

# Dédicace

A mes parents qui m'ont toujours encouragé dans mes études

A tous ceux qui me sont chers

# Remerciement

Nous remercions ALLAH le tout puissant de nous avoir accordé la volonté et le courage pour réaliser notre mémoire.

Nous tenons à exprimer nos sincères remerciements et notre profonde gratitude à notre encadreur, **DAHMANE MOHAMED**, pour les efforts qu'il a accomplis pour le bon déroulement de notre travail.

Nos remerciements vont aussi à Monsieur **Mabkhout Benmiloude** ; le chef de département des Mathématiques.

# Table des Matières

<b>Introduction</b>	<b>5</b>
<b>1 Préliminaires</b>	<b>6</b>
1.1 Espaces de Banach ordonnés: . . . . .	6
1.2 Opérateurs compacts: . . . . .	6
1.3 Opérateur linéaire intégral: . . . . .	7
1.4 Opérateur de Nemitskii: . . . . .	7
1.5 Opérateurs de Hammerstein: . . . . .	7
1.6 Critère de compacité dans $C([a,b]; \mathbb{R})$ : . . . . .	8
1.7 Théorème de point fixe de Kranoselskii: . . . . .	8
<b>2 Fonction de Green</b>	<b>10</b>
2.1 Problème homogène . . . . .	10
2.2 Construction de la fonction de green . . . . .	12
2.3 Solution de l'équation non homogène . . . . .	14
2.4 Propriétés de la fonction de Green: . . . . .	15
2.5 Preuve des propriétés de $G(x,s)$ : . . . . .	16
2.6 Propriétés de la solution du problème linéaire: . . . . .	17
<b>3 Problème aux limites non linéaire d'ordre 2</b>	<b>19</b>
3.1 Formulation abstraite du problème non linéaire: . . . . .	19
3.2 Existence de solutions positives: . . . . .	21

<b>4</b>	<b>Exemples</b>	<b>24</b>
4.1	Exemple1 . . . . .	24
4.2	Exemple 2 . . . . .	26

# Introduction

Dans ce travail on s'intéresse à la fonction de Green , ses propriétés et son application à l'existence de solutions positives d'un problème aux limites pour équations différentielles ordinaires du deuxième ordre, de la forme:

$$(p) : \begin{cases} (-py')' + hy = f(x, y) & 0 < x < 1 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases} \quad (*)$$

Notre objectif est de déterminer des conditions suffisantes sur la nonlinéarité  $f$  pour assurer l'existence d'au moins d'une solution positive du problème précédent.

L'étude des équations différentielles ordinaires se trouve à l'interface de nombreux problèmes scientifiques. En effet, la plupart des phénomènes de la physique ou des sciences de l'ingénieur sont nonlinéaires et une modélisation par des équations linéaires.

Notons que plusieurs phénomènes physiques ou biologiques sont gouvernés par des équations différentielles, par exemple la diffusion de la chaleur et la concentration chimique en biologie mathématique .

Ce mémoire est constitué de quatre chapitres:

Dans le premier chapitre , on présente quelques définitions et aux résultats préliminaires utiles pour la suite du travail. Le chapitre deux est réservé la fonction de Green et ses propriétés. Au chapitre trois ,on examinera un problème d'ordre deux nonlinéaire. Le dernier est consacré aux exemples d'application. Enfin ,on termine notre mémoire par une brève conclusion .

# Chapitre 1

## Préliminaires

### 1.1 Espaces de Banach ordonnés:

Soit  $E$  un espace de Banach.

Un ensemble convexe fermé  $K \subset E$  est dit un cône si :

i) pour tout  $y \in K$  et  $y \neq 0$ , alors  $\alpha y \in K$  pour  $\alpha \geq 0$ .

ii)  $y \in K$  et  $-y \in K$ , alors  $y = 0$ .

Notons qu'on a  $K \cap (-K) = \{0\}$ .

Le cône  $K$  définit une relation d'ordre partiel dans l'espace de Banach  $E$ .

On écrit  $x \leq y$  ou  $y \geq x$  si  $y - x \in K$ .

Les éléments de  $K$  sont appelés positifs.

L'espace de Banach  $E$  est dit espace ordonné par le cône  $K$

### 1.2 Opérateurs compacts:

Soit  $A$  un opérateur linéaire d'un espace de Banach  $E$  dans un autre espace de Banach  $F$ .

**Définition 1.1**  $A$  est compact s'il transforme tout ensemble borné de  $E$  dans un ensemble relativement compact de  $F$ .

**Remarque 1.1** Il est évident que tout opérateur linéaire compact est borné.

D'autre part, on vérifie sans peine que tout opérateur linéaire borné, envoie un ensemble relativement compact dans un ensemble relativement compact. Donc la propriété de compacité est généralement plus forte que la continuité par exemple, l'opérateur identité défini sur un espace de dimension infinie, n'est pas compact, puisqu'il envoie la boule unité dans elle-même, or celle-ci n'est pas compacte.

**Définition 1.2** *Un opérateur est dit complètement continu, s'il est compact et continu*

**Remarque 1.2**

$T$  compact  $\iff T(C)$  relativement compact.

$T$  continue et compact  $\iff T$  complètement continue.

$\overline{T(C)}$  (adhérence) compact  $\iff T(C)$  relativement compacte.

### 1.3 Opérateur linéaire intégral:

Soit  $By(x) = \int_I k(x, s)y(s)ds$ , un opérateur linéaire intégral.

