

Existence de la solution forte et continuité par rapport aux paramètres

3.1 Existence de la solution forte

Commençons par introduire la structure Hilbertienne suivante :

$H^{1,1}(D; H) :=$ l'espace de Hilbert obtenu en complétant $\mathcal{C}^\infty(\bar{D}; H)$ par rapport à la norme

$$\|u\|_{1,1}^2 = \int_D \left\{ \left| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right|^2 + \left| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right|^2 + \left| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right|^2 + |u|^2 \right\} dt.$$

$H^1([0, T_2]; H) :=$ l'espace de Hilbert obtenu en complétant $\mathcal{C}^\infty([0, T_2]; H)$ par rapport à la norme

$$\|\varphi\|_1^2 = \|\varphi\|^2 + \|\varphi'\|^2,$$

où $\|\cdot\|$ est la norme dans $L_2(D; H)$.

De manière analogue on construit l'espace $H^1([0, T_1]; H)$.

Notons par E_0 l'espace de Hilbert

$$L_2(D; H) \times \widetilde{H}^1([0, T_2]; H) \times \widetilde{H}^1([0, T_1]; H)$$

composé des éléments $F = (f, \varphi, \psi)$ telle que

$$\|F\|^2 = \|f\|^2 + \|\varphi\|_1^2 + \|\psi\|_1^2 \text{ est finie.}$$

$\widetilde{H}^1([0, T_2]; H) \times \widetilde{H}^1([0, T_1]; H)$ est le sous-espace fermé de

$$H^1([0, T_2]; H) \times H^1([0, T_1]; H)$$

composé des éléments (φ, ψ) tels que $\overline{\mu_2}\psi(0) - \overline{\mu_1}\psi(T_1) = \overline{\mu_2}\varphi(0) - \overline{\mu_1}\varphi(T_2)$.

$H_0^{1,1}(D; W^1) :=$ le sous-espace fermé de $H^{1,1}(D; H)$ défini par

$$H_0^{1,1}(D; W^1) = \{u \in H^{1,1}(D; W^1) : \mu_1 u|_{t_1=0} - \mu_2 u|_{t_1=T_1} = \mu_1 u|_{t_2=0} - \mu_2 u|_{t_2=T_2}\},$$

$H^{1,1}(D; H) :=$ le sous-espace fermé de $H^{1,1}(D; H)$ défini par

$$\{u \in H^{1,1}(D; H) : \overline{\mu_2}\varphi(0) - \overline{\mu_1}\varphi(T_2) = \overline{\mu_2}\psi(0) - \overline{\mu_1}\psi(T_1)\},$$

où $\overline{\mu_i}$ est le conjugué de μ_i .

Opérateurs de régularisation (Approximation de Yosida) (BREZIS [13], proposition VII.2, p. 102).

On définit $A_\varepsilon = I + \varepsilon A$. L'opérateur A_ε possède les propriétés suivantes :

$\mathcal{P}_\varepsilon 1$: A_ε est auto-adjoint;

$\mathcal{P}_\varepsilon 2$: A_ε est uniformément positif : $(A_\varepsilon u, u) \geq (1 + \varepsilon c_0) |u|^2, \forall u \in \mathcal{D}(A), \forall t \in \overline{D}$;

$\mathcal{P}_\varepsilon 3$: A_ε admet un inverse borné et on a $\|A_\varepsilon^{-1}\| \leq \frac{1}{(1 + \varepsilon c_0)} \leq 1$;

$\mathcal{P}_\varepsilon 4$: $\|\varepsilon A A_\varepsilon^{-1} v\| = \|(I - A_\varepsilon^{-1}) v\| \longrightarrow 0, \varepsilon \longrightarrow 0, \forall v \in H$;

$\mathcal{P}_\varepsilon 5$: A_ε^{-1} est auto-adjoint et commute avec A ($A A_\varepsilon^{-1} = A_\varepsilon^{-1} A$).

Etablissons maintenant la densité de l'ensemble $\mathcal{R}(L_{\lambda, \mu})$ dans E . Dans ce but introduisons la condition suivante :

(\mathcal{H}_2) La fonction $D \ni t \longmapsto A(t) \in \mathcal{L}(W^1, H)$ admet des dérivées mixtes

$$A''_{t_1 t_2}(t) = \frac{\partial^2(A(t))}{\partial t_1 \partial t_2}, \quad A''_{t_2 t_1}(t) = \frac{\partial^2(A(t))}{\partial t_2 \partial t_1}$$

par rapport à la topologie de la convergence simple dans $\mathcal{L}(W^1, H)$, et telles que

$$A''_{t_1 t_2}(t) A^{-1}(t), \quad A''_{t_2 t_1}(t) A^{-1}(t) \in L_2(D; \mathcal{L}(H)).$$

On peut maintenant énoncer le résultat suivant :

Théorème 3.1.1 *Sous les conditions du théorème 2.3.1 et la condition (\mathcal{H}_2), l'ensemble $\mathcal{R}(L_{\lambda, \mu})$ est dense dans E .*

Démonstration. Nous décomposons la démonstration en deux étapes :

1^{ère} étape

Nous commençons par le cas $\lambda = 0$.

Soit alors $\mathcal{L}_0 = \frac{\partial^2}{\partial t_1 \partial t_2} + A$ l'opérateur correspondant à la valeur $\lambda = 0$.

Soit $V = (v, v_1, v_2)$ un élément orthogonal à $R(L_{0,\mu})$, alors pour tout $u \in H^{1,1}(D; W^1)$ on a

$$\langle L_{0,\mu} u, V \rangle_E = \langle \mathcal{L}_0 u, v \rangle + \langle l_{1\mu} u, v_1 \rangle + \langle l_{2\mu} u, v_2 \rangle = 0. \quad (54)_a$$

Démontrons que $V = (0, 0, 0)$.

