

## TD 6 Ex 1

0) Le champ de vecteurs  $f$  étant complet, le flot associé  $\phi_t$  est défini pour tout temps.

Ainsi  $\forall x \in \mathbb{R}^m, \forall t, s \in \mathbb{R}, \phi_t \circ \phi_s(x) = \phi_{s+t}(x) \quad \textcircled{*}$

Soit  $x \in \mathbb{R}^m$ . Alors  $t \mapsto \phi_t(x) \in C^1$ , et on dérivait par rapport à  $s$  la relation  $\textcircled{*}$ , on a  $D\phi_t(\phi_s(x)) \cdot \left(\frac{d}{ds} \phi_s(x)\right) = \frac{d}{ds} \phi_{s+t}(x)$

On  $\frac{d}{ds} \phi_s(x) = f(\phi_s(x))$  et  $\frac{d}{ds} \phi_{s+t}(x) = f(\phi_{s+t}(x))$ , donc

$$D\phi_t(\phi_s(x)) \cdot f(\phi_s(x)) = f(\phi_{s+t}(x)).$$

Prend cette égalité on  $s=0$ , et utilisant  $\phi_0(x) = x$ , on obtient  $D\phi_t(x) \cdot f(x) = f(\phi_t(x))$ .

1) Soit  $u(t, x) = g(\phi_t(x))$ , où  $g \in C^1(\mathbb{R}^m)$   
 $f$  étant de classe  $C^1$ ,  $(t, x) \mapsto \phi_t(x) \in C^1(\mathbb{R} \times \mathbb{R}^m)$ , de même que  $u$ .

En dérivant par rapport à  $t$ , on a

$$\frac{\partial u}{\partial t}(t, x) = Dg(\phi_t(x)) \cdot \left(\frac{d}{dt} \phi_t(x)\right) = Dg(\phi_t(x)) \cdot f(\phi_t(x))$$

En différenciant par rapport à  $x$ , on obtient

$$D_x u(t, x) = D_g(\phi_t(x)) \circ D\phi_t(x),$$

ainsi  $\nabla_x u(t, x) \cdot f(x) = D_g(\phi_t(x)) \cdot (D\phi_t(x) \cdot f(x))$   $\hookrightarrow$  question 0)

$$= D_g(\phi_t(x)) \cdot f(\phi_t(x))$$

D'où  $\frac{\partial u}{\partial t}(t, x) = \nabla_x u(t, x) \cdot f(x)$  (1)

2) a) Calculons  $(u \circ \gamma)'(s) = Du(\gamma(s)) \cdot (\gamma'(s))$   $\hookrightarrow$  car  $\gamma'(s) = F(\gamma(s))$

$$= Du(\gamma(s)) \cdot (F(\gamma(s)))$$
$$= Du(\gamma(s)) \cdot (-1, f(\gamma(s)))$$

$\hookrightarrow$  où  $\gamma(s) = (t(s), \gamma(s))$

$$= -\frac{\partial u}{\partial t}(t(s), \gamma(s)) + \nabla_x u(t(s), \gamma(s)) \cdot f(\gamma(s))$$

d'après (1)  $\hookrightarrow$

$$= -\nabla_x u(t(s), \gamma(s)) \cdot f(\gamma(s)) + \nabla_x u(t(s), \gamma(s)) \cdot f(\gamma(s))$$
$$= 0$$

D'où  $u \circ \gamma$  est une fonction constante.

b) On a  $y'(s) = F(y(s)) = F(\tau(s), \gamma(s)) = (-1, f(\gamma(s)))$   
 $\parallel$   
 $(\tau'(s), \gamma'(s))$

d'où  $\begin{cases} \tau'(s) = -1 \\ \gamma'(s) = f(\gamma(s)) \end{cases}$

Ainsi posant  $y_0 = (\tau_0, \gamma_0) = y(0)$ , on a  $\begin{cases} \gamma'(s) = f(\gamma(s)) \\ \gamma(0) = \gamma_0 \end{cases}$ , de sorte que

$\gamma$  est le flot associé à  $f$ , de donnée initiale  $\gamma_0$ , donc  $\gamma(s) = \Phi_s(\gamma_0)$  et  $\gamma$  est définie sur  $\mathbb{R}$  car  $f$  est un champ de vecteurs complet.

De plus  $\tau(s) = \tau_0 - s$ , donc  $y(s) = (\tau_0 - s, \Phi_s(\gamma_0))$ ,  $\forall s \in \mathbb{R}$ .  
 Ainsi  $y(\tau_0) = (0, \Phi_{\tau_0}(\gamma_0))$ , qui appartient à l'hyperplan  $\tau = 0$ .

c) Soit  $t \in \mathbb{R}$ ,  $x \in \mathbb{R}^m$ .

Soit  $y$  la solution maximale au problème de Cauchy  $\begin{cases} y' = F(y) \\ y(0) = (t, x) \end{cases}$ .

Comme on l'a vu dans la question précédente,  $y$  est une solution globale, et  $y(t) = (0, \Phi_t(x))$ .

De plus,  $u \circ \gamma$  est constante d'après 2)a), donc

$$u(t, x) = u(\gamma(0)) = u(\gamma(t)), \text{ d'où } \boxed{u(t, x) = u(0, \phi_t(x))}.$$

Soit  $u_0$  une fonction de  $\mathbb{R}^m$  dans  $\mathbb{R}$ , et considérons  $u: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^m$  une solution de (1) tq  $u(0, x) = u_0(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}^m$ .

Alors on a vu que  $u(t, x) = u(0, \phi_t(x)) = u_0(\phi_t(x))$ , de sorte que  $u$  ne dépend que de la condition initiale  $u_0$ : **unicité**.

3) Soit  $u$  une solution de  $\frac{\partial u}{\partial t}(t, x) + a \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) = 0$  tq  $u(0, x) = g(x)$ .

Alors posant  $f(x) = -a$ ,  $u$  est solution de (1):

$$\frac{\partial u}{\partial t}(t, x) = \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) \cdot f(x).$$

D'après 2)c), on a  $u(t, x) = u(0, \phi_t(x)) = g(\phi_t(x))$ , où  $\phi_t$  est le flot associé à  $f$ , c'est-à-dire

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \phi(t, x) = -a \\ \phi(0, x) = x \end{cases}$$

donc  $\phi(t, x) = x - at$ . D'où  $\boxed{u(t, x) = g(x - at)}$ .