Les propriétés de cet opérateur sont déterminées par les propriétés du noyau  $k(x, s)$ .

si  $k(x, s)$  est continu alors  $B$  est complètement continu dans l'espace  $C(I)$

### 1.4 Opérateur de Nemitskii:

L'opérateur de Nemitskii  $F$  associé à la fonction  $f : (x, y) \rightarrow f(x, y)$  est défini par:

$$(Fy)(x) = f(x, y(x)) \text{ pour tout } x \in I.$$

Les propriétés de  $F$  sont déterminées par les propriétés de  $f$ . Si  $f$  est continue alors  $F$  est continu et borné dans l'espace des fonctions continues.

### 1.5 Opérateurs de Hammerstein:

Soit  $Ay(x) = \int k(x, s)f(s, y(s))ds$ .

on peut mettre  $A$  sous la forme :  $A = BF$ , où :

$$By(x) = \int k(x, s)y(s)ds, \quad Fy(x) = f(x, y(x)).$$

si  $f$  est continue et  $B$  est complètement continu, alors  $A$  est complètement continu dans l'espace des fonctions continues.

Pour plus de détails concernant les propriétés des opérateurs  $B$ ,  $F$  et  $A$ , on peut consulter [2]

## 1.6 Critère de compacité dans $C([a, b]; \mathbb{R})$ :

**Définition 1.3** *On dit que des fonctions d'un sous-ensemble  $M \subset C([a, b]; \mathbb{R})$  sont uniformément bornées, s'il existe une constante  $a > 0$  telle que  $|x(t)| \leq a$  pour tout  $x(\cdot)$  de  $M$  et quel soit  $t \in [a, b]$ . [5]*

**Définition 1.4** *On dit que des fonctions d'un sous-ensemble  $M \subset C([a, b]; \mathbb{R})$  sont équi continues, si pour tout  $\varepsilon > 0$ , il existe  $\delta > 0$  dépendant uniquement de  $\varepsilon$ , tel que pour tous  $t_1, t_2 \in [0, 1]$  satisfaisant à l'inégalité  $|t_1 - t_2| < \delta$  et pour toute fonction  $x(\cdot)$  de  $M$  l'on ait  $|x(t_1) - x(t_2)| < \varepsilon$ .*

**Théorème 1.1** (Arselà)

*Pour qu'un sous-ensemble  $M \subset C([a, b]; \mathbb{R})$  soit relativement compact. il suffit que les fonctions  $x(\cdot)$  de  $M$  soient uniformément bornées et équi continues.*

**Définition 1.5** *Un ensemble  $C$  est dit convexe lorsque, pour tout  $x$  et  $y$  de  $C$ , le segment  $[x, y]$  est tout entier contenu dans  $C$ , i.e. :*

$$\forall x, y \in C, \forall t \in [0, 1], \quad tx + (1 - t)y \in C$$

## 1.7 Théorème de point fixe de Kranselskii:

Dans plusieurs problèmes, on se ramène à étudier des équations de la forme  $X = AX$  où  $A$  est un opérateur en général non linéaire.



La résolution de ces équations est équivalente à étudier l'existence de points fixes de l'opérateur  $A$ .

**Théorème 1.2** *Krasnoselskii [2]*

Soit  $E$  un espace de Banach et  $K \subset E$  un cône. Considérons  $W_1, W_2$  deux ensembles ouverts et bornés de  $E$  tels que  $0 \in W_1 \subset \bar{W}_1 \subset W_2$  et  $A : K \cap (\bar{W}_2 \setminus W_1) \rightarrow K$  un opérateur complètement continu.

Si on a :

- i)  $\|Ay\| \leq \|y\|$  pour tout  $y \in K \cap \partial W_1$  et  $\|Ay\| \geq \|y\|$  pour tout  $y \in K \cap \partial W_2$  ou
- ii)  $\|Ay\| \geq \|y\|$  pour tout  $y \in K \cap \partial W_1$  et  $\|Ay\| \leq \|y\|$  pour tout  $y \in K \cap \partial W_2$

Alors  $A$  admet au moins un point fixe dans  $K \cap (\bar{W}_2 \setminus W_1)$

**Remarque 1.3**

$\cdot \partial\Omega_i$  désigne la frontière de  $\Omega_i$   $i = 1, 2$

Ce théorème est une généralisation du théorème de la valeur intermédiaire pour les fonctions scalaires. En effet, si on pose  $f(y) = \|Ay\| - \|y\|$ , alors  $f$  est continue et :

si  $f(y) \leq 0$  pour  $y \leq r_1$  et  $f(y) \geq 0$  pour  $y \geq r_2$ , il existe  $y_0 \in [r_1, r_2]$  tel que  $f(y_0) = 0$

## Chapitre 2

# Fonction de Green

Considérons le problème

$$\begin{cases} -(py')' + hy = \sigma(x) & 0 < x < 1 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases}$$

Où  $\sigma \in C^1(I, \mathbb{R}^+)$  avec  $\sigma(x) \neq 0$  pour tout  $x \in I = [0, 1]$  et  $p \in C^1(I, \mathbb{R}^+)$ , et  $h \in C(I, \mathbb{R}^+)$

### 2.1 Problème homogène

$$\begin{cases} -(py')' + hy = \sigma(x) & 0 < x < 1 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases}$$

Cherchons les solutions du problème homogène [3]:

Soit  $y$  est une solution de l'équation homogène s'annulant aux extrémités de  $I$ , et comme  $y$  est continue on conclut que le signe de  $y$  reste constant sur  $I$ .

