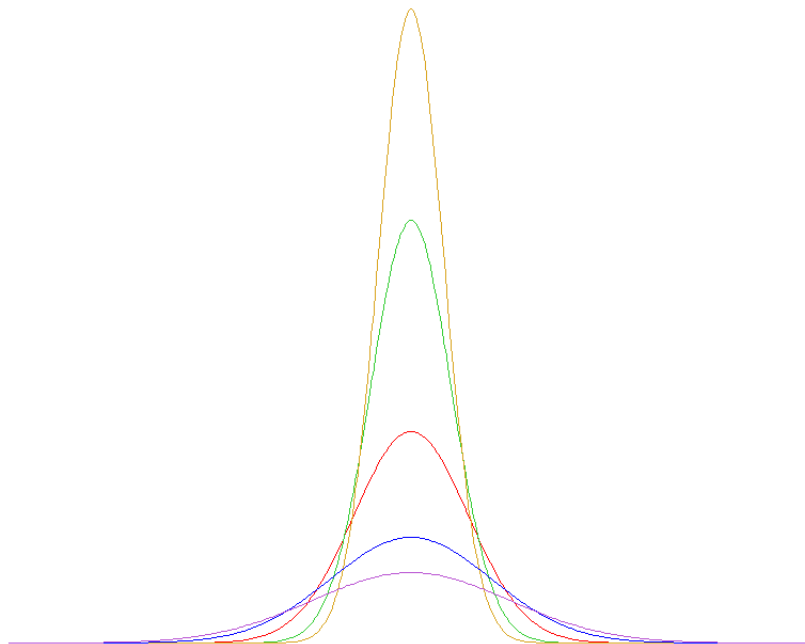

Théorie des distributions

H. Boumaza, T. Duyckaerts



Bibliographie

- [1] J.M. Bony, *Cours d'analyse, Théorie des distributions et analyse de Fourier*, Les éditions de l'Ecole Polytechnique, Ellipses.
- [2] G. Carlier, *Notes de cours : Analyse fonctionnelle*,
<https://www.ceremade.dauphine.fr/~carlier/poly2010.pdf>
- [3] J. Faraut, *Calcul intégral*, 2006, EDP Sciences.
- [4] F. Golse, *Notes de cours : Distributions, analyse de Fourier, équations aux dérivées partielles*, <http://www.cmls.polytechnique.fr/perso/golse/MAT431-10/POLY431.pdf>
- [5] L. Hörmander, *The Analysis of Linear Partial Differential Operators I*, Grundlehren der mathematischen Wissenschaften (256), Springer.
- [6] J.P. Marco et autres, *Mathématiques L3, Analyse*, Pearson Education France.
- [7] B. Simon et M. Reed, *Methods of modern mathematical physics. II. Fourier analysis, self-adjointness*, Academic Press, New York-London, 1975.
- [8] C. Zuily, *Éléments de distributions et d'équations aux dérivées partielles*, Sciences Sup, Dunod.

Table des matières

I	Notions de bases	1
1	Quelques rappels sur les fonctions intégrables	3
1.1	Théorème de convergence dominée	3
1.2	Intégrales à paramètre	4
1.3	Les espaces L^p	6
1.4	Théorème de Fubini	8
1.5	Théorème du changement de variable	8
2	Introduction à la théorie des distributions	11
2.1	Autour du Dirac	11
2.2	Notion de dérivée	12
2.3	Le peigne de Dirac	13
3	Fonctions test	15
3.1	Notations multi-indices	15
3.2	Formule de Taylor avec reste intégral	16
3.3	Fonctions de classe C^∞ à support compact	16
3.3.1	Support d'une fonction	16
3.3.2	Espace des fonctions test	17
3.3.3	Formule d'intégration par parties	18
3.3.4	Topologie de $C_K^\infty(\Omega)$ et de $C_0^\infty(\Omega)$	18
3.3.5	Fonctions "pic" et "plateau"	19
3.4	Densité par troncature et régularisation	20
3.4.1	Troncature	21
3.4.2	Produit de convolution	22
3.4.3	Régularisation	24
3.5	Application : Lemme de du Bois-Reymond	26
4	Distributions sur un ouvert de \mathbb{R}^d	27
4.1	Définitions	27
4.1.1	Définition fonctionnelle	27
4.1.2	Définition par l'ordre	28
4.1.3	Ordre d'une distribution	29
4.2	Premiers exemples	29
4.2.1	Distribution associée à une fonction L^1_{loc}	29
4.2.2	Distribution de Dirac	30
4.2.3	Distribution de Dirac dérivée	30
4.2.4	Mesures de Radon	31
4.2.5	Distributions positives	31
4.2.6	La valeur principale de $\frac{1}{x}$	31