Comme $l_{1\mu}$ et $l_{2\mu}$ sont indépendants et les images des opérateurs $l_{1\mu}$ et $l_{2\mu}$ sont partout denses dans les espaces correspondants, alors pour démontrer que $V = (0, 0, 0)$, il suffit de démontrer la proposition suivante :

Proposition 3.1.1 *Si pour tout $v \in L_2(D; H)$, on a*

$$\langle \mathcal{L}_0 u, v \rangle = 0, \quad \forall u \in H_0^{1,1}(D; W^1) = \{u \in H^{1,1}(D; W^1) : l_{1\mu} u = 0, l_{2\mu} u = 0\}.$$

Alors $v = 0$.

Preuve. On a

$$\langle \mathcal{L}_0 u, v \rangle = \left\langle \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} + Au, v \right\rangle = 0, \quad \forall u \in H_0^{1,1}(D; W^1). \quad (54)_b$$

A partir de l'équation (54)_b, on a

$$\left\langle \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, v \right\rangle = - \langle Au, v \rangle. \quad (55)$$

Posons

$$w = A_\varepsilon^{-1} v \text{ et } h = A_\varepsilon u, \quad (56)$$

$$B_{1\varepsilon}^* = \varepsilon A'_{t_2} A_\varepsilon^{-1}, \quad B_{2\varepsilon}^* = \varepsilon A'_{t_1} A_\varepsilon^{-1}, \quad B_{0\varepsilon}^* = \varepsilon A''_{t_2 t_1} A_\varepsilon^{-1}, \quad C_{0\varepsilon}^* = \varepsilon A''_{t_1 t_2} A_\varepsilon^{-1}, \quad (57)$$

"*" désigne le symbole de l'adjoint. Ici h peut être considérée comme une fonction arbitraire de $H_0^{1,1}(D; H)$.

D'après les relations :

$$\begin{aligned} (i) \quad \frac{\partial^2 (A_\varepsilon u)}{\partial t_1 \partial t_2} &= \frac{\partial}{\partial t_1} \left(\varepsilon A'_{t_2} u + A_\varepsilon \frac{\partial u}{\partial t_2} \right) = \varepsilon A''_{t_1 t_2} u + \varepsilon A'_{t_2} \frac{\partial u}{\partial t_1} + \varepsilon A'_{t_1} \frac{\partial u}{\partial t_2} + A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, \\ (ii) \quad \frac{\partial (\varepsilon A'_{t_2} u)}{\partial t_1} &= \varepsilon A''_{t_1 t_2} u + \varepsilon A'_{t_2} \frac{\partial u}{\partial t_1}, \\ (iii) \quad \frac{\partial (\varepsilon A'_{t_1} u)}{\partial t_2} &= \varepsilon A''_{t_2 t_1} u + \varepsilon A'_{t_1} \frac{\partial u}{\partial t_2}, \end{aligned}$$

on a

$$A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} = \frac{\partial^2 (A_\varepsilon u)}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial(\varepsilon A'_{t_2} u)}{\partial t_1} - \frac{\partial(\varepsilon A'_{t_1} u)}{\partial t_2} + \varepsilon A''_{t_2 t_1} u. \quad (58)$$

En remplaçant u par $A_\varepsilon^{-1} h$ dans (58), on obtient

$$A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} = \frac{\partial^2 h}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial(B_{1\varepsilon}^* h)}{\partial t_1} - \frac{\partial(B_{2\varepsilon}^* h)}{\partial t_2} + B_{0\varepsilon}^* h. \quad (59)$$

L'équation (55) s'écrit alors

$$\begin{aligned} \left\langle \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, v \right\rangle &= \left\langle \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, A_\varepsilon A_\varepsilon^{-1} v \right\rangle = \left\langle A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, A_\varepsilon^{-1} v \right\rangle \\ &= \left\langle A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}, w \right\rangle = \langle A_\varepsilon u, -AA_\varepsilon^{-1} v \rangle = \langle h, -AA_\varepsilon^{-1} v \rangle. \end{aligned} \quad (60)$$

En remplaçant $A_\varepsilon \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2}$ par l'expression (59) dans (60), on obtient

$$\left\langle \frac{\partial^2 h}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* h) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* h) + B_{0\varepsilon}^* h, w \right\rangle = \langle h, -AA_\varepsilon^{-1} v \rangle, \quad (61)$$

d'où on déduit

$$\left\langle \frac{\partial^2 h}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* h) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* h), w \right\rangle = \langle h, -(AA_\varepsilon^{-1} + B_{0\varepsilon} A_\varepsilon^{-1}) v \rangle. \quad (62)$$

Puisque l'équation (62) est vraie pour toute fonction $h \in H_0^{1,1}(D; H)$, elle reste vraie pour $h \in C_0^\infty(D; H)$. Ce qui donne en langage distributionnel

$$\begin{aligned} \left\langle h, \frac{\partial^2 w}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_2} \right\rangle_{\mathcal{D}'} \\ = \langle h, -(AA_\varepsilon^{-1} + B_{0\varepsilon} A_\varepsilon^{-1}) v \rangle, \quad \forall h \in C_0^\infty(D; H). \end{aligned} \quad (63)$$

Considérons les opérateurs $\tilde{\mathcal{L}}$ et $\tilde{\mathcal{L}}'$ définis par

$$\begin{cases} \mathcal{D}(\tilde{\mathcal{L}}) = \overset{0}{H}^{1,1}(D; H) \subset L_2(D; H) \\ \tilde{\mathcal{L}}u = \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_2}, \end{cases} \quad (64)$$

$$\begin{cases} \mathcal{D}(\tilde{\mathcal{L}}') = H_0^{1,1}(D; H) \subset L_2(D; H) \\ \tilde{\mathcal{L}}'u = \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* u) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* u). \end{cases} \quad (65)$$

Montrons que $\tilde{\mathcal{L}}'$ est l'adjoint de $\tilde{\mathcal{L}}$.