on a

$$(-py')' + hy = 0 \implies -(py')' = -hy \implies py' = \int_0^x h(s)y(s)ds + C_1$$

$$\implies y' = \frac{1}{P(x)} \int_0^x h(s)y(s)ds + \frac{C_1}{p(x)}$$

$$\implies y(x) = \int_0^x \left( \frac{1}{P(s)} \int_0^s h(t) y(t) dt \right) ds + C_1 \int_0^x \frac{dt}{p(t)} + C_2$$

En utilisant une intégration par parties on obtient:

$$y(x) = \left( \int_0^x \frac{dt}{P(t)} \right) \left( \int_0^x h(s) y(s) ds \right) - \int_0^x \left( \int_0^s \frac{dt}{P(t)} \right) h(s) y(s) ds + C_1 \int_0^x \frac{dt}{p(t)} + C_2$$

on a

$$y(0) = 0 \implies C_2 = 0$$

$$y(1) = 0 \implies C_1 = - \int_0^1 h(s) y(s) ds + \frac{1}{P} \int_0^1 \frac{dt}{p(t)} h(s) y(s) ds$$

où

$$P = \int_0^1 \frac{dt}{p(t)}$$

donc

$$y(x) = \int_0^x \frac{1}{P(S)} \int_0^x h(s) y(s) ds + C_1 \int_0^x \frac{dt}{p(t)} + C_2$$

ie

$$y(x) = - \int_0^1 g(x, s) h(s) y(s) ds$$

où

$$g(x, s) = \begin{cases} \int_0^s \frac{dt}{pt} \int_x^1 \frac{dt}{pt} & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ \int_0^x \frac{dt}{pt} \int_s^1 \frac{dt}{pt} & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases}$$

donc toute solution de problème homogène est une solution de l'équation intégrale

$$y(x) = - \int_0^1 g(x, s) h(s) y(s) ds$$

la condition sur  $p$  montre que  $g(x, s) \geq 0 \quad \forall x, s \in I$  et comme  $h > 0$  sur  $I$  et  $y$  a un signe constant sur  $I$  on aura  $y = 0$

En effet:

si

$$y \leq 0 \implies - \int_0^1 g(x, s) h(s) y(s) ds \geq 0 \implies y = 0$$

et si

$$y \geq 0 \implies - \int_0^1 g(x, s) h(s) y(s) ds \leq 0 \implies y = 0$$

donc le problème homogène n'admet que la solution triviale, ce qui assure l'existence de la fonction de Green.

## 2.2 Construction de la fonction de green

Soient  $y_1(x), y_2(x)$  deux solutions linéairement indépendantes du problème homogène telles que  $y_1(0) = y_2(1)$  [5]

$\alpha y_1(x), \beta y_2(x)$  vérifient les mêmes conditions que  $y_1(x), y_2(x)$ , où  $\alpha$  et  $\beta$  des réels.

Choisissons  $\alpha, \beta$  en fonction de  $s \in [0, 1]$  de sorte que:  $\alpha(s) y_1(s) = \beta(s) y_2(s)$

Considérons maintenant la fonction continue  $G(x, s)$  définie par :

$$G(x, s) = \begin{cases} \alpha(s) y_1(x) & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ \beta(s) y_2(x) & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases}$$

on remarque que  $\frac{\partial G(x, s)}{\partial x}$  est discontinue au point  $x = s$ .

$G(x, s)$  n'est pas bien définie car on ne connaît pas  $\alpha(s)$  et  $\beta(s)$ , pour les déterminer, on suppose que le saut de  $\frac{\partial G(x, s)}{\partial x}$  au point  $x = s$

est égale à  $\frac{-1}{p(s)}$  et le fait que  $G(x, s)$  est continue.

le saut de  $\frac{\partial G(x, s)}{\partial x}$  au point  $x = s$  est défini par:  $\lim_{x \rightarrow s^+} \frac{\partial G(x, s)}{\partial x} - \lim_{x \rightarrow s^-} \frac{\partial G(x, s)}{\partial x}$

donc  $\alpha(s), \beta(s)$  sont déterminées en résolvant le système:

$$\begin{cases} \alpha(s) y_1(s) = \beta(s) y_2(s) \\ \beta(s) y_2'(s) - \alpha(s) y_1'(s) = \frac{-1}{p(s)} \end{cases}$$

on trouve

$$\alpha(s) = \frac{-y_2(s)}{p(s) [y_1(s) y_2'(s) - y_1'(s) y_2(s)]}$$

$$\beta(s) = \frac{-y_1(s)}{p(s)[y_1(s)y_2'(s) - y_1'(s)y_2(s)]}$$

la quantité  $y_1(s)y_2'(s) - y_1'(s)y_2(s) = w(s, y_1, y_2)$  c'est le wronskien de  $y_1, y_2$   
donc

$$G(x, s) = \begin{cases} \frac{-y_1(x)y_2(s)}{p(s)w(s, y_1, y_2)} & 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ \frac{-y_2(x)y_1(s)}{p(s)w(s, y_1, y_2)} & 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases}$$