4.2.7	Partie finie de x^a	33
4.2.8	Un exemple de distribution d'ordre infini	34
4.3	Convergence des suites de distributions	34
5	Opérations sur les distributions	37
5.1	Majoration de la norme d'un produit de fonctions	37
5.2	Multiplication par une fonction C^∞	37
5.3	Les équations $xT = 0$, $xT = 1$ et $xT = S$	39
5.4	Dérivation d'une distribution	41
5.5	L'équation $T' = 0$	43
5.6	Formule des sauts en dimension 1	44
6	Support d'une distribution	47
6.1	Partitions de l'unité	47
6.2	Restriction à un ouvert	48
6.3	Support d'une distribution	49
6.4	Distributions à support compact	51
6.5	Distributions à support ponctuel	53
A	Mesure et intégrale de Lebesgue	55
A.1	Mesure de Lebesgue sur \mathbb{R}^d	55
A.1.1	Ensembles mesurables et mesure de Lebesgue	55
A.1.2	Espaces mesurés et applications mesurables	57
A.2	Intégrale de Lebesgue sur \mathbb{R}^d	58
B	Quelques notations	61

Première partie

Notions de bases

Chapitre 1

Quelques rappels sur les fonctions intégrables

Ce chapitre rappelle les résultats de théorie de l'intégration sur \mathbb{R}^d que nous utiliserons systématiquement. Le cadre général est celui de l'intégrale de Lebesgue sur \mathbb{R}^d , qui est supposée connue, ainsi que les notions d'espaces mesurés, de mesure, d'ensemble et de fonction mesurables. On renvoie le lecteur qui voudra réviser ces notions à l'appendice A et à [3, 6].

Les preuves sont omises. Le lecteur pourra consulter [3, 6].

1.1 Théorème de convergence dominée

Nous présentons le théorème de convergence dominée ou TCD en abrégé. Ce théorème affirme que $\int \lim_{n \rightarrow +\infty} f_n = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int f_n$ lorsque $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite simplement convergente de fonctions intégrables dominée par une fonction positive intégrable g au sens suivant : $|f_n| \leq g$ pour tout n . Le fait qu'il suffise d'avoir une convergence simple de la suite $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ vers f est un grand progrès par rapport aux énoncés qui peuvent être rencontrés dans le cadre de l'intégrale de Riemann. D'une manière générale, le théorème de convergence dominée est, comme nous le verrons, d'une grande utilité pratique.

Théorème 1.1.1 (Théorème de convergence dominée). *Soit $(f_n : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{C})_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de fonctions intégrables. On suppose que*

- (i) *il existe une fonction $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{C}$ telle que la suite $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge simplement vers f presque partout sur \mathbb{R}^d ;*
- (ii) *il existe une fonction $g : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty[$ intégrable telle que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $|f_n| \leq g$ presque partout sur \mathbb{R}^d .*

Alors la fonction f est intégrable sur \mathbb{R}^d et on a

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}^d} |f - f_n| = 0 \quad \text{et} \quad \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}^d} f_n = \int_{\mathbb{R}^d} \lim_{n \rightarrow +\infty} f_n = \int_{\mathbb{R}^d} f.$$

Dans la pratique, la fonction f est souvent *définie* presque partout par $f(x) = \lim_{n \rightarrow +\infty} f_n(x)$ et prolongée arbitrairement à \mathbb{R}^d . La fonction $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{C}$ est mesurable comme limite simple presque partout d'une suite de fonctions mesurables. Le fait qu'il soit suffisant, dans l'énoncé du TCD, d'avoir une convergence simple presque partout et une domination presque partout est typique des théorèmes d'interversion limite-intégrale dans le cadre de l'intégrale de Lebesgue.