En effet, d'après les relations :

- $\left(\frac{\partial^2 v}{\partial t_1 \partial t_2}, u \right) = \left(v, \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right) + \frac{\partial}{\partial t_1} \left(\frac{\partial v}{\partial t_2}, u \right) - \frac{\partial}{\partial t_2} \left(v, \frac{\partial u}{\partial t_1} \right),$
- $-\left(\frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* v), u \right) = \left(v, B_{1\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_1} \right) - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* v, u),$
- $-\left(\frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* v), u \right) = \left(v, B_{2\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_2} \right) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* v, u),$

pour tout $v \in H_0^{1,1}(D; H)$ et $u \in \overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$, on a

$$\begin{aligned} \langle \tilde{\mathcal{L}} v, u \rangle &= \int_0^{T_2} \int_0^{T_1} \left(\frac{\partial^2 v}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* v) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* v), u \right) dt = \\ &\langle v, \tilde{\mathcal{L}} u \rangle + \int_0^{T_2} \left(\frac{\partial v}{\partial t_2} - B_{1\varepsilon}^* v, u \right) \Big|_{t_1=0}^{t_1=T_1} dt_2 - \int_0^{T_1} \left(v, \frac{\partial u}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} u \right) \Big|_{t_2=0}^{t_2=T_2} dt_1. \end{aligned} \quad (66)$$

D'après la définition de $H_0^{1,1}(D; H)$ et $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$, on a

$$\begin{aligned} \mu_1 v \Big|_{t_1=0} = \mu_2 v \Big|_{t_1=T_1}, \quad \mu_1 v \Big|_{t_2=0} = \mu_2 v \Big|_{t_2=T_2}, \quad \mu_1 \frac{\partial v}{\partial t_2} \Big|_{t_1=0} = \mu_2 \frac{\partial v}{\partial t_2} \Big|_{t_1=T_1}, \\ \bar{\mu}_2 u \Big|_{t_1=0} = \bar{\mu}_1 u \Big|_{t_1=T_1}, \quad \bar{\mu}_2 u \Big|_{t_2=0} = \bar{\mu}_1 u \Big|_{t_2=T_2}, \quad \bar{\mu}_2 \frac{\partial u}{\partial t_2} \Big|_{t_2=0} = \bar{\mu}_1 \frac{\partial u}{\partial t_2} \Big|_{t_2=T_2}. \end{aligned} \quad (67)$$

En injectant les expressions (67) dans les intégrales se trouvant dans (66), on trouve

$$\left(\frac{\partial v}{\partial t_2} - B_{1\varepsilon}^* v, u \right) \Big|_{t_1=0}^{t_1=T_1} = 0, \quad \left(v, \frac{\partial u}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} u \right) \Big|_{t_2=0}^{t_2=T_2} = 0.$$

On obtient alors

$$\left(\tilde{\mathcal{L}} v, u \right) = \left(v, \tilde{\mathcal{L}} u \right), \quad \forall v \in H_0^{1,1}(D; H), \quad \forall u \in \overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H). \quad (68)$$

Revenons à l'équation (62). D'après la relation (68), l'équation (62) signifie que pour tout $\varepsilon \neq 0$, w est la solution faible du problème

$$(\mathcal{P}) \quad \begin{cases} \tilde{\mathcal{L}} w = \frac{\partial^2 w}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_2} = -(B_{0\varepsilon} A_\varepsilon^{-1} + A A_\varepsilon^{-1} v), \\ \tilde{l}_{1\mu} w = \bar{\mu}_2 w \Big|_{t_1=0} - \bar{\mu}_1 w \Big|_{t_1=T_1} = 0, \\ \tilde{l}_{2\mu} w = \bar{\mu}_2 w \Big|_{t_2=0} - \bar{\mu}_1 w \Big|_{t_2=T_2} = 0, \end{cases} \quad (69)$$

avec $v \in L_2(D; H)$, $B_{j\varepsilon} \in \mathcal{L}(H)$ ($j = 0, 1, 2$).

Considérons l'opérateur $\tilde{L} = (\tilde{\mathcal{L}}, \tilde{l}_{1\mu}, \tilde{l}_{2\mu})$ agissant de $H^{1,1}(D; H)$ dans E_0 .

Etudions les propriétés de cet opérateur.

Proposition 3.1.2 *L'opérateur \tilde{L} est un isomorphisme de $H^{1,1}(D; H)$ dans E_0 pour tout $\mu \in \mathcal{M}$.*

Preuve. Il faut démontrer que

$$\begin{aligned} (a) \quad & \left\| \tilde{L}u \right\|^2 \leq K_1 \|u\|_{1,1}^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H), \\ (b) \quad & \|u\|_{1,1}^2 \leq K_2 \left\| \tilde{L}u \right\|^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H), \\ (c) \quad & R(\tilde{L}) = E_0, \end{aligned}$$

où K_1 et K_2 sont deux constantes positives indépendantes de u .