Montrons que  $p(s)w(s, y_1, y_2) = cste = k$

comme  $y_1, y_2$  sont deux solutions de l'équation homogène, alors :

on a :

$$(-py_1')' + hy_1 = 0 \quad (1)$$

$$(-py_2')' + hy_2 = 0 \quad (2)$$

multiplions (1) par  $y_2$  et (2) par  $y_1$

$$\begin{aligned} \text{donc } (1)-(2) &\implies -y_2(-py_1')' + y_1(py_2')' = 0 \\ &\implies \frac{d}{dx} [p(x)(-y_1(x)y_2'(x) + y_1'(x)y_2(x))] = 0 \end{aligned}$$

ie:

$$\frac{d}{dx} [p(x)w(x, y_1, y_2)] = 0 \implies p(x)w(x, y_1, y_2) = k = cst$$

Finalement  $G(x, s)$  est déterminée par:

$$G(x, s) = \frac{-1}{k} \begin{cases} y_1(x)y_2(s) & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ y_2(x)y_1(s) & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases} \quad (2-3)$$

où  $k = pw(y_1, y_2) = cst$

La fonction définie par (2-3) est appelée la fonction de Green associée au problème homogène

$$\begin{cases} (-py')' + hy = 0 & 0 < x < 1 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases} \quad (2-2)$$

à condition que ce problème n'admet que la solution triviale.

D'après la définition de  $G(x, s)$  on peut vérifier qu'elle satisfait aux propriétés suivantes:

(i)  $G(x, s)$  est continue  $\forall x, s \in I$

(ii)  $\frac{\partial G(x, s)}{\partial s}$  est discontinue au point  $x = s$  et on a:

$$\lim_{x \rightarrow s^+} \frac{\partial G(x, s)}{\partial x} - \lim_{x \rightarrow s^-} \frac{\partial G(x, s)}{\partial x} = \frac{-1}{p(s)}$$

(iii) Pour tout  $s$  fixé dans  $[0, 1]$ ,  $G(x, s)$  comme fonction de  $x$ , vérifie, l'équation homogène et satisfait les conditions aux limites pour tout  $x \neq s$ .

(i) Ces propriétés restent valables pour un problème aux limites d'équations différentielles d'ordre  $\geq 2$

(ii) Pour notre problème,  $G(x, s)$  est symétrique ie  $G(x, s) = G(s, x) \quad \forall x, s \in I$ .

-La fonction de Green joue un rôle important dans différentes branches de mathématiques, par exemple elle est utilisée pour résoudre des problèmes aux limites non homogènes pour des équations différentielles ordinaires et équations aux dérivées partielles.

## 2.3 Solution de l'équation non homogène

Montrons que  $G(x, s)$  nous sert à déterminer la solution du problème linéaire (2-2)

$$\text{Considérons les deux équations} \begin{cases} -(p(x)y'(x))' + h(x)y(x) = \sigma(x) & (1) \\ -(p(x)y'(x))' + h(x)y(x) = 0 & (2) \end{cases}$$

Dans l'équations (1), considérons  $y(x)$  une solution de (2-2)

et comme  $G(x, s)$  vérifie l'équation homogène, on remplace  $y(x) = G(x, s)$  dans (2)

$$\text{on obtient:} \begin{cases} -(p(x)y'(x))' + h(x)y(x) = \sigma(x) & (1) \\ -(p(x)\frac{\partial G(x, s)}{\partial x})' + h(x)G(x, s) = 0 \quad \text{pour } s \text{ fixé dans } [0, 1] & (2) \end{cases}$$

multiplions (1) par  $G(x, s)$  et (2) par  $-y(s)$ , et on obtient

$$-G(x, s)(py')' + y(p\frac{\partial G(x, s)}{\partial s})' = G(x, s)\sigma(s)$$

$$\text{ie } \frac{d}{ds}[p(s)y(s)\frac{\partial G(x, s)}{\partial S} - G(x, s)y'(s)] = G(x, s)\sigma(s)$$

intégrons de 0 à 1 on obtient :

$$[p(s)y(s)\frac{\partial G(x, s)}{\partial s} - G(x, s)y'(s)]_0^1 = \int_0^1 G(x, s)\sigma(s)ds$$

compte tenu des conditions aux limites, et le fait que  $G(x, s)$  est discontinue au point  $x = s$

$$\begin{aligned} [p(s)[y(s)\frac{\partial G(x, s)}{\partial S} - G(x, s)y'(s)]_0^1 &= [p(s)[y(s)\frac{\partial G(x, s)}{\partial S} - G(x, s)y'(s)]_0^x \\ &+ [p(s)y(s)\frac{\partial G(x, s)}{\partial S} - G(x, s)y'(s)]_x^1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= [p(x)[y(s)\frac{\partial G(x, x-0)}{\partial S} - G(x, s)y'(x)] - [p(x)[y(s)\frac{\partial G(x, x+0)}{\partial S} - G(x, s)y'(x)] \\
&= p(x)y(x)\left[\frac{\partial G(x, x-0)}{\partial S} - \frac{\partial G(x, x+0)}{\partial S}\right] = p(x)y(x)\frac{1}{p(x)} = y(x)
\end{aligned}$$

Donc la solution du problème linéaire (2-2) est donnée par :

$$y(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds$$

La fonction de Green d'un problème d'ordre deux satisfait autres propriétés supplémentaires importantes.