Exemple 1.1.2. Soit $f \in L^1(\mathbb{R}^d)$. Alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\{|x| \leq n\}} f(x) dx = \int_{\mathbb{R}^d} f(x) dx.$$

En effet, on applique le théorème de convergence dominée à $f_n(x) = \mathbb{1}_{\{|x| \leq n\}} f$.

Exemple 1.1.3. Déterminons la limite lorsque n tend vers l'infini de la suite :

$$\forall n \geq 1, u_n = \int_0^{\sqrt{n}} \left(1 - \frac{t^2}{n}\right)^n dt.$$

On a :

$$\forall n \geq 1, u_n = \int_{\mathbb{R}} \mathbb{1}_{[0, \sqrt{n}]}(t) \left(1 - \frac{t^2}{n}\right)^n dt$$

et on pose pour tout $t \in \mathbb{R}$, $f_n(t) = \mathbb{1}_{[0, \sqrt{n}]}(t) \left(1 - \frac{t^2}{n}\right)^n$. Alors pour tout $t \in \mathbb{R}$ fixé, $f_n(t)$ tend vers $e^{-t^2} \mathbb{1}_{[0, +\infty[}(t)$ lorsque n tend vers $+\infty$. De plus, pour tout $n \geq 1$ et tout $t \in \mathbb{R}$, $1 - \frac{t^2}{n} \leq e^{-\frac{t^2}{n}}$, d'où

$$\forall t \in \mathbb{R}, \forall n \geq 1, |f_n(t)| \leq e^{-t^2}$$

qui est indépendante de n et intégrable sur \mathbb{R} . Donc, on peut appliquer le TCD à $(f_n)_{n \geq 1}$ pour obtenir

$$\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \int_{\mathbb{R}} \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(t) dt = \int_0^{+\infty} e^{-t^2} dt.$$

Nous verrons plus loin un calcul de $\int_0^{\infty} e^{-t^2} dt$ (qui vaut $\frac{\sqrt{\pi}}{2}$).

1.2 Intégrales à paramètre

Le théorème de convergence dominée implique les théorèmes suivants sur les intégrales à paramètres.

Théorème 1.2.1 (Continuité sous le signe \int). Soit \mathcal{O} un ouvert de \mathbb{R}^p , $a \in \mathcal{O}$ et Ω un ouvert de \mathbb{R}^d . On considère une fonction f de $\mathcal{O} \times \Omega$ dans \mathbb{C} qui vérifie les conditions suivantes :

1. Pour tout $x \in \mathcal{O}$, l'application partielle $f_x : y \mapsto f(x, y)$ est mesurable.
2. Pour presque tout $y \in \Omega$, l'application partielle $x \mapsto f(x, y)$ est continue au point a .
3. Il existe une fonction $g \in \mathcal{L}^1(\Omega)$ telle que $|f(x, y)| \leq g(y)$, pour tout $x \in \mathcal{O}$ et pour presque tout $y \in \Omega$.

Alors il est possible de définir une application $F : \mathcal{O} \rightarrow \mathbb{C}$ par $F(x) = \int_{\mathbb{R}^d} f(x, y) dy$, et F est continue au point a .

Le lecteur peu au fait des subtilités de la théorie de la mesure ne doit pas être effrayé par l'hypothèse 2. Rappelons que les fonctions continues et continues par morceaux sont mesurables : dans ce cours, presque tous les exemples de fonctions mesurables seront de cette forme.

Exemple 1.2.2. (Transformée de Fourier). Soit $g \in \mathcal{L}^1(\mathbb{R}^d)$. On pose, pour $x \in \mathbb{R}^d$,

$$\hat{g}(x) = \int_{\mathbb{R}^d} g(y) e^{-i(x|y)} dy,$$

où $(x|y)$ est le produit scalaire euclidien de x et y . Alors \hat{g} est continue sur \mathbb{R}^d .

Après la continuité, nous étudions la dérivabilité d'une fonction définie par une intégrale.