(a) D'après les estimations du lemme 2.2.1 et compte tenu du fait que

$$B_{j\varepsilon} \in \mathcal{L}(H), \quad \|1 - A_\varepsilon^{-1}\|_{\mathcal{L}(H)} \leq 2,$$

on obtient

$$\begin{aligned} \|B_{j\varepsilon}\|_{\mathcal{L}(H)} &= \|B_{j\varepsilon}^*\|_{\mathcal{L}(H)} = \left\| \varepsilon A'_{t_j} A_\varepsilon^{-1} \right\|_{\mathcal{L}(H)} = \left\| A'_{t_j} A^{-1} (I - A_\varepsilon^{-1}) \right\|_{\mathcal{L}(H)} \leq \\ & \left\| A'_{t_j} A^{-1} \right\|_{\mathcal{L}(H)} \| (I - A_\varepsilon^{-1}) \|_{\mathcal{L}(H)} \leq C, \quad (j = 1, 2). \end{aligned}$$

Une estimation de $|\tilde{\mathcal{L}}u|$ donne

$$\begin{aligned} |\tilde{\mathcal{L}}u|^2 &= \left| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_2} \right|^2 \leq \left\{ \left| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right| + \left| B_{1\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_1} \right| + \left| B_{2\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_2} \right| \right\}^2 \\ &\leq \left\{ \left| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right| + \|B_{1\varepsilon}\|_{\mathcal{L}(H)} \left| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right| + \|B_{2\varepsilon}\|_{\mathcal{L}(H)} \left| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right| \right\}^2 \\ &\leq 4(1 + C) \left\{ \left| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right|^2 + \left| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right|^2 + \left| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right|^2 + |u|^2 \right\}, \end{aligned}$$

d'où on déduit

$$\left\| \tilde{\mathcal{L}}u \right\|^2 \leq 4(1 + C) \|u\|_{1,1}^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H). \quad (70)$$

En vertu de la continuité des opérateurs $\tilde{l}_{1\mu}, \tilde{l}_{2\mu}$ de $H^{1,1}(D; H)$ dans les espaces $H^1([0, T_2]; H), H^1([0, T_1]; H)$ respectivement et l'inégalité (70), on obtient

$$\left\| \tilde{L}u \right\|^2 \leq K_1 \|u\|_{1,1}^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H). \quad (71)$$

Par des techniques similaires à celles utilisées pour établir l'estimation (19), on démontre

$$\left\| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right\|^2 + \left\| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right\|^2 \leq K_3 \left\| \tilde{L}u \right\|^2, \quad (72)$$

où $K_3 = \frac{64(T_1 + T_2 + 1)^2}{\sigma_i(\mu)} \exp(32C(\exp(C(T_1 + T_2))(T_1 + T_2)))$, ($i = 1, 2$).

D'autre part, de l'égalité

$$\frac{\partial}{\partial t_1} |u|^2 + \frac{\partial}{\partial t_2} |u|^2 = 2Re \left(\frac{\partial u}{\partial t_1} + \frac{\partial u}{\partial t_2}, u \right),$$

découle l'inégalité

$$\|u\|^2 \leq K_4 \left\{ \left\| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right\|^2 + \left\| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right\|^2 + \left\| \tilde{l}_{1\mu} u \right\|^2 + \left\| \tilde{l}_{2\mu} u \right\|^2 \right\}, \quad (73)$$

où $K_4 = \frac{2(T_1 + T_2)^2 (1 + |\mu_{3-i}\mu_i^{-1}|^2)^2 (1 + |\mu_i^{-1}|^2)}{(1 - |\mu_{3-i}\mu_i^{-1}|^2)^2}$.

Sachant que

$$\left\| \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} \right\|^2 \leq 2 \left\| \tilde{\mathcal{L}}u \right\|^2 + 4C^2 \left\{ \left\| \frac{\partial u}{\partial t_1} \right\|^2 + \left\| \frac{\partial u}{\partial t_2} \right\|^2 \right\}, \quad (74)$$

et en combinant les inégalités (72)-(74), on obtient

$$\|u\|_{1,1}^2 \leq K_2 \left\| \tilde{L}u \right\|^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H), \quad (75)$$

où $K_2 = 2(2 + C^2)(1 + K_3)(1 + K_4)$.

De la continuité de l'opérateur \tilde{L} et l'inégalité (75), on conclut que l'opérateur \tilde{L} est un isomorphisme de $H^{1,1}(D; H)$ sur le sous-espace fermé $\mathcal{R}(\tilde{L}) = \tilde{L}(H^{1,1}(D; H))$. Il reste à vérifier que $R(\tilde{L}) = E_0$.

Pour cela introduisons la famille d'opérateurs $\{\tilde{L}_s\}_{s \in [0,1]}$, définie par

$$\begin{cases} \tilde{L}_s = (\tilde{\mathcal{L}}_s, \tilde{l}_{1\mu}, \tilde{l}_{2\mu}), & s \in [0, 1], \\ \tilde{\mathcal{L}}_s u = \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} + sBu, & Bu = B_{1\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial u}{\partial t_2}, \\ D(\tilde{L}_s) = H^{1,1}(D, H). \end{cases} \quad (76)$$

On va procéder ici par la méthode de prolongement par rapport au paramètre s .

Par une procédure d'intégration simple, on montre que la solution de l'équation opérationnelle $\widetilde{L}_0 u = F$, $F = (f, v, w) \in E_0$ est donnée par l'expression

$$\begin{aligned} & \int_0^{t_2} \int_0^{t_1} f(\tau) d\tau + \frac{1}{(\overline{\mu}_2 - \overline{\mu}_1)} \{v(t_2) + w(t_1) - \overline{\mu}_2 w(0) + \overline{\mu}_1 w(T_1)\} \\ & + \frac{\overline{\mu}_1}{(\overline{\mu}_2 - \overline{\mu}_1)} \left\{ \int_0^{t_2} \int_0^{T_1} f(\tau) d\tau + \int_0^{T_2} \int_0^{t_1} f(\tau) d\tau + \frac{\overline{\mu}_1}{(\overline{\mu}_2 - \overline{\mu}_1)} \int_0^{T_2} \int_0^{T_1} f(\tau) d\tau \right\}. \end{aligned} \quad (77)$$

Ce qui prouve que $\mathcal{R}(\widetilde{L}_0) = E_0$. Puisque les inégalités (71) et (75) sont vraies pour l'opérateur \widetilde{L}_0 , on déduit que l'opérateur \widetilde{L}_0 est un isomorphisme de $H^{1,1}(D; H)$ sur E_0 .

