

Chapitre III

MÉTHODE DE SÉPARATION DES VARIABLES

Introduction

Nous allons indiquer en partant d'un exemple une méthode qu'on peut souvent utiliser pour chercher la solution d'une équation aux dérivées partielles vérifiant certaines conditions initiales et certaines conditions frontières.

Supposons qu'on cherche à résoudre l'équation (E) $\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$ pour $0 < x < L$ et $t > 0$ avec des conditions supplémentaires que nous désignerons par :

$$u(x, 0^+) = f(x) \quad (I) \text{ condition initiale,}$$
$$\begin{cases} u(0, t) = 0 \\ u(L, t) = 0 \end{cases} \quad (F) \text{ conditions frontières}$$

On peut essayer de résoudre ce problème en cherchant une solution de la forme $u(x, t) = X(x)T(t)$.

Alors (E), (I) et (F) deviennent : (E) $X(x)T'(t) = X''(x)T(t)$

$$(I) : X(x)T(0) = f(x) \forall x \in [0, L]$$

$$(F) : \begin{cases} X(0)T(t) = 0 \\ X(L)T(t) = 0 \end{cases}, \forall t > 0$$

On suppose f non identique à zéro, on cherche donc deux fonctions X et T non identiquement nulles : en tout point (x, y) où $u(x, t)$ est non nulle $\frac{X''(x)}{X(x)} = \frac{T'(t)}{T(t)}$ ce n'est possible que si $\frac{X''(x)}{X(x)}$ et $\frac{T'(t)}{T(t)}$ sont constantes.

On est aussi conduit au premier problème qui est le suivant :

Problème :

Trouver tous les nombres λ et toutes les fonctions non identiquement nulles X_λ et T_λ telles que :

$$\begin{aligned}X_\lambda''(x) &= \lambda X_\lambda(x), \quad X_\lambda(0) = 0 = X_\lambda(L) \\T_\lambda'(t) &= \lambda T_\lambda(t).\end{aligned}$$

Si X_λ, T_λ et λ sont solutions du **problème**, $u(x, t) = X_\lambda(x)T_\lambda(t)$ vérifie (E) et (F). De plus $u(x, 0) = X_\lambda(x)T_\lambda(0)$ ne peut être solution de (E) vérifiant (I) qui si $f(x)$ est proportionnelle à l'une des fonctions $X_\lambda(x)$. Autrement dit on sait résoudre le problème proposé pour toutes les fonctions f proportionnelles à l'une des fonctions X_λ

Réponse :

Comme l'équation (E) est linéaire et comme les conditions frontières (F) sont vérifiées par les fonctions d'un espace vectoriel toute combinaison linéaire de solution de (E) vérifiant (F) est encore solution de (E) vérifiant (F) :

Si X_1, \dots, X_n et T_1, \dots, T_n sont solutions du **problème**,

$$u(x, t) = X_1(x)T_1(t) + \dots + X_n(x)T_n(t)$$

est solution de (E) et vérifie les conditions (F) : or

$$u(x, 0) = X_1(x)T_1(0) + \dots + X_n(x)T_n(0)$$

Si

$$f(x) = a_1 X_1(x) + \dots + a_n X_n(x)$$

On peut résoudre le problème initiale.

En choisissant $T_k(0) = a_k$.

Définition 52 Soit $[a, b]$ un intervalle (borne ou non) de \mathbb{R} . On dit que la fonction f est "carré intégrable" si :

$$\int_a^b |f(x)|^2 < \infty$$

Théorème 53 Soit E l'espace vectoriel des "classes d'équivalences pour l'égalité presque partout" des fonctions de carré intégrable.

Soit $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)\bar{g}(x)$; $\langle f, g \rangle$ est un produit scalaire sur E qui est un espace de Hilbert pour ce produit scalaire. On note $E = L^2(a, b)$ et $\|f\|_2 = \left\{ \int_a^b |f(x)|^2 \right\}^{\frac{1}{2}}$ la norme correspondante

Définition 54 Soit E un espace vectoriel de fonction, un opérateur linéaire sur E est une application A définie sur E et telle que :

- 1) $A(\lambda u) = \lambda A(u), \forall u \in E$ et $\lambda \in \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} suivant que E est construit sur \mathbb{R} ou \mathbb{C} .
- 2) $A(u + v) = A(u) + A(v)$.

3.1 Méthode de séparation des variables

Définition 55 Espace $L^2_\delta(a, b)$.

