie dénombrable dense dans  $H^1(\Omega)$ .*

**Démonstration**

Soit  $J$  une application définie sur  $H^1(\Omega)$  dans  $(L^2(\Omega))^{n+1}$  par

$$\begin{aligned} H^1(\Omega) &\rightarrow (L^2(\Omega))^{n+1} \\ u &\mapsto J(u) = \left( u, \frac{\partial u}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial u}{\partial x_n} \right). \end{aligned}$$

Il est à remarquer que la norme  $\|J(u)\|_{(L^2(\Omega))^{n+1}}$  de  $J(u)$  dans l'espace  $(L^2(\Omega))^{n+1}$  est identique à celle  $\|u\|_{H^1(\Omega)}$  de  $u$ , dans l'espace  $H^1(\Omega)$ .

En effet,

$$\|J(u)\|_{(L^2(\Omega))^{n+1}} = \left( \|u\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{\frac{1}{2}} = \|u\|_{H^1(\Omega)}.$$

L'application  $J$  est une isométrie de  $H^1(\Omega)$  dans  $(L^2(\Omega))^{n+1}$ . D'où l'espace  $H^1(\Omega)$  est identifiable à l'espace  $J(H^1(\Omega))$  qui est un sous espace fermé dans  $(L^2(\Omega))^{n+1}$ .

L'espace  $(L^2(\Omega))^{n+1}$  étant séparable car  $L^2(\Omega)$  l'est, alors  $H^1(\Omega)$  est séparable.

**Proposition**

*Si  $\Omega$  est un ouvert borné de  $\mathbb{R}^n$ , l'espace  $D(\Omega)$  n'est pas dense dans  $H^1(\Omega)$ .*

**Démonstration**

Il est connu qu'un sous espace  $M$  d'un espace de Hilbert  $H$  est dense dans  $H$  si son orthogonal est réduit au sous espace nul. Autrement dit

$$\overline{M} = H \quad \text{si et seulement si} \quad M^\perp = \{0\}.$$

Dans notre cas,  $D(\Omega)$  est un sous espace de  $H^1(\Omega)$ , on doit démontrer la relation suivante

$$D(\Omega)^\perp \neq \{0\}.$$

Soit  $u$  un élément de  $D(\Omega)^\perp$  alors, on a

$$u \in D(\Omega)^\perp \Leftrightarrow \langle u, v \rangle_{H^1(\Omega)} = 0, \forall v \in D(\Omega),$$

l'expression du produit scalaire nous donne

$$\begin{aligned} \langle u, v \rangle_{H^1(\Omega)} &= \langle u, v \rangle_{L^2(\Omega)} + \sum_{i=1}^n \left\langle \frac{\partial u}{\partial x_i}, \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\rangle_{L^2(\Omega)} \\ &= \int_{\Omega} u(x)v(x)dx + \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial u(x)}{\partial x_i} \frac{\partial v(x)}{\partial x_i} dx \\ &= \int_{\Omega} u(x)v(x)dx - \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial^2 u(x)}{\partial x_i^2} v(x)dx. \end{aligned}$$

D'où

$$\int_{\Omega} \left( u(x) - \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 u(x)}{\partial x_i^2} \right) \cdot v(x)dx = \langle -\Delta u + u, v \rangle, \forall v \in D(\Omega).$$

ce qui implique que la relation d'orthogonalité nous mène à la relation

$$\langle u, v \rangle_{H^1(\Omega)} = 0 \Rightarrow \langle -\Delta u + u, v \rangle = 0$$

ou encore

$$-\Delta u + u = 0, \quad \forall v \in D(\Omega).$$

Cette équation admet des solutions différentes de la solution triviale si le domaine  $\Omega$  est borné. C'est à dire, il existe une fonction  $u \in H^1(\Omega)$  solution du problème  $-\Delta u + u = 0$ , avec  $u \neq 0$  et  $\Omega$  borné.