Pour tout $s_0, s \in [0, 1]$, on peut écrire

$$\widetilde{L}_s = \widetilde{L}_{s_0} + (s - s_0)(\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0) \text{ avec } (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0) = (B, \widetilde{l}_{1\mu}, \widetilde{l}_{2\mu}).$$

En appliquant des estimations élémentaires sur Bu , on obtient

$$\|Bu\|^2 \leq 2C^2 \|u\|_{1,1}^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H). \quad (78)$$

A partir de cette inégalité et la continuité des opérateurs $\widetilde{l}_{1\mu}, \widetilde{l}_{2\mu}$ de $H^{1,1}(D; H)$ dans les espaces $H^1([0, T_2]; H)$, $H^1([0, T_1]; H)$ respectivement, on obtient

$$\left\| (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u \right\|^2 \leq K_5 \|u\|_{1,1}^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H). \quad (79)$$

Montrons maintenant que

$$\|u\|_{1,1} \leq K_6 \left\| \widetilde{L}_s u \right\|, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H), \quad (80)$$

où K_6 est une constante positive indépendante de u .

En effet, d'après l'inégalité (75) on a

$$\forall s \in [0, 1], \quad \exists C(s) > 0 \quad \text{telle que} \quad \|u\|_{1,1}^2 \leq C(s) \left\| \widetilde{L}_s u \right\|^2, \quad \forall u \in H^{1,1}(D; H).$$

Posons $h(s) = \inf_{u \in H^{1,1}(D; H)} \frac{\left\| \widetilde{L}_s u \right\|}{\|u\|_{1,1}}$, et montrons que h est continue sur $[0, 1]$.

Soit $\varepsilon > 0$ et $\delta = \frac{\varepsilon}{\sqrt{K_5}}$, alors pour tout $s_0, s \in [0, 1]$ et tel que $|s_0 - s| < \delta$, on a

$$\left| \left\| \widetilde{L}_s u \right\| - \left\| \widetilde{L}_{s_0} u \right\| \right| \leq \left\| \widetilde{L}_s u - \widetilde{L}_{s_0} u \right\| = |s_0 - s| \left\| \widetilde{L}_1 u - \widetilde{L}_0 u \right\| \leq$$

$$\delta \left\| \left\| \widetilde{L}_1 u - \widetilde{L}_0 u \right\| \right\| \leq \frac{\varepsilon}{\sqrt{K_5}} \sqrt{K_5} \|u\|_{1,1}^2 = \varepsilon \|u\|_{1,1}^2. \quad (81)$$

A partir de l'inégalité (81), on a

$$\frac{\left\| \left\| \widetilde{L}_{s_0} u \right\| \right\|}{\|u\|_{1,1}} - \varepsilon \leq \frac{\left\| \left\| \widetilde{L}_s u \right\| \right\|}{\|u\|_{1,1}} \leq \frac{\left\| \left\| \widetilde{L}_{s_0} u \right\| \right\|}{\|u\|_{1,1}} + \varepsilon,$$

passons à l'infimum sur $H^{1,1}(D; H)$, on obtient $|h(s) - h(s_0)| \leq \varepsilon$. Ce qui prouve la continuité de h sur $[0, 1]$. Donc la fonction h admet une borne *inf*, désignons cette borne *inf* par $\frac{1}{K_6}$ on trouve alors l'inégalité (80).

Revenons maintenant à l'équation $\widetilde{L}_s u = F$, cette équation s'écrit sous la forme

$$\widetilde{L}_s u = \widetilde{L}_{s_0} u + (s - s_0)(\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u = F. \quad (82)$$

Supposons qu'on a démontré que $\mathcal{R}(\widetilde{L}_{s_0}) = E_0$ (le cas $s_0 = 0$), on va montrer que $\mathcal{R}(\widetilde{L}_s) = E_0$ pour certains s au voisinage de s_0 .

L'équation (82) est équivalente à

$$u + (s - s_0) \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u = \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} F. \quad (83)$$

A partir des inégalités (79) et (80), on a

$$\begin{aligned} \left\| \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} F \right\|_{1,1} &\leq K_6 \|F\|, \\ \left\| \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u \right\|_{1,1} &\leq K_6 \left\| (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u \right\| \leq K_6 \sqrt{K_5} \|u\|_{1,1} = K_7 \|u\|_{1,1}. \end{aligned} \quad (84)$$

Soit $s \in [0, 1]$ tel que $|s_0 - s| \leq \rho < \frac{1}{K_7}$, et notons par

$$\Lambda = (s - s_0) \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0), \quad g = \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} F.$$

L'équation (83) devient

$$u + \Lambda u = g. \quad (84)$$

Calculons la norme de Λ ,

$$\|\Lambda\| = \sup_{\|u\|_{1,1} \leq 1} \|\Lambda u\|_{1,1} = |s - s_0| \left\| \left(\widetilde{L}_{s_0} \right)^{-1} (\widetilde{L}_1 - \widetilde{L}_0)u \right\|_{1,1} \leq |s - s_0| K_7 < 1,$$

dans ce cas l'opérateur $(I + \Lambda)$ avec $\|\Lambda\| < 1$ est inversible, et la solution de l'équation (84) est donnée par la série de Neumann

$$u = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \Lambda^n g, \quad (85)$$

ce qui prouve que $\mathcal{R}(\widetilde{L}_s) = E_0$, $\forall s : |s_0 - s| \leq \rho < \frac{1}{K_7}$.

Comme on a démontré que $\mathcal{R}(\widetilde{L}_0) = E_0$, on aura donc $\mathcal{R}(\widetilde{L}_s) = E_0$, $\forall s : 0 < s \leq \rho$.