Théorème 1.2.3 (Dérivabilité sous le signe \int). Soit \mathcal{O} un ouvert de \mathbb{R}^p et Ω un ouvert de \mathbb{R}^d . On considère une fonction f de $\mathcal{O} \times \Omega$ dans \mathbb{C} qui vérifie les conditions suivantes :

1. Pour tout $x \in \mathcal{O}$, l'application partielle $f_x : y \mapsto f(x, y)$ est intégrable sur Ω .
2. Pour presque tout $y \in \Omega$, l'application partielle $f_y : x \mapsto f(x, y)$ est de classe C^1 sur \mathcal{O} .
3. Il existe une fonction $g \in \mathcal{L}^1(\Omega)$ telle que

$$\forall i \in \{1, \dots, p\}, \left| \frac{\partial f}{\partial x_i}(x, y) \right| \leq g(y)$$

pour tout $x \in \mathcal{O}$ et pour presque tout $y \in \Omega$.

Alors il est possible de définir une fonction $F : \mathcal{O} \rightarrow \mathbb{C}$ par $F(x) = \int_{\Omega} f(x, y) dy$. Cette fonction est de classe C^1 dans \mathcal{O} , et ses dérivées partielles sont données par

$$\frac{\partial F}{\partial x_i}(x) = \int_{\Omega} \frac{\partial f}{\partial x_i}(x, y) dy.$$

Joint au théorème de continuité précédent, le théorème de dérivation permet de montrer qu'une fonction est de classe C^1 .

Exemple 1.2.4. On pose, pour $t \in \mathbb{R}$, $G(x) = \int_0^1 e^{tx} dt$. Alors G est dérivable sur \mathbb{R} et

$$G'(x) = \int_0^1 t^2 e^{tx} dt.$$

Exemple 1.2.5. Soit $g \in \mathcal{L}^1(\mathbb{R}^d)$, tel que $\int_{\mathbb{R}^d} |y| |g(y)| dy < \infty$. Alors la transformée de Fourier \hat{g} de g , définie dans l'exemple 1.2.2, est de classe C^1 et

$$\hat{g}'(x) = -i \int_{\mathbb{R}^d} y g(y) e^{-i(x|y)} dy.$$

Exemple 1.2.6. (Transformée de Laplace). Soit $f : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction intégrable. On appelle transformée de Laplace de f la fonction définie sur \mathbb{R}_+ par

$$F : x \mapsto \int_0^{\infty} e^{-tx} f(t) dt.$$

On montre que F est bien définie et continue sur \mathbb{R}_+ , de classe C^1 sur \mathbb{R}_+^* et que sa limite en $+\infty$ est nulle.

Remarque 1.2.7. Le théorème 1.2.3 admet une généralisation aux dérivées d'ordre supérieures. Il faut pour cela remplacer C^1 par C^m dans l'hypothèse 2 du théorème, et remplacer la borne de l'hypothèse 3 par une borne sur les dérivées d'ordre m . Ainsi, les fonctions des deux exemples précédents sont de classe C^∞ et on peut calculer leurs dérivées successives en dérivant par rapport à x sous le signe intégral.

Nous sommes souvent amenés à démontrer la continuité ou la dérivabilité d'une fonction F définie par une intégrale sur un intervalle ouvert I . Il arrive alors, comme c'est le cas pour démontrer la dérivabilité de la transformée de Laplace, que l'hypothèse de domination nécessaire à l'application d'un théorème de régularité sous le signe \int ne soit pas vraie sur tout l'intervalle I , mais seulement sur des sous-intervalles de I . Dans ce cas, on utilise le fait que la régularité d'une fonction (sa continuité ou sa dérivabilité) est une notion locale. En effet, si une fonction est régulière au voisinage d'un point, elle l'est aussi en ce point. Si on veut démontrer la régularité de F en tout point de I , on commence par fixer un point $a \in I$. Alors, comme I est

ouvert, a possède un voisinage $]a, \beta[$ contenu dans I , voisinage sur lequel on peut tenter de démontrer l'hypothèse de domination voulue. Si cela est possible, les théorèmes de régularité sous le signe \int s'appliquent et on démontre que F est régulière sur $]a, \beta[$. En particulier, F est régulière en a . Le point a étant quelconque dans I , F est régulière sur I .