Soit δ une fonction strictement positive sur $[a, b]$, on note $L^2_\delta(a, b)$ l'espace vectoriel des fonctions f telle que :

$$\int_a^b |f(x)|^2 \delta(x) < \infty$$

La quantité $\langle f, g \rangle_\delta = \int_a^b f(x)\bar{g}(x)\delta(x)dx$ est un produit scalaire sur cet espace qui est complet pour la norme associée et est ainsi un espace de Hilbert sa plus la convergence en moyenne quadratique par rapport à δ est : $f_n \rightarrow f$ dans $L^2_\delta(a, b)$ si :

$$\|f_n - f\|_\delta^2 = \int_a^b |f_n(x) - f(x)|^2 \delta(x)dx \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

On note que $f \in L^2_\delta(a, b)$ si et seulement si $f(\delta)^{1/2} \in L^2(a, b)$

Exemple 56 1) Soit $\delta(x) = x^2, \frac{1}{x} \notin L^2(0, 1)$ mais $\frac{1}{x} \in L^2_\delta(0, 1)$

2) $\delta(x) = x^2, f_n(x) = \sqrt{n}1_{[0, 1/n]}, f_n \in L^2(0, 1) \forall n \in \mathbb{N}$ et $f_n \in L^2_\delta(0, 1), \forall n \in \mathbb{N}$.

$\|f_n\|^2 = 1$ donc f_n ne converge pas dans $L^2(0, 1)$ vers 0 lorsque $n \rightarrow \infty$

$\|f_n\|_\delta^2 = \frac{1}{3n^2}$ donc $f_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$ dans $L^2_\delta(0, 1)$.

Définition 57 Soit A un opérateur linéaire défini sur un espace vectoriel de fonction E . On appelle valeur propre de A un nombre μ tel que $\exists f \in E$ et $f \neq 0$ vérifiant $A\mu = \mu f$.

On dit que f est une fonction propre associée à la valeur propre μ .

Exemple 58 1) Soient φ et ψ deux éléments non nuls de $L^2(0, 1)$ et $E = L^2(0, 1)$

$$Af(x) = \varphi(x) \int_0^1 \psi(y)f(y)dy,$$

un opérateur linéaire sur E .

μ est un valeur propre s il existe $f \neq 0$ telle que $\mu f(x) = \varphi(x) \int_0^1 \psi(y)f(y)dy$.

0 est un valeur propre et tout les fonctions orthogonales avec ψ sont des fonctions propres associée à 0.

Si $\mu \neq 0$, soit $f = a\varphi$ telle que :

$$\mu a\varphi(x) = \varphi(x) \int_0^1 \psi(y)a\varphi(y)dy. a \neq 0 \text{ car } f \neq 0$$

donc $\mu = \int_0^1 \psi(y)\varphi(y)dy$.

3.2 Problème de Sturm-Liouville : (problème régulier)

Définition 59 Soit : p, q et s trois fonctions continues sur $[a, b]$ telle que :

$p > 0, s > 0$ et p de classe C^1 .

Soit (E) :

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{df}{dx} \right] + q(x)f(x) + \lambda s(x)f(x) = 0$$

et (F) :

$$\begin{cases} a_0 f(a) + a_1 f'(a) = 0 & |a_0| + |a_1| > 0 \\ b_0 f(b) + b_1 f'(b) = 0 & |b_0| + |b_1| > 0 \end{cases}$$

La recherche des nombres λ et des fonctions $f \neq 0$ la solution de (E) qui vérifiant les conditions (F) s'appelle un problème régulier de Sturm-Liouville.

C'est la recherche des valeurs propres $-\lambda$ et des fonctions f d'opérateur A défini par :

$$[Af](x) = \frac{1}{s(x)} \left[\frac{d \left[p(x) \frac{df}{dx} \right]}{dx} + q(x)f(x) \right],$$

défini sur l'espace vectoriel E (des fonctions deux fois dérivables) et qui vérifiant les conditions (F).

Théorème 60 1) Il existe une famille dénombrable de valeur propre réelles et simples de A : $|\lambda_0| < |\lambda_1| < \dots < |\lambda_n|$ et $\lim_{n \rightarrow \infty} |\lambda_n| = +\infty$, et une fonction propre φ_n associée à λ_n vérifie :

$$\frac{d \left[p(x) \frac{d\varphi_n}{dx} \right]}{dx} + q(x)\varphi_n(x) + \lambda s(x)\varphi_n(x) = 0$$

2) la suite $\varphi_n, n \in \mathbb{N}$, est une base de $L_s^2(a, b)$, φ_n a exactement un n zéro sur $]a, b[$, φ_{n-1} a un zéro entre deux zéros consécutifs de φ_n .