En suite on pose $s_0 = \rho$ et on procède de la même manière, on obtient $\mathcal{R}(\widetilde{L}_s) = E_0$ pour tout s tel que $0 < s \leq 2\rho$. On continue ce procédé pas à pas, on obtient $\mathcal{R}(\widetilde{L}_s) = E_0$, $\forall s \in [0, 1]$.

Pour le cas $s = 1$, on trouve $\mathcal{R}(\widetilde{L}_1) = \mathcal{R}(\widetilde{L}) = E_0$, d'où le résultat recherché. Ce qui achève la démonstration de la proposition 3.1.2

Proposition 3.1.3 *L'opérateur $\widetilde{L} = \widetilde{\mathcal{L}}$ donné par l'expression (64) est fermé dans la topologie de $L_2(D; H)$.*

Preuve. Soit $(u_n) \subset \mathcal{D}(\widetilde{L}) = \overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$ telle que

$$u_n \longrightarrow u \text{ dans } L_2(D; H), \quad \widetilde{L}u_n \longrightarrow f \text{ dans } L_2(D; H), \quad n \longrightarrow \infty.$$

Montrons que $u \in \mathcal{D}(\widetilde{L})$ et $\widetilde{L}u = f$. D'après l'inégalité (75) la suite (u_n) est une suite de Cauchy dans $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$, d'où $u_n \longrightarrow v$ dans $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$. Comme $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$ est un sous-espace fermé dans $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$, donc $v \in \overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$. La convergence $u_n \longrightarrow v$ dans $\overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H)$ entraîne la convergence $u_n \longrightarrow v$ dans $L_2(D; H)$, mais comme par hypothèse $u_n \longrightarrow u$ dans $L_2(D; H)$ et \widetilde{L} est borné, on a alors $\widetilde{L}u = f$.

Ce qui achève la démonstration de la proposition 3.1.3. □

Etudions maintenant quelques propriétés de l'opérateur

$$\widetilde{L}' = \widetilde{\mathcal{L}}' : \overset{0}{H}{}^{1,1}(D; H) \subset L_2(D; H) \longrightarrow L_2(D; H).$$

On a

$$\begin{aligned} \widetilde{L}'u &= \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} - \frac{\partial}{\partial t_1} (B_{1\varepsilon}^* u) - \frac{\partial}{\partial t_2} (B_{2\varepsilon}^* u) = \\ &= \frac{\partial^2 u}{\partial t_1 \partial t_2} - B_{1\varepsilon}^* \frac{\partial u}{\partial t_1} - B_{2\varepsilon}^* \frac{\partial u}{\partial t_2} - \left(\varepsilon A_{t_1 t_2}'' A_\varepsilon^{-1} + \varepsilon A_{t_2 t_1}'' A_\varepsilon^{-1} - B_{1\varepsilon}^* B_{2\varepsilon}^* - B_{2\varepsilon}^* B_{1\varepsilon}^* \right) u. \end{aligned}$$

Une estimation en norme de $L_2(D; H)$ donne

$$\|\tilde{\mathcal{L}}' u\|^2 \leq 64 \max \left\{ 1, C^4, \int_D \|A''_{t_1 t_2} A^{-1}\|_{\mathcal{L}(H)}^2 dt, \int_D \|A''_{t_2 t_1} A^{-1}\|_{\mathcal{L}(H)}^2 dt \right\} \|u\|_{1,1}^2, \quad (86)$$

d'où la continuité de $\tilde{\mathcal{L}}'$ de $H_0^{1,1}(D; H)$ dans $L_2(D; H)$.

D'après les proposition 3.1.2, 3.1.3 et l'inégalité (86) il résulte que l'opérateur $\tilde{\mathcal{L}}'$ est un isomorphisme de $H_0^{1,1}(D; H)$ dans $L_2(D; H)$. Cette assertion découle du théorème des opérateurs à image fermée :

$$\begin{aligned} \tilde{\mathcal{L}} &\text{ est fermé,} \\ \mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}}) &= L_2(D; H), \\ \mathcal{N}(\tilde{\mathcal{L}}') &= \mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}})^\perp = \{0\}, \\ \mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}}') &= \overline{\mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}}')} = \mathcal{N}(\tilde{\mathcal{L}})^\perp = \{0\}^\perp = L_2(D; H). \end{aligned}$$

Remarque. L'opérateur $\tilde{\mathcal{L}}'$ est fermé dans la topologie de $L_2(D; H)$.

Définition 3.1.1 On note par $\hat{\mathcal{L}}$ le prolongement faible de l'opérateur $\tilde{\mathcal{L}}$ défini par

$$\langle \tilde{\mathcal{L}}' u, v \rangle = \langle u, \hat{\mathcal{L}} v \rangle = \langle u, f \rangle, \quad \forall u \in H_0^{1,1}(D, H) \text{ et } \hat{\mathcal{L}} v = f \in L_2(D; H). \quad (87)$$

Proposition 3.1.4 Le prolongement faible $\hat{\mathcal{L}}$ coïncide avec le prolongement fort, i.e.,

$$(\hat{\mathcal{L}})' = \tilde{\mathcal{L}}'.$$

Preuve. Il est clair que $\mathcal{D}(\tilde{\mathcal{L}}) \subset \mathcal{D}(\hat{\mathcal{L}})$. Montrons que

$$\mathcal{D}(\tilde{\mathcal{L}}) = \mathcal{D}(\hat{\mathcal{L}}) \text{ et } \tilde{\mathcal{L}} u = \hat{\mathcal{L}} u, \quad \forall u \in \mathcal{D}(\hat{\mathcal{L}}).$$