Pour étudier des limites aux bords de l'intervalle ouvert où les théorèmes de régularité sous le signe \int ne s'appliquent pas, comme la limite en $+\infty$ de la transformée de Laplace, on applique directement le théorème de convergence dominée ou celui de convergence monotone. On utilise pour cela la caractérisation séquentielle des limites.

Exemple 1.2.8. *Etudions la transformée de Laplace de la fonction $t \mapsto \frac{1}{1+t^2}$. Soit $f : (x, t) \mapsto \frac{e^{-xt}}{1+t^2}$ définie sur $]0, +\infty[\times]0, +\infty[$. Pour tout $x > 0$, $t \mapsto f(x, t)$ est continue sur $]0, +\infty[$ et intégrable car*

$$|f(x, t)| \leq \frac{1}{1+t^2}.$$

Pour tout $t \geq 0$, la fonction $x \mapsto f(x, t)$ est de classe C^∞ sur $]0, +\infty[$ et

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, t) = -t \frac{e^{-xt}}{1+t^2}, \quad \text{et} \quad \forall n \geq 1, \quad \frac{\partial^n f}{\partial x^n}(x, t) = (-1)^n t^n \frac{e^{-xt}}{1+t^2}.$$

Alors, pour tout $n \geq 1$, la fonction $\frac{\partial^n f}{\partial x^n}$ est continue en x et intégrable en t et on a, si $a > 0$,

$$\forall x \geq a, \forall t \geq 0, \quad \left| \frac{\partial^n f}{\partial x^n}(x, t) \right| \leq t^n e^{-at}$$

qui est indépendante de x et intégrable sur $]0, +\infty[$. Donc, par le théorème de dérivabilité sous le signe intégrale, on en déduit que

$$F : x \mapsto \int_0^\infty \frac{e^{-xt}}{1+t^2} dt$$

est de classe C^∞ sur $[a, +\infty[$. Soit $x_0 > 0$. Il existe $a > 0$ tel que $x_0 \in [a, +\infty[$. Comme F est de classe C^∞ sur $[a, +\infty[$, elle l'est en x_0 . Cela étant vrai pour tout $x_0 > 0$, F est de classe C^∞ sur $]0, +\infty[$.

On remarque que l'on a de plus $F''(x) + F(x) = \frac{1}{x}$ pour tout $x > 0$ et on a

$$|F(x)| \leq \int_0^{+\infty} e^{-xt} dt = \frac{1}{x}$$

qui tend vers 0 lorsque x tend vers $+\infty$.

1.3 Les espaces L^p

On fixe ici un ouvert Ω de \mathbb{R}^d .

Soit $p \in [1, \infty)$. On note $\mathcal{L}^p(\Omega)$ l'ensemble des fonctions f , mesurables de Ω dans \mathbb{C} , qui vérifient

$$\int_\Omega |f(x)|^p dx < +\infty.$$

Exercice 1.3.1. *Soit*

$$f(x) = \begin{cases} \frac{1}{x^2 + \sqrt{x}} & \text{si } x > 0 \\ 0 & \text{si } x \leq 0, \end{cases}$$

et $p \geq 1$. Montrer que $f \in \mathcal{L}^p(\mathbb{R}) \iff p < 2$.

On appelle espace $L^p(\Omega)$ l'espace des classes de fonctions égales presque partout qui sont dans $\mathcal{L}^p(\Omega)$. Plus précisément, on définit la relation d'équivalence \sim sur $\mathcal{L}^p(\Omega)$ par :

$$f \sim g \Leftrightarrow f = g \text{ p.p.}$$

et on définit $L^p(\Omega) = \mathcal{L}^p(\Omega) / \sim$. On identifie ensuite la classe d'équivalence de $f \in \mathcal{L}^p(\Omega)$ qui est un élément de $L^p(\Omega)$ avec son représentant f .

Pour $f \in L^p(\Omega)$, on pose

$$\|f\|_p = \left(\int_{\Omega} |f(x)|^p dx \right)^{\frac{1}{p}}.$$

Alors, si $p \in [1, \infty[$, $\|\cdot\|_p$ est une norme sur $L^p(\Omega)$ pour lequel cet espace est complet.