## 2.4 Propriétés de la fonction de Green:

i)  $G(x, s) \geq 0 \quad \forall x, s \in [0, 1]$

ii)  $G(x, s) \leq G(s, s) \quad \forall x, s \in I$

iii)  $\exists y^*(x) \in C^1(I, R^+), M = \inf_{I_0} y^*(x) > 0$ , où  $I_0 \subsetneq I$  tq  $\int_{I_0} G(x, s) ds \geq \varepsilon_0 > 0 \quad \forall x \in I_0$

tq:

$$G(x, s) \geq y^*(x) G(s, s) \quad \forall x \in I, \forall s \in I$$

$$G(x, s) \geq M G(s, s) \quad \forall x \in I_0, \forall s \in I$$

pour démontrer ces propriétés cherchons la fonction de Green du problème:

$$\begin{cases} (-py')' = 0 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases}$$

En appliquant la méthode précédente on trouve:

$$g(x, s) = \frac{1}{P} \begin{cases} \int_0^s \frac{dt}{p(t)} \int_x^1 \frac{dt}{p(t)} & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \\ \int_0^x \frac{dt}{p(t)} \int_s^1 \frac{dt}{p(t)} & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \end{cases}$$

où  $P = \int_0^1 \frac{dt}{p(t)}$

La solution du problème (2-2) est donnée par  $y(x) = \int_0^1 G(x,s) \sigma(s) ds$ , où  $G(x,s)$  est donnée par (2-3).

On peut vérifier qu'elle vérifie l'équation intégrale:

$$y(x) = \int_0^1 g(x,s) \sigma(s) ds - \int_0^1 g(x,s) h(s) y(s) ds$$

D'où on trouve une relation entre  $G(x,s)$ ,  $g(x,s)$

$$G(x,s) = g(x,s) - \int_0^1 g(x,s) h(t) G(t,s) dt \dots (*)$$

## 2.5 Preuve des propriétés de $G(x,s)$ :

i) On fixe  $s \in [0,1]$ ,  $G(x,s)$  étant continue sur  $[0,1]$  et s'annulant pour  $x=0, x=1$  donc le signe de  $G(x,s)$  restant constant sur  $[0,1]$

d'après la définition de  $g(x,s)$ ,  $g(x,s) > 0 \forall x \in [0,1]$

d'après la relation (\*) on voit que  $G(x,s)$  ne peut être pas négative car si  $G(x,s)$  est négative alors  $g(x,s) - \int_0^1 g(x,s) h(t) G(t,s) dt$  soit positive d'où la contradiction

donc  $G(x,s) \geq 0 \forall x, s \in [0,1]$

ii) On a

$$G(x,s) = \frac{-1}{k} \begin{cases} y_1(s) y_2(x) & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \\ y_1(x) y_2(s) & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \end{cases}$$

on peut choisir  $y_1, y_2$  telles que  $k < 0$  ie  $w(x, y_1, y_2) < 0$  et d'après la positivité de  $G(x,s)$  on aura  $y_1, y_2 \geq 0$  où  $y_1, y_2 \leq 0$

pour fixer les idées, supposons que  $y_1(x) \geq 0, y_2(x) \geq 0$

et comme  $y_1(0) = 0 \implies y_1$  est croissante

$y_2(1) = 0 \implies y_2$  est décroissante

si  $s \leq x : G(x,s) = \frac{-1}{k} y_1(s) y_2(x) \leq \frac{-1}{k} y_1(s) y_2(s)$  car  $y_2 \searrow$

si  $s \geq x : G(x,s) = \frac{-1}{k} y_1(x) y_2(s) \leq \frac{-1}{k} y_1(s) y_2(s)$  car  $y_1 \nearrow$

donc  $G(x,s) \leq G(s,s) \forall x, s \in I$

iii) Posons  $y_0(x) = \int_0^1 G(x,s) ds$



pour  $x \in ]0, 1[$  on a  $y_0(x) > 0$ , donc  $y_0$  admet un maximum global sur  $]0, 1[$

soit  $x_0$  qui réalise ce maximum

posons  $I_0 = \left[ \frac{1-x_0}{2}, \frac{1+x_0}{2} \right] \subsetneq I$

si  $s \leq x$  on a :  $\frac{G(x,s)}{G(s,s)} = \frac{y_2(x)}{y_2(s)} \geq \frac{y_2(x)}{y_2(0)}$ , car  $y_2$  est décroissante

d'où  $\frac{G(x,s)}{G(s,s)} \geq \frac{1}{y_2(0)} \inf_{I_0} y_2(x)$  pour  $x \in I_0$  (i)

si  $x \leq s$  on a :  $\frac{G(x,s)}{G(s,s)} = \frac{y_1(x)}{y_1(s)} \geq \frac{1}{y_1(1)} y_1(x)$ , car  $y_1$  est croissante

d'où  $\frac{G(x,s)}{G(s,s)} \geq \frac{1}{y_1(1)} \inf_{I_0} y_1(x)$  pour  $x \in I_0$  (ii)

posons  $y^*(x) = \min \left( \frac{1}{y_1(1)} y_1(x), \frac{1}{y_2(0)} y_2(x) \right)$  et  $M_0 = \inf_{I_0} y^*(x) = \min \left( \frac{1}{y_1(1)} \inf_{I_0} y_1(x), \frac{1}{y_2(0)} \inf_{I_0} y_2(x) \right)$

de (i) et (ii) on déduit que

$$G(x,s) \geq y^*(x) G(s,s) \quad \forall x \in I, \forall s \in I$$

$$G(x,s) \geq M_0 G(s,s) \quad \forall x \in I_0, \forall s \in I$$

Si on choisit  $y_1, y_2$  tq  $k > 0, y_1 < 0, y_2 < 0 \implies -y_1 > 0, -y_2 > 0$  on trouve les memes résultats.