3) Si φ satisfait les conditions (F) est continue et que sa dérivée φ' est continue par morceaux alors $\sum_{n=0} \langle \varphi, \varphi_n \rangle_{L_s^2(a,b)} \varphi_n$ converge non seulement dans $L_s^2(a, b)$ mais aussi uniformément et absolument sur $[a, b]$.

$$\forall x \in [a, b] \varphi(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \langle \varphi, \varphi_n \rangle_{L_s^2(a,b)} \varphi_n.$$

3.2.1 Expose de la méthode

Soit L un opérateur différentiel linéaire et $Au = 0$ des conditions frontières linéaire, on veut résoudre l'équation (E) avec les conditions frontières (F) et la condition initiale (I) :

$$(E) : Lu = 0,$$

$$(F) : Au = 0,$$

$$(I) : u(x, 0) = f(x).$$

Théorème 61 (Méthode pratique)

1. On cherche d'abord les solutions de (E) vérifiant (F) qui sont de la forme $u(x, t) = X(x)T(t)$. Cela conduit à un problème de Sturm-Liouville dont les solutions sont constituées par une suite $u_n(x, t) = X_n(x)T_n(t)$, $n \in \mathbb{N}$ de fonctions vérifiant (E) et (F). En général X_n est complètement déterminé mais pas T_n .

2. Pour réaliser la condition initiale on utilise le fait que la suite X_n , $n \in \mathbb{N}$ est une base dans un espace L^2_δ convenable.

On suppose que f appartient à cet espace. et on l'a développé par rapport à cette base :

$$f(x) = \sum_{n \in \mathbb{N}} c_n X_n(x) T_n(t)$$

est alors déterminée par la relation $T_n(0) = c_n$ et la solution est

$$u(x, t) = \sum_{n \in \mathbb{N}} X_n(x) T_n(t).$$

Exemple 62 On considère l'équation de chaleur défini par :

$$\frac{\partial u}{\partial t} = k \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad 0 < x < h, t > 0.$$

avec les conditions initial $u(x, 0) = f(x)$, et les conditions frontières $u(0, t) = u_x(h, t) = 0$.

On suppose que :

$$u(x, t) = X(x)T(t),$$

on trouve :

$$X(x)T'(t) = kX''(x)T(t),$$

donc

$$\frac{T'(t)}{kT(t)} = \frac{X''(x)}{X(x)}.$$

Comme T est une fonction dépend de t et X est une fonction dépend de x on a

$$\frac{T'(t)}{kT(t)} = \frac{X''(x)}{X(x)} = -\lambda \quad (*) \text{ (on suppose } \lambda > 0)$$

avec λ est un constante.

On a

$$\begin{aligned} u(0, t) &= 0 \Rightarrow X(0)T(t) = 0 \\ &\Rightarrow \begin{cases} X(0) = 0 \\ \text{ou} \\ T(t) = 0 \end{cases}. \end{aligned}$$

On pose $X(0) = 0$, on a aussi

$$\begin{aligned} u_x(h, t) &= 0 \Rightarrow X'(h)T(t) = 0 \\ &\Rightarrow \begin{cases} X'(h) = 0 \\ \text{ou} \\ T(t) = 0 \end{cases}. \end{aligned}$$

On pose $X'(h) = 0$

D'après la relation (*) on trouve un problème de Sturm-Liouville pour $X(x)$ définir par :

$$\begin{cases} X'' + \lambda X = 0 \\ X(0) = 0, X'(h) = 0. \end{cases}$$

Ses valeurs propres et les fonctions propres sont :

$$\begin{aligned} \lambda_n &= \left(\frac{(2n-1)\pi}{2h} \right)^2 \\ X_n &= \sqrt{\frac{2}{h}} \sin \frac{(2n-1)\pi}{2h} x, n \in \mathbb{N} \end{aligned}$$

Pour $T(t)$ on a : $T' = -k\lambda_n T \Rightarrow T_n = c \exp(-k\lambda_n t)$.

Avec les conditions initiales $u(x, 0) = f(x)$, donc

$$T_n = \exp(-k\lambda_n t)$$

On trouve

$$u_n(x, t) = \sqrt{\frac{2}{h}} \sin(\sqrt{\lambda_n} x) \exp(-k\lambda_n t)$$

Donc

$$u(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sqrt{\frac{2}{h}} \sin(\sqrt{\lambda_n} x) \exp(-k\lambda_n t)$$

avec

$$\begin{aligned} u(x, 0) &= \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sqrt{\frac{2}{h}} \sin(\sqrt{\lambda_n} x) = f(x) \\ a_n &= \sqrt{\frac{2}{h}} \int_0^h \sin(\sqrt{\lambda_n} x) f(x) dx. \end{aligned}$$