On définit également les espaces \mathcal{L}^∞ et L^∞ comme suit. L'espace $\mathcal{L}^\infty(\Omega)$ est l'espace vectoriel des fonctions essentiellement bornées sur Ω , c'est à dire des fonctions mesurables telles qu'il existe $M > 0$ tel que $\{x \in \Omega : |f(x)| > M\}$ est de mesure nulle. La borne inférieure de tous les M vérifiant cette propriété est notée $\|f\|_\infty$. On définit ensuite

$$L^\infty(\Omega) = \mathcal{L}^\infty(\Omega) / \sim,$$

en identifiant les fonctions essentiellement bornées qui sont égales presque partout.

Dans les espaces L^p ($1 \leq p < +\infty$) on a un théorème de convergence dominée en remplaçant "intégrable" par $g \in L^p$ et la convergence a alors lieu dans L^p .

Proposition 1.3.2 (Inégalité de Hölder). Soient f et g deux fonctions mesurables de Ω dans $[0, +\infty]$. Alors, pour tout $p \geq 1$, si q est l'exposant conjugué de p , i.e. le réel tel que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$,

$$\int_{\Omega} f(x)g(x)dx \leq \left(\int_{\Omega} f^p(x)dx \right)^{\frac{1}{p}} \left(\int_{\Omega} g^q(x)dx \right)^{\frac{1}{q}} \leq +\infty.$$

Si le second membre est fini, l'égalité a lieu si et seulement s'il existe deux réels γ et δ , non tous deux nuls, tels que l'égalité $\gamma f^p(x) = \delta g^q(x)$ ait lieu presque partout.

Corollaire 1.3.3. Soient p et q deux exposants conjugués. Si $f \in L^p(\Omega)$ et $g \in L^q(\Omega)$, le produit fg est dans $L^1(\Omega)$, et

$$\|fg\|_1 \leq \|f\|_p \|g\|_q.$$

Exemple 1.3.4. Supposons Ω de mesure de Lebesgue fini. Soit $(p, r) \in [1, \infty]^2$ avec $p < r$. Alors

$$L^r(\Omega) \subset L^p(\Omega).$$

En effet, si $f \in L^r(\Omega)$, on écrit $|f|^p = \mathbf{1}_{\Omega} |f|^p$. Donc

$$\int_{\Omega} |f(x)|^p dx = \| |f|^p \|_1 \leq \| |f|^p \|_{\frac{r}{p}} \| \mathbf{1}_{\Omega} \|_q,$$

où q est l'exposant conjugué de $\frac{r}{p}$: $\frac{1}{p} + \frac{p}{r} = 1$. Or, puisque Ω est de mesure finie,

$$\int \mathbf{1}_{\Omega}^q(x) dx = |\Omega|,$$

où $|\Omega|$ est la mesure de Lebesgue de Ω et donc $\mathbf{1}_{\Omega} \in L^q$ avec $\| \mathbf{1}_{\Omega} \|_q = |\Omega|^{1/q}$. Finalement, on obtient que $f \in L^p(\Omega)$ et

$$\|f\|_p \leq \|f\|_r |\Omega|^{\frac{1}{pq}} = \|f\|_r |\Omega|^{\frac{1}{p} - \frac{1}{r}}.$$

On définit maintenant les espaces $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ qui joueront un rôle important dans la théorie des distributions :

Définition 1.3.5. Soit $p \in [1, \infty]$. Une fonction mesurable f sur Ω est un élément de $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ quand pour tout compact $K \subset \Omega$, $\mathbb{1}_K f \in L^p(\Omega)$.

Exemple 1.3.6. La fonction $x \mapsto 1/x$ est un élément de $L^p_{\text{loc}}(]0, +\infty[)$ pour tout $p \in [1, \infty]$, mais pas de $L^1(]0, +\infty[)$.

On vérifie facilement que $L^p_{\text{loc}}(\Omega) \subset L^q_{\text{loc}}(\Omega)$ quand $p > q$.

Il n'existe pas de norme $\|\cdot\|$ sur $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ tel que $(L^p_{\text{loc}}(\Omega), \|\cdot\|)$ est un espace de Banach. On peut en revanche définir une notion de convergence sur L^p_{loc} .