D'après ce qui précède l'opérateur $\tilde{\mathcal{L}}'$ est fermé et $\mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}}') = L_2(D; H)$, alors d'après le théorème de Banach sur les opérateurs à image fermée, l'opérateur $(\hat{\mathcal{L}})^{-1}$ est défini sur le sous-espace fermé $\mathcal{R}(\hat{\mathcal{L}}) = \mathcal{N}(\tilde{\mathcal{L}}')^\perp$ et est continu. On a

$$(i) \quad \mathcal{N}(\hat{\mathcal{L}}) = \mathcal{R}(\tilde{\mathcal{L}}')^\perp = \{0\}, \quad (ii) \quad \mathcal{N}(\tilde{\mathcal{L}}') = \{0\}, \text{ d'où } \mathcal{R}(\hat{\mathcal{L}}) = L_2(D; H),$$

d'après (ii) $\forall f \in L_2(D, H)$, il existe une solution de l'équation $\hat{\mathcal{L}} u = f$. Fixons f et soit v la solution de l'équation $\tilde{\mathcal{L}} u = f$. Montrons que $u = v$.

En effet, d'après les relations (68) et (87), on a

$$\begin{aligned} \langle z, \hat{\mathcal{L}} u \rangle &= \langle \tilde{\mathcal{L}}' z, u \rangle = \langle z, f \rangle, \quad \forall z \in H_0^{1,1}(D; H), \\ \langle z, \mathcal{L} v \rangle &= \langle \tilde{\mathcal{L}}' z, v \rangle = \langle z, f \rangle, \quad \forall z \in H_0^{1,1}(D; H). \end{aligned}$$

A partir de là on obtient $\langle \tilde{\mathcal{L}}'z, v - u \rangle = 0$, $\forall z \in H_0^{1,1}(D; H)$, ce qui signifie que $w = v - u$ est la solution faible de l'équation homogène $\tilde{\mathcal{L}}u = 0$. Mais d'après l'unicité de la solution faible, on obtient $u = v$. D'où $u = v \in H_0^{1,1}(D; H)$ et $\tilde{\mathcal{L}}u = \hat{\mathcal{L}}u = f$.

Ce qui achève la démonstration de la proposition 3.1.4. \square

La proposition 3.1.4 affirme que la solution du problème (\mathcal{P}) coïncide avec la solution forte.

D'où $w \in H^{1,1}(D; H) \cap L_2(D; W^1)$ et vérifie (69) au sens fort, i.e.,

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 w}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_2} + B_{0\varepsilon} w + Aw = 0, \\ \bar{\mu}_2 w|_{t_1=0} = \bar{\mu}_1 w|_{t_1=T_1}, \\ \bar{\mu}_2 w|_{t_2=0} = \bar{\mu}_1 w|_{t_2=T_2} = 0. \end{cases} \quad (88)$$

Le problème (88) est équivalent à l'équation opérationnelle :

$$\begin{cases} \mathcal{D}(\mathcal{L}) = \overset{0}{H}^{1,1}(D; H), \\ \mathcal{L}u = \frac{\partial^2 w}{\partial t_1 \partial t_2} + B_{1\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_1} + B_{2\varepsilon} \frac{\partial w}{\partial t_2} + Aw = -B_{0\varepsilon} w = f. \end{cases} \quad (89)$$

Proposition 3.1.5 *Sous les conditions du théorème 2.3.1, on a l'estimation*

$$\left\| A^{\frac{1}{2}} w \right\|^2 \leq K_8 \|\mathcal{L}w\|^2, \quad \forall w \in \overset{0}{H}^{1,1}(D; H). \quad (90)$$

où $K_8 = K_8(\alpha_1, T_1, T_2)$.

Preuve. On procède par la même méthodologie que celle utilisée pour établir le théorème 2.3.1, on démontre l'estimation (90). \square

A partir de l'inégalité (90), en tenant compte des conditions (\mathcal{H}_2) et (\mathcal{A}_1), on a la majoration

$$\|w\|^2 \leq \frac{1}{c_0} \left\| A^{\frac{1}{2}} w \right\|^2 \leq \frac{K_8}{c_0} \|B_{0\varepsilon} w\|^2. \quad (91)$$

En remplaçant w par $A_\varepsilon^{-1}v$ dans (91), il vient

$$\|A_\varepsilon^{-1}v\|^2 \leq \frac{K_8}{c_0} \|B_{0\varepsilon} A_\varepsilon^{-1}v\|^2 \quad (92)$$

D'après $\mathcal{P}_\varepsilon 4$ on a $\|A_\varepsilon^{-1}v\|^2 \rightarrow \|v\|^2$, quand $\varepsilon \rightarrow 0$. Montrons que $\|B_{0\varepsilon} A_\varepsilon^{-1}v\|^2 \rightarrow 0$, quand $\varepsilon \rightarrow 0$.

En effet, on a

$$\begin{aligned} B_{0\varepsilon}A_\varepsilon^{-1}v &= \left(\varepsilon A''_{t_2t_1}A_\varepsilon^{-1}\right)^* A_\varepsilon^{-1}v = \left(\varepsilon A''_{t_2t_1}A^{-1}AA_\varepsilon^{-1}\right)^* A_\varepsilon^{-1}v \\ &= \left(\varepsilon AA_\varepsilon^{-1}\right)^* \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* A_\varepsilon^{-1}v = (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* A_\varepsilon^{-1}v, \end{aligned}$$

d'où

$$\begin{aligned} \|B_{0\varepsilon}A_\varepsilon^{-1}v\| &\leq \left\| (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* (A_\varepsilon^{-1}v - v + v) \right\| \leq \\ &\left\| (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* (A_\varepsilon^{-1}v - v) \right\| + \left\| (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* v \right\|, \end{aligned}$$

or

$$\begin{aligned} &\left\| (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* (A_\varepsilon^{-1}v - v) \right\| \leq \\ &2 \left\| A''_{t_2t_1}A^{-1} \right\|_{L_2(D, \mathcal{L}(H))} \left\| (A_\varepsilon^{-1}v - v) \right\| \longrightarrow 0, \text{ quand } \varepsilon \longrightarrow 0, \end{aligned}$$

et

$$\left\| (I - A_\varepsilon^{-1}) \left(A''_{t_2t_1}A^{-1}\right)^* v \right\| \longrightarrow 0, \text{ quand } \varepsilon \longrightarrow 0.$$

En passant dans (92) à la limite quand $\varepsilon \longrightarrow 0$, on obtient $v = 0$.