En particulier, si  $\Omega = ]a, b[$  alors l'équation devient

$$\int_{\Omega} (u(x) - u''(x)) \cdot v(x)dx = \langle -u'' + u, v \rangle, \forall v \in D(]a, b[)$$

ou encore

$$-u'' + u = 0,$$

cette équation admet une solution de la forme

$$u = c_1 e^{-x} + c_2 e^x, \quad \text{avec } c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

**Espace de Sobolev  $H_0^1(\Omega)$** 

La fermeture de  $D(\Omega)$  dans  $H^1(\Omega)$  est un sous espace de  $H^1(\Omega)$  noté  $H_0^1(\Omega)$

**Proposition**

Pour toute fonction  $u(x) \in H_0^1(\Omega)$ , le prolongement de  $u(x)$  par 0 en dehors de  $\Omega$  est un élément de  $H^1(\mathbb{R}^n)$ . C'est à dire

$$\forall u(x) \in H_0^1(\Omega), \text{ on a } \tilde{u}(x) = \begin{cases} u(x) & \text{si } x \in \Omega \\ 0 & \text{si } x \notin \Omega \end{cases},$$

avec la fonction  $\tilde{u}(x) \in H^1(\mathbb{R}^n)$ .

**Remarque 2**

Pour toute fonction  $u(x) \in H_0^1(\Omega)$ , le prolongement de  $u(x)$  par 0 en dehors de  $\Omega$  n'est pas toujours un élément de  $H^1(\mathbb{R}^n)$ . C'est à dire

$$\exists u(x) \in H^1(\Omega), \text{ telle que } \tilde{u}(x) = \begin{cases} u(x) & \text{si } x \in \Omega \\ 0 & \text{si } x \notin \Omega \end{cases},$$

avec la fonction  $\tilde{u}(x) \notin H^1(\mathbb{R}^n)$ .

**Exemple 3**

Soit  $\Omega$  un ensemble borné inclus dans  $\mathbb{R}^n$  et soit  $u(x)$  la fonction qui vaut 1 sur l'ensemble  $\Omega$ , alors la fonction  $\tilde{u}(x)$  définie par

$$\tilde{u}(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in \Omega \\ 0 & \text{si } x \notin \Omega \end{cases},$$

n'est pas un élément de  $H^1(\mathbb{R}^n)$ , voir que  $\tilde{u}(x) \notin H^1(\mathbb{R}^n)$ .

En effet, prenons  $\Omega = ]-1, 1[$ , soit  $u(x)$  la fonction qui vaut 1 sur l'ensemble  $]-1, 1[$  alors, on définit la fonction  $\tilde{u}(x)$  par

$$\tilde{u}(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in ]-1, 1[ \\ 0 & \text{si } x \notin ]-1, 1[ \end{cases},$$

il est aisé de voir que la fonction  $u(x) \in H^1(\Omega)$ , par contre la fonction  $\tilde{u}(x) \notin H^1(\Omega)$  car, on a  $\tilde{u}(x) \in L^2(\mathbb{R})$  et sa dérivée  $\frac{d\tilde{u}}{dx}$  n'est pas dans  $L^2(\mathbb{R})$ . Autrement dit

$$\frac{d\tilde{u}}{dx} = \delta_{-1} - \delta_1 \notin L^2(\mathbb{R}).$$

D'où le résultat voulu

$$\tilde{u}(x) \notin H^1(\Omega).$$

### **Théorème**

*L'espace  $D(\mathbb{R}^n)$  est dense dans l'espace  $H^1(\mathbb{R}^n)$ .*

### **Démonstration**

La preuve de ce théorème se fait en deux étapes

#### • **Troncature**

Approcher toute fonction de  $H^1(\mathbb{R}^n)$  par une fonction de même espace  $H^1(\mathbb{R}^n)$  mais à support compact. Notons cet espace par  $H_c^1(\mathbb{R}^n)$ . C'est à dire

$$\overline{H_c^1(\mathbb{R}^n)} = H^1(\mathbb{R}^n)$$

#### • **Régularisation**

Approcher toute fonction de  $H_c^1(\mathbb{R}^n)$  à support compact par une fonction de l'espace  $D(\mathbb{R}^n)$ . C'est à dire

$$\overline{D(\mathbb{R}^n)} = H_c^1(\mathbb{R}^n)$$

#### 1 *Première étape, la troncature*

On introduit la fonction  $M \in D(\mathbb{R}^n)$  vérifiant

$$M(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } |x| < 1 \\ 0 \leq M(x) \leq 1 & \text{si } 1 \leq |x| \leq 2 \\ 0 & \text{si } |x| > 2 \end{cases}$$