## 2.6 Propriétés de la solution du problème linéaire:

On a vu que la solution du problème linéaire est donnée par :

$$y(x) = \int_0^1 G(x,s) \sigma(s) ds \implies \max_I y(x) \leq \int_0^1 G(s,s) \sigma(s) ds$$

comme  $G(x,s) > 0 \forall x, s \in ]0, 1[$ , alors  $y(x) > 0 \forall x \in ]0, 1[$

et comme:

$$\left. \begin{array}{l} y \text{ continue sur } [0, 1] \\ y \text{ dérivable sur } ]0, 1[ \\ y(0) = y(1) = 0 \end{array} \right\} \implies \exists c \in ]0, 1[ \text{ tq } y'(c) = 0 \text{ (théorème de Rolle)}$$

ie  $y$  admet un extremum sur  $]0, 1[$  et comme  $y > 0$ , elle admet un maximum au point

$x = c$

ie  $y'(x) < 0$  pour  $x > c$  et  $y'(x) > 0$  pour  $x < c$

d'où  $y'(0) > 0 > y'(1)$

d'après la 2<sup>ème</sup> propriété de  $G(x, s)$  on a

$$y(x) \leq \int_0^1 G(s, s) \sigma(s) ds \implies \max_I y(x) \leq \int_0^1 G(s, s) \sigma(s) ds \quad (\text{iii})$$

et d'après la 3<sup>ème</sup> propriété de  $G(x, s)$  on a :

$$y(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds \geq \int_0^1 y^*(x) G(s, s) \sigma(s) ds \geq y^*(x) \int_0^1 G(s, s) \sigma(s) ds \quad (\text{iv})$$

et

$$\min_{I_0} y(x) \geq M_0 \int_0^1 G(s, s) \sigma(s) ds \geq y(x) \quad (\text{v})$$

de (iii),(vi),(v) on aura  $y(x) \geq y^*(x) \max_I y(x)$ , pour  $x \in I$

$$\min_{I_0} y(x) \geq M_0 \max_I y(x)$$

## Chapitre 3

# Problème aux limites non linéaire d'ordre 2

### 3.1 Formulation abstraite du problème non linéaire:

Soit  $X = C(I, R)$  l'espace de Banach des fonctions continues normé par la norme de la convergence uniforme  $\|y\|_0 = \sup_{x \in I} |y(x)|$  où  $I = [0, 1]$  [5]

On définit l'opérateur  $L : D(L) \subset X \rightarrow L^1(I, R)$  par

$$Ly = -(py')' + hy \quad \text{où } D(L) = X_0 = \{y \in C^2(I, R), y(0) = y(1) = 0\}$$

et soit  $P = \{y \in X_0, y(x) \geq 0 \quad \forall x \in I\}$  le cône positif dans  $X$

Le problème non homogène linéaire est équivalent à l'équation abstraite  $Ly = \sigma$

on a vu qu'il admet une solution unique :  $y(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds$

ie  $L^{-1}$  existe :  $L^{-1} : L^1(I, R) \rightarrow X_0 = D(L)$

$$(L^{-1}\sigma)(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds$$

**Lemme 3.1**  $L^{-1}$  est continue et compact :

**preuve**

$$\text{on a } (L^{-1}\sigma)(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds \leq \int_0^1 G(s, s) \sigma(s) ds$$

$$\text{d'où } \|L^{-1}\sigma\|_0 \leq \max_{s \in I} G(s, s) \|\sigma\|_{L^1} \text{ où } \|\sigma\|_{L^1} = \int_0^1 \sigma(s) ds$$

ce qui prouve que  $L^{-1}$  est borné, donc continu.

Soit  $S = \{y \in X, \|y\|_0 \leq r\}$  un ensemble borné de  $X$

on a  $(L^{-1}y)(x) = \int_0^1 G(x, s) y(s) ds \implies |L^{-1}y(x)| \leq \max_{I \times I} G(x, s) \cdot r = R$

donc  $\|L^{-1}y\| \leq R \forall y \in S, \forall x \in I$

ce qui prouve que les fonctions de  $S$  sont uniformément bornées

D'autre part : soit  $\varepsilon > 0$  et  $y \in S$

comme  $G(x, s)$  est continue sur  $I \times I$  qui est compact  $\implies G(x, s)$  est uniformément continue

donc  $\exists \delta > 0$  tq  $|G(x_1, s) - G(x_2, s)| \leq \frac{\varepsilon}{r}$  pour  $|x_1 - x_2| < \delta$  pour tout  $s$  fixé dans  $I$

alors pour  $y \in S$  on a :  $|L^{-1}y(x_1) - L^{-1}y(x_2)| \leq \int_0^1 |G(x_1, s) - G(x_2, s)| |y(s)| ds$   
 $\leq \frac{\varepsilon}{r} r = \varepsilon$

ce qui prouve que les fonctions de  $S$  sont équicontinues

En vertu du théorème d'Ascoli-Arzelà,  $L^{-1}S$  est relativement compact

donc  $L^{-1}$  transforme tout ensemble borné à un ensemble relativement compact ie  $L^{-1}$  est compact

Et comme  $L^{-1}$  est continu, alors on déduit qu'il est complètement continu :

On définit l'opérateur de Nemitskii  $F$  associé à  $f$  par :

$$F : X \longrightarrow L^1(I, R^+)$$

$Fy(x) = f(x, y(x))$  pour tout  $x \in I$

La continuité de  $f$  entraîne que  $F$  est continu.

posons

$$T = L^{-1}F : X \longrightarrow X_0$$

$$(Ty)(x) = \int_0^1 g(x, s) f(s, y(s)) ds.$$

$T$  est complètement continu .