Ce qui achève la démonstration de la proposition 3.1.1. □

Donc on a établi $\overline{\mathcal{R}(L_{\lambda, \mu})} = E$ dans le cas $\lambda = 0$.

2^{ème} étape

Considérons maintenant le cas $\lambda \neq 0$.

Par la méthode de prolongement par rapport au paramètre λ , on démontre que $\overline{\mathcal{R}(L_{\lambda, \mu})} = \overline{\mathcal{R}(L_{\lambda_0, \mu})} = E$. En effet, écrivons l'opérateur $L_{\lambda, \mu} = (\mathcal{L}_\lambda, l_{1\mu}, l_{2\mu})$ sous la forme

$$\begin{aligned} L_{\lambda, \mu} &= L_{\lambda_0, \mu} + (\lambda - \lambda_0)(L_{1, \mu} - L_{0, \mu}), \\ \text{avec } (L_{1, \mu} - L_{0, \mu}) &= (B, l_{1\mu}, l_{2\mu}), \quad B \equiv A \frac{\partial^2}{\partial t_1 \partial t_2}. \end{aligned} \tag{93}$$

On remarque que l'opérateur $A \frac{\partial^2}{\partial t_1 \partial t_2}$ est continu de $\mathcal{D}(L_{\lambda, \mu})$ dans $L_2(D; H)$ (ceci découle de (4) et la définition de $\|\cdot\|_1$).

A partir de cette remarque et la continuité des opérateurs $l_{1\mu}, l_{2\mu}$ de $\mathcal{D}(L_{\lambda, \mu})$ dans $H^1([0, T_2]; H)$, $H^1([0, T_1]; H)$ respectivement, on obtient

$$\|(L_{1, \mu} - L_{0, \mu})u\| \leq K_9 \|u\|_{1,1}, \quad \forall u \in \mathcal{D}(L_{\lambda, \mu}). \tag{94}$$

L'équation $\overline{L_{\lambda,\mu}}u = F$ s'écrit sous la forme

$$\overline{L_{\lambda,\mu}}u = \overline{L_{\lambda_0,\mu}}u + (\lambda - \lambda_0)\overline{(L_{1,\mu} - L_{0,\mu})}u = F. \quad (95)$$

Supposons qu'on a démontré que $\mathcal{R}(\overline{L_{\lambda,\mu}}) = E$ (le cas $\lambda_0 = 0$). On va démontrer que $\mathcal{R}(\overline{L_{\lambda,\mu}}) = E$ pour les λ au voisinage de λ_0 .

L'équation (95) est équivalente à

$$u + (\lambda - \lambda_0) \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} \overline{(L_{1,\mu} - L_{0,\mu})}u = \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} F. \quad (96)$$

D'après l'estimation (53) et l'inégalité (94), on a

$$\left\| \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} F \right\|_1 \leq \sqrt{S} \|F\|,$$

et

$$\begin{aligned} \left\| \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} \overline{(L_{1,\mu} - L_{0,\mu})}u \right\|_1 &\leq \sqrt{S} \left\| \overline{(L_{1,\mu} - L_{0,\mu})}u \right\| \\ &\leq \sqrt{S} K_9 \|u\|_1 = K_{10} \|u\|_1. \end{aligned} \quad (97)$$

Soit $\lambda : |\lambda - \lambda_0| \leq \rho < \frac{1}{K_{10}}$. Notons par $\Lambda = (\lambda - \lambda_0) \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} \overline{(L_{1,\mu} - L_{0,\mu})}$ et $g = \overline{(L_{\lambda_0,\mu})}^{-1} F$. L'équation (96) devient

$$u + \Lambda u = g. \quad (98)$$

On a $\|\Lambda\| = \sup_{D(\overline{L_{\lambda,\mu}})} \frac{\|\Lambda u\|_1}{\|u\|_1} < 1$, d'où l'opérateur $(I + \Lambda)$ est inversible, et la solution de l'équation (98) est donnée par la série de Neumann $u = \sum_{n=0}^{\infty} (-\Lambda)^n g$. Ce qui prouve que $\mathcal{R}(\overline{L_{\lambda,\mu}}) = E$, $\forall \lambda : |\lambda - \lambda_0| \leq \rho < \frac{1}{K_{10}}$.

En suite on pose $\lambda = \rho$ et on procède de la même manière, on obtient $\mathcal{R}(\overline{L_{\lambda,\mu}}) = E$, $\forall \lambda : 0 < \lambda \leq 2\rho$. En procédant de la même manière pas à pas, on obtient $\mathcal{R}(\overline{L_{\lambda,\mu}}) = E$ pour tout $\lambda \geq 0$. Ce qui achève la démonstration du théorème 3.1.1. \square

D'où le théorème suivant :

Théorème 3.1.2 *Pour tout élément $F = (f, \varphi, \psi) \in E$ il existe une et une seule solution forte généralisée $u = \overline{(L_{\lambda,\mu})}^{-1} F = \overline{(L_{\lambda,\mu}^{-1})} F$ du problème (1)-(2) et on a*

$$\|u\|_1^2 \leq S \|F\|^2,$$

où S est une constante positive indépendante de μ , λ , u et F .