Définissons la fonction  $M_R(x)$  par

$$M_R(x) = M\left(\frac{x}{R}\right),$$

où  $R$  est un réel positif,

$$\frac{x}{R} = \left(\frac{x_1}{R}, \dots, \frac{x_n}{R}\right), \quad M_R \in D(\mathbb{R}^n).$$

Montrons la densité de  $H_c^1(\mathbb{R}^n)$  dans  $H^1(\mathbb{R}^n)$ . C'est à dire

$$\overline{H_c^1(\mathbb{R}^n)} = H^1(\mathbb{R}^n).$$

Soit la donnée d'une fonction  $v \in H^1(\mathbb{R}^n)$ , on définit la suite  $M_R v \in H_c^1(\mathbb{R}^n)$  et on démontre que cette suite converge vers  $v$  dans  $H^1(\mathbb{R}^n)$ . En d'autres termes, il faut montrer que

$$\lim_{R \rightarrow \infty} \|M_R v - v\|_{L^2(\mathbb{R}^n)} = 0,$$

ainsi que

$$\lim_{R \rightarrow \infty} \left\| \frac{\partial M_R v}{\partial x_i} - \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\mathbb{R}^n)} = 0.$$

Notons que les éléments de la suite  $M_R v \in H_c^1(\mathbb{R}^n)$  sont à support compact. Alors, on a d'une part,

$$\begin{aligned} \|M_R v - v\|_{L^2(\mathbb{R}^n)}^2 &= \int_{\mathbb{R}^n} |M_R v - v|^2 dx \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} |(M_R - 1)v|^2 dx \\ &= \int_{|x| < R} |(M_R - 1)v|^2 dx + \int_{|x| \geq R} |(M_R - 1)v|^2 dx \\ &= \int_{|x| \geq R} |(M_R - 1)v|^2 dx \\ &\leq \int_{|x| \geq R} v^2 dx. \end{aligned}$$

D'où, on obtient

$$\lim_{R \rightarrow +\infty} \|M_R v - v\|_{L^2(\mathbb{R}^n)}^2 \leq \lim_{R \rightarrow +\infty} \int_{|x| \geq R} v^2 dx = 0.$$

En effet, soit  $1_R(x)$  la fonction indicatrice définie par

$$1_R(x) = \begin{cases} 1 & \text{sur } \{x \in \mathbb{R}^n; |x| \geq R\} \\ 0 & \text{ailleurs} \end{cases},$$

et soit  $f_R(x)$  la suite de fonction définie par

$$f_R(x) = 1_R(x)v^2(x),$$

avec la relation suivante

$$\lim_{R \rightarrow +\infty} f_R(x) = \lim_{R \rightarrow +\infty} 1_R(x)v^2(x) = 0,$$

alors, il est aisé de remarquer que l'on a

- $f_R(x) \in L^1(\mathbb{R}^n)$ ,
- $|f_R| \leq v^2 \in L^1(\mathbb{R}^n)$ ,
- $\lim_{R \rightarrow +\infty} f_R(x) = 0$ , lorsque  $R$  tend vers  $+\infty$ .

D'après le théorème de la convergence dominée, on a

$$\begin{aligned} \lim_{R \rightarrow +\infty} \int_{|x| \geq R} v^2(x) dx &= \lim_{R \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}^n} 1_R(x)v^2(x) dx \\ &= \lim_{R \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}^n} f_R(x) dx \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} \lim_{R \rightarrow +\infty} f_R(x) dx = 0. \end{aligned}$$