Le problème  $(p)$  est équivalent à l'équation abstraite :  $y = Ty$

comme  $G(x, s) > 0$  pour tous  $x, s \in (0, 1)$ , alors un point fixe de  $T$  dans le cône  $K$  est une solution positive du problème  $(p)$  est inversement .

L'existence des points fixes est basé sur l'application des théorèmes des points fixes pour les opérateurs positifs complètement continus conservant des cônes.

A partir des propriétés de la fonction de Green, on définit le cône  $K$  par :

$$K = \{y \in P; \min_{x \in I_0} y(x) \geq M_0 \|y\|_0\}$$

**Lemme 3.2**  $T$  conserve le cône  $K$

**preuve**

Soit  $y \in K$ , on a:

$$(Ty)(x) = \int_0^1 G(x, s) f(s, y(s)) ds \leq \int_0^1 G(s, s) f(s, y(s)) ds \text{ pour tout } x \in I$$

D'où

$$\|Ty\|_0 \leq \int_0^1 G(s, s) f(s, y(s)) ds \quad (i)$$

D'autre part,

$$Ty(x) \geq M_0 \int_0^1 G(s, s) f(s, y(s)) ds \text{ pour tout } x \in I_0$$

D'où

$$\min_{x \in I_0} Ty(x) \geq M_0 \int_0^1 G(s, s) f(s, y(s)) ds \quad (ii)$$

De (i) et (ii) on aura:  $\min_{x \in I_0} Ty(x) \geq M_0 \|Ty\|_0$

donc  $Ty \in K \implies T(K) \subset K$ .

## 3.2 Existence de solutions positives:

**Théorème 3.1** Supposons que  $f$  satisfait les conditions suivantes:

(1)

$$\lim_{y \rightarrow 0^+} \frac{f(x, y)}{y} = 0 \quad (H_0)$$

(2)

$$\lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{f(x, y)}{y} = \infty \quad (H_\infty)$$

Alors le problème (p) admet au moins une solution positive.

**Preuve** [5]

D'après  $H_0$  :  $\exists r > 0$ ,  $\alpha > 0$  tq:  $f(x, y) \leq \alpha y$  pour  $y \leq r$  pour tout  $x \in I$ .

Choisissons  $\alpha$  tq:  $\alpha \int_0^1 G(s, s) ds \leq 1$

Posons  $\Omega_1 = \{y \in K \mid \|y\|_0 < r\}$

Pour  $y \in K$  avec  $\|y\|_0 = r$

on a:

$$(Ty)(x) = \int_0^1 G(x, s) f(s, y(s)) ds$$

$$\leq \alpha \|y\|_0 \int_0^1 G(s, s) ds$$

et comme

$$\alpha \int_0^1 G(s, s) ds \leq 1$$

alors  $\|Ty\| \leq \|y\|_0$  pour tout  $y \in K \cap \partial\Omega_1$

D'autre part, d'après  $H_\infty$  :

$\exists \bar{R} > 0$ ,  $\exists \beta > 0$  tq:  $f(x, y) \geq \beta y$ ,  $\forall y \geq \bar{R}$ , pour tout  $x \in I$

choisissons  $\beta$  tq:  $\beta M_0 \int_{I_0} G(\tau, s) ds \geq 1$

soit  $R > \bar{R}$ ,  $\Omega_2 = \{y \in K, \|y\| < R\}$

choisissons  $R = \max(2r, \bar{R}/M_0)$

soit  $y \in K$  tq:  $\|y\| = R$ , alors  $y(x) \geq M_0 \|y\|_0 = M_0 R$

On a

$$(Ty)(x) = \int_0^1 G(x, s) f(s, y(s)) ds$$

$$\geq \beta \int_{I_0} G(x, s) y(s) ds$$

$$\geq (\beta M_0 \int_{I_0} G(s, s) ds) \|y\|_0$$

$$\geq \|y\|_0$$

donc

$$\|Ty\|_0 \geq \|y\|_0 \text{ pour tout } y \in K \cap \partial\Omega_2$$

En appliquant le théorème de Krasnoselskii, on déduit que le problème  $(P)$  admet au moins une solution  $y \in K \cap (\Omega_2 \setminus \Omega_1)$

# Chapitre 4

## Exemples

### 4.1 Exemple 1

Considérons le problème suivant:

$$\begin{cases} -y'' = y^3 & 0 < x < 1 \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases} \quad (1-4)$$

La solution de ce problème vérifie:  $y(x) = \int_0^1 G(x, s) y^3(s) ds$  où

$$G(x, s) = \begin{cases} x(1-s) & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ s(1-x) & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases}$$

on a

$$G(x, s) \leq G(s, s) \leq s(1-s)$$

$$y_0(x) = \int_0^1 G(x, s) \sigma(s) ds = \int_0^x s(1-x) dx + \int_x^1 s(1-x)$$

$$= \frac{1}{2}x - \frac{1}{2}x^2$$

$$y_0'(x) = \frac{1}{2} - x \implies x_0 = \frac{1}{2}$$



$$I_0 = \left[ \frac{1-x_0}{2}, \frac{1+x_0}{2} \right] = \left[ \frac{1}{4}, \frac{3}{4} \right]$$

si  $s \leq x$  on a :

$$\frac{G(x, s)}{G(s, s)} = \frac{s(1-x)}{s(1-s)} = \frac{(1-x)}{(1-s)} \geq 1-x$$

si  $x \leq s$  on a :