Ce qui prouve la convergence de la suite  $M_R v$  vers la fonction  $v$  dans l'espace  $L^2(\mathbb{R}^n)$ . D'autre part, on a

$$\frac{\partial M_R v}{\partial x_i} = \frac{\partial M_R}{\partial x_i} v + M_R \frac{\partial v}{\partial x_i}$$

avec

$$\frac{\partial M_R}{\partial x_i}(x) = \frac{1}{R} \frac{\partial M}{\partial x_i} \left( \frac{x}{R} \right),$$

ou encore

$$\lim_{R \rightarrow \infty} \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial M_R}{\partial x_i}(x) \right| = 0.$$

D'où

$$\begin{aligned} \lim_{R \rightarrow \infty} \frac{\partial}{\partial x_i} (M_R v) &= \lim_{R \rightarrow \infty} \left( \frac{\partial M_R}{\partial x_i} v + M_R \frac{\partial v}{\partial x_i} \right), \\ &= \lim_{R \rightarrow \infty} M_R \frac{\partial v}{\partial x_i}, \\ &= \frac{\partial v}{\partial x_i}, \text{ dans } L^2(\Omega). \end{aligned}$$

## 2 Deuxième étape, la régularisation

Il suffit de démontrer que  $\forall v \in H_c^1(\mathbb{R}^n)$  à support compact, il existe une suite  $v_h \in D(\mathbb{R}^n)$  telle que  $\lim_{h \rightarrow 0} v_h = v$  dans  $H^1(\mathbb{R}^n)$ .

On considère la fonction  $\rho(x) \in D(\mathbb{R}^n)$  vérifiant

$$\begin{cases} \rho(x) \geq 0, & \text{si } |x| < 1 \\ \rho(x) = 0, & \text{si } |x| \geq 1 \\ \int_{\mathbb{R}^n} \rho(x) dx = 1 \end{cases}$$

Pour tout  $h > 0$ , on définit la suite régularisante  $\rho_h$  par

$$\rho_h(x) = \frac{1}{h^n} \rho\left(\frac{x}{h}\right), \quad \rho_h \in D(\mathbb{R}^n),$$

et la suite régularisée  $v_h$  de la fonction  $v$  donnée par  $v_h = \rho_h * v$ ,

$$\begin{aligned} v_h(x) &= \int_{\mathbb{R}^n} v(y) \rho_h(x-y) dy \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} v(x-y) \rho_h(y) dy. \end{aligned}$$

il est simple de voir que la suite  $v_h(x)$  converge vers  $v(x)$  pour la topologie de  $H^1(\mathbb{R}^n)$ , voir que

$$\begin{aligned} |v_h(x) - v(x)|^2 &= \left| \int_{|x-y|<h} \rho_h(x-y) v(y) dy - v(x) \int_{|x-y|<h} \rho_h(x-y) dy \right|^2 \\ &= \left| \int_{|x-y|<h} \rho_h(x-y) v(y) dy - \int_{|x-y|<h} \rho_h(x-y) v(x) dy \right|^2 \\ &= \left| \int_{|x-y|<h} \rho_h(x-y) (v(y) - v(x)) dy \right|^2 \\ &\leq \int_{|x-y|<h} \rho_h^2(x-y) dy \int_{|x-y|<h} |v(y) - v(x)|^2 dy \\ &\leq \frac{C}{h^n} \int_{|x-y|<h} |v(y) - v(x)|^2 dy. \end{aligned}$$

D'après le théorème de Fubini

$$\begin{aligned} \|v_h - v\|_{L^2(\mathbb{R}^n)}^2 &= \int_{\mathbb{R}^n} |v_h(x) - v(x)|^2 dx \\ &\leq \frac{C}{h^n} \int_{\mathbb{R}^n} dx \int_{|x-y|<h} |v(y) - v(x)|^2 dy \\ &= \frac{C}{h^n} \int_{|x-y|<h} dy \int_{\mathbb{R}^n} |v(y) - v(x)|^2 dx. \end{aligned}$$

Soit  $\varepsilon > 0$ , il existe  $\delta > 0$  tel que

$$|x - y| \leq h \leq \delta \quad \text{implique} \quad |v(y) - v(x)| \leq \varepsilon.$$

D'où pour les valeurs de  $h < \delta$ , on a

$$\|v_h - v\|_{L^2(\mathbb{R}^n)} \leq \frac{C}{h^n} h^n \varepsilon = \varepsilon.$$

La même démonstration pour la convergence de la dérivée  $\frac{\partial v_h}{\partial x_j}$  vers la fonction  $\frac{\partial v}{\partial x_j}$ . En effet car, on a

$$\frac{\partial v_h}{\partial x_j} = \rho_h * \frac{\partial v}{\partial x_j} = \frac{\partial \rho_h}{\partial x_j} * v.$$

### **Théorème (Inégalité de Poincaré)**

Soit  $\Omega$  est un ouvert borné de  $\mathbb{R}^n$ , il existe une constante  $c = c(\Omega) > 0$  telle que

$$\forall v \in H_0^1(\Omega), \|v\|_{L^2(\Omega)} \leq c(\Omega) \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)} \right)^{\frac{1}{2}}$$

### **Démonstration**

On utilise la densité de  $D(\Omega)$  dans  $H_0^1(\Omega)$ , et on démontre que l'inégalité est vraie pour tout  $v \in D(\Omega)$ ,  $\Omega$  étant borné, on peut supposer que  $\Omega$  est contenu dans la bande  $a \leq x_n \leq b$ , en posant, pour tout  $x \in \Omega$ ,

$$x = (x', x_n), \quad x' = (x_1, \dots, x_{n-1}), \quad \text{avec } a \leq x_n \leq b.$$

Soit  $v \in D(\Omega)$ , on définit la fonction  $\tilde{v}$  par

$$\tilde{v}(x) = \begin{cases} v(x) & \text{si } x \in \Omega \\ 0 & \text{si } x \notin \Omega \end{cases},$$

alors, on a

$$\tilde{v}(x', x_n) = \int_a^{x_n} \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) dt,$$

ou encore

$$\begin{aligned} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 &= \left| \int_a^{x_n} \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) dt \right|^2 \\ &\leq \int_a^{x_n} 1^2 dt \int_a^{x_n} \left| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) \right|^2 dt, \end{aligned}$$

ce qui implique

$$\left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 \leq (x_n - a) \int_{-\infty}^{+\infty} \left| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) \right|^2 dt.$$

D'où, par intégration des deux membres par rapport à  $x'$ , on obtient

$$\int_{\mathbb{R}^{n-1}} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 dx' \leq (x_n - a) \int_{\mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) \right|^2 dx.$$

Intégrons les deux membres par rapport à  $x_n$ , on écrit

$$\int_a^b \int_{\mathbb{R}^{n-1}} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 dx' dx_n \leq \int_a^b (x_n - a) dx_n \int_{\mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) \right|^2 dx.$$

Notons que l'on a

$$\int_a^b \int_{\mathbb{R}^{n-1}} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 dx' dx_n = \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\mathbb{R}^{n-1}} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 dx' dx_n.$$

D'où, il vient

$$\int_{\mathbb{R}^n} \left| \tilde{v}(x', x_n) \right|^2 dx' \leq \int_a^b (x_n - a) dx_n \int_{\mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial t}(x', t) \right|^2 dx,$$

ce qui donne par la suite

$$\|\tilde{v}\|_{L^2(\mathbb{R}^n)}^2 \leq \frac{(b-a)^2}{2} \left\| \frac{\partial \tilde{v}}{\partial x_n} \right\|_{L^2(\mathbb{R}^n)}^2,$$

ou encore

$$\|v\|_{L^2(\Omega)}^2 \leq \frac{(b-a)^2}{2} \left\| \frac{\partial v}{\partial x_n} \right\|_{L^2(\Omega)}^2.$$

Par passage à la limite et en utilisant la densité de  $D(\Omega)$  dans  $H_0^1(\Omega)$ , on aura le résultat pour tout  $v \in H_0^1(\Omega)$ .

### Corollaire

Soit  $\Omega$  est un ouvert borné de  $\mathbb{R}^n$ , alors la semi-norme

$$|v|_{1,\Omega} = \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

est une norme sur  $H_0^1(\Omega)$  équivalente à la norme induite par celle de  $H_0^1(\Omega)$  dans  $H^1(\Omega)$ .