$$\frac{G(x, s)}{G(s, s)} = \frac{s(1-x)}{s(1-s)} = \frac{(1-x)}{(1-s)} \text{ tq } 1-s \leq 1 \implies \frac{1}{1-s} \geq 1 \implies \frac{G(x, s)}{G(s, s)} \geq 1-x \geq \inf_{I_0} (1-x)$$

$$\frac{G(x, s)}{G(s, s)} = \frac{x}{s} \geq x \geq \inf_{I_0} x$$

$$s \leq 1 \implies \frac{1}{s} \geq 1$$

$$y^* = \min(x, 1-x)$$

$$= \inf y^* = M = \min(\inf (1-x), \inf x)$$

$$= \min\left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}\right)$$

$$M = \frac{1}{4}$$

$$G(x, s) \geq \frac{1}{4}G(s, s) \quad \forall s \in I, \forall x \in I_0$$

et on a

$$\lim_{y \rightarrow 0^+} \frac{f(y)}{y} = \lim_{y \rightarrow 0^+} \frac{y^3}{y} = \lim_{y \rightarrow 0^+} y = 0$$

$$\lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{f(y)}{y} = \lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{y^2}{y} = \lim_{y \rightarrow +\infty} y = +\infty$$

Alors ,le problème admet au moins une solution positive.

## 4.2 Exemple 2

Considérons le problème suivante

$$\begin{cases} -y'' + y = y^2 e^y \\ y(0) = y(1) = 0 \end{cases} \quad (2-4)$$

La solution de ce problème vérifie:  $y(x) = \int_0^1 G(x, s) y^2(s) e^{y(s)} ds$  où:

$$G(x, s) = \begin{cases} \frac{sh(x)sh(1-s)}{sh(1)} & \text{si } 0 \leq x \leq s \leq 1 \\ \frac{sh(s)sh(1-x)}{sh(1)} & \text{si } 0 \leq s \leq x \leq 1 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \text{on a } G(x, s) &\leq G(s, s) \leq \frac{sh(s)sh(1-s)}{sh(1)} \\ y_0(x) &= \int_0^1 G(x, s) ds = \int_0^x \frac{sh(x)sh(1-s)}{sh(1)} ds + \int_x^1 \frac{sh(s)sh(1-x)}{sh(1)} ds \\ &= \coth(1)[sh(1-x) + sh(x)] - 1 \end{aligned}$$

$$y_0'(x) = \coth(1)[-ch(1-x) + ch(x)]$$

$$y_0'(x) = 0 \implies x_0 = \frac{1}{2}$$

$$I_0 = \left[ \frac{1-x_0}{2}, \frac{1+x_0}{2} \right] = \left[ \frac{1}{4}, \frac{3}{4} \right]$$

si  $s \leq x$  on a :

$$\frac{G(x, s)}{G(s, s)} = \frac{\frac{sh(s)sh(1-x)}{sh(1)}}{\frac{sh(s)sh(1-s)}{sh(1)}} = \frac{sh(s)sh(1-x)sh(1)}{sh(1)sh(s)sh(1-s)} = \frac{sh(1-x)}{sh(1-s)} \geq \frac{sh(1-x)}{sh(1)} \geq \inf_{I_0} \frac{sh(1-x)}{sh(1)}$$

si  $x \leq s$  on a :

$$\frac{G(x, s)}{G(s, s)} = \frac{\frac{sh(x)sh(1-s)}{sh(1)}}{\frac{sh(s)sh(1-s)}{sh(1)}} = \frac{sh(x)}{sh(s)} \geq sh(x) \geq \inf_{I_0} sh(x)$$

$$y^* = \min \left( sh(x), \frac{sh(1-x)}{sh(1)} \right)$$

$$\inf y^* = M = \min \left( \inf_{I_0} sh(x), \inf_{I_0} \frac{sh(1-x)}{sh(1)} \right)$$

$$= \min \left( sh\left(\frac{1}{4}\right), \frac{sh\left(\frac{1}{4}\right)}{sh(1)} \right)$$

$$M = \frac{sh\left(\frac{1}{4}\right)}{sh(1)}$$

$$G(x, s) \geq \frac{sh\left(\frac{1}{4}\right)}{sh(1)} G(s, s) \quad \forall s \in I, \forall x \in I_0$$

et on a

$$\lim_{y \rightarrow 0^+} \frac{f(y)}{y} = 0 \implies \lim_{y \rightarrow 0^+} \frac{y^2 e^y}{y} = 0$$

$$\lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{f(y)}{y} = \lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{y^2 e^y}{y} = +\infty$$

Alors , le problème admet au moins une solution positive

## **Conclusion 1**

Dans ce travail, nous avons donné une méthode permettant de construire la fonction de Green d'un problème aux limites d'ordre deux,

Nous avons démontré ses propriétés, et on a démontré comment la fonction de Green nous sert à exprimer la solution du problème non homogène.

# Bibliographie

- [1] C.DE COSTET & P.HABETS, *Two-point Boundary Value Problems :Lower and upper solutions*, *Mathematics in science and Engineering* **205**, Elsevier, Amsterdam **2006**.
- [2] M.A KRASNOSELSKII AND P.P.ZABREIKO, *Geometrical methods of nonlinear Analysis*. Springer-Verlag New York **1984**.
- [3] A.DAHAOUI,ET Z.BENRAMDANE , *Problème de Sturm-Liouville*.Mémoire de licence **2011** université de Tlemcen.
- [4] VAUTIER J, *Calcul différentiel et intégral*. **1998**.
- [5] M. DAHMANE, *Solutions positives d'équations différentielles ordinaires* .Thèse de Magistère **1998** université de Tlemcen .