### Démonstration

Montrons que

$$|v|_{1,\Omega} = \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{\frac{1}{2}},$$

représente une norme sur  $H_0^1(\Omega)$ .

$$\begin{aligned} |v|_{1,\Omega} = 0 &\Rightarrow \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)} = 0, \forall i = 1, \dots, n, \end{aligned}$$

il vient, pour tout  $v \in H_0^1(\Omega)$ , on a

$$\|v\|_{L^2(\Omega)} \leq c(\Omega) \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{\frac{1}{2}}.$$

D'où

$$\|v\|_{L^2(\Omega)} = 0 \Rightarrow v = 0.$$

Montrons qu'il existe deux constantes  $c_1$  et  $c_2$  telles que,

$$c_1 |v|_{1,\Omega} \leq \|v\|_{H^1(\Omega)} \leq c_2 |v|_{1,\Omega}.$$

En effet,

$$\begin{aligned}
|v|_{1,\Omega}^2 &= \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \\
&\leq \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \\
&= \|v\|_{H^1(\Omega)}^2.
\end{aligned}$$

D'où

$$|v|_{1,\Omega}^2 \leq \|v\|_{H^1(\Omega)}^2.$$

Réciproquement,

$$\begin{aligned}
\|v\|_{H^1(\Omega)}^2 &= \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \\
&\leq c(\Omega) \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) + \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \\
&\leq (c(\Omega) + 1) \left( \sum_{i=1}^n \left\| \frac{\partial v}{\partial x_i} \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) \\
&\leq C(\Omega) |v|_{1,\Omega}^2, \quad \text{avec } C(\Omega) = c(\Omega) + 1.
\end{aligned}$$

D'où l'équivalence des normes

$$\|v\|_{H^1(\Omega)}^2 \leq C(\Omega) |v|_{1,\Omega}^2, \quad \text{avec } c_1 = 1 \quad \text{et } c_2 = C(\Omega).$$

#### Exemple 4

Soit  $\Omega = ]-a, a[$ , un ouvert de  $\mathbb{R}$  avec  $a > 0$ , alors la fonction  $f(x) = |x|$  appartient à l'espace  $H^1(\Omega)$ .

Il est clair que la fonction  $f \in L^2(\Omega)$  car

$$\|f(x)\|_{L^2(\Omega)}^2 = \int_{-a}^a |x|^2 dx = 2 \frac{a^3}{3} \leq +\infty.$$

De plus,  $\forall \varphi \in D(\Omega)$ , on a

$$\begin{aligned}\langle f', \varphi \rangle &= -\langle f, \varphi' \rangle = -\int_{-a}^a |x| \varphi' dx \\ \langle f', \varphi \rangle &= +\int_{-a}^0 x \varphi' dx - \int_0^a x \varphi' dx \\ &= [x\varphi]_{-a}^0 - \int_{-a}^0 \varphi(x) dx - [x\varphi]_0^a + \int_0^a \varphi(x) dx \\ &= 0 - \int_{-a}^0 \varphi(x) dx - 0 + \int_0^a \varphi(x) dx = \langle g, \varphi \rangle,\end{aligned}$$

où la fonction  $g(x)$  est donnée par

$$g(x) = \operatorname{sgn}(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x > 0 \\ -1 & \text{si } x < 0 \end{cases}.$$

D'où  $f'(x) = g(x)$ , avec  $f'(x) \in L^2(\Omega)$  ce qui nous donne le résultat voulu,  $f \in H^1(\Omega)$ .

## Bibliographie

- [1] **V. MIKHAILOV.** Equations aux dérivées partielles. Editions Mir 1980.
- [2] **M. NADIR.** Cours d'analyse fonctionnelle, université de Msila Algérie 2004.
- [3] **P.A. RAVIART, J.M. THOMAS.** Introduction à l'Analyse Numérique l'Analyse des équations aux dérivées partielles. MAsSSON 1988.
- [4] **VO-KHAC KHOAN.** Distributions Analyse de Fourier Opérateurs aux dérivées partielles. tome1. Vuibert 1972.