Définition 1.3.7. Soit $(f_n)_n$ une suite de $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$, et $f \in L^p_{\text{loc}}(\Omega)$. On dit que $(f_n)_n$ tend vers f dans $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ (ou que cette suite converge localement dans L^p vers f), quand pour tout compact K de Ω , $(\mathbb{1}_K f_n)_n$ converge vers $\mathbb{1}_K f$ dans $L^p(\Omega)$ quand $n \rightarrow \infty$.

Exemple 1.3.8. Soit, pour $x > 0$,

$$f_n(x) = \frac{1}{x + 1/n}, \quad f(x) = \frac{1}{x}.$$

Alors pour tout $p \in [1, \infty]$, $(f_n)_n$ tend vers f dans $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$.

1.4 Théorème de Fubini

Lorsque l'on calcule l'intégrale d'une fonction $f : \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{C}$ de plusieurs variables, le premier outil auquel on doit penser est le théorème de Fubini. Celui s'énonce sous la forme suivante :

Théorème 1.4.1. Soit $f \in L^1(\mathbb{R}^{d+p})$. Alors les fonctions suivantes sont définies presque partout

$$x \mapsto \int_{\mathbb{R}^p} f(x, y) dy \quad \text{et} \quad y \mapsto \int_{\mathbb{R}^d} f(x, y) dx$$

et sont respectivement dans $L^1(\mathbb{R}^d)$ et $L^1(\mathbb{R}^p)$. De plus, on a la relation :

$$\int_{\mathbb{R}^{d+p}} f(x, y) dx dy = \int_{\mathbb{R}^d} \left(\int_{\mathbb{R}^p} f(x, y) dy \right) dx = \int_{\mathbb{R}^p} \left(\int_{\mathbb{R}^d} f(x, y) dx \right) dy. \quad (1.1)$$

Une variante de ce théorème, le théorème de Fubini-Tonelli, concerne les fonctions positives :

Théorème 1.4.2. Soit f mesurable sur \mathbb{R}^{d+p} , à valeurs dans $[0, \infty]$. Alors

$$x \mapsto \int_{\mathbb{R}^p} f(x, y) dy \quad \text{et} \quad y \mapsto \int_{\mathbb{R}^d} f(x, y) dx$$

sont mesurables presque partout et les égalités (1.1) sont vérifiées.

1.5 Théorème du changement de variable

L'autre outil essentiel permettant de calculer une intégrale est le théorème de changement de variable.

On note pour φ une fonction différentiable sur un ouvert U de \mathbb{R}^d et pour $x \in U$, la Jacobienne de φ en x par $J_\varphi(x)$. C'est la matrice de la différentielle de φ au point x dans la base canonique de \mathbb{R}^d .

Théorème 1.5.1. Soit $\varphi : U \rightarrow V = \varphi(U)$ un C^1 -difféomorphisme entre deux ouverts de \mathbb{R}^d . Alors,

1. Pour toute fonction g mesurable et positive, $g : \varphi(U) \rightarrow [0, +\infty]$,

$$\int_{\varphi(U)} g(x) dx = \int_U g(\varphi(x)) |\det(J_\varphi(x))| dx.$$

2. De plus, une fonction mesurable $f : \varphi(U) \rightarrow \mathbb{C}$ est intégrable sur $\varphi(U)$ si et seulement si $(f \circ \varphi) |\det(J_\varphi(\cdot))|$ est intégrable sur U et on a

$$\int_{\varphi(U)} f(x) dx = \int_U f(\varphi(x)) |\det(J_\varphi(x))| dx.$$

Exemple 1.5.2. Soit $f \in L^1(\mathbb{R}^d)$ et $\lambda > 0$. Alors

$$\int_{\mathbb{R}^d} f(\lambda x) dx = \lambda^{-d} \int_{\mathbb{R}^d} f(y) dy.$$

Les changements de variable qui interviennent le plus souvent sont les changements en polaire et les changements de variable linéaires.

Pour le changement de variables en coordonnées polaire on a :

$$\int_{\mathbb{R}^2} f(x, y) dx dy = \int_{]0, 2\pi[\times]0, +\infty[} f(r \cos(\theta), r \sin(\theta)) r dr d\theta.$$

En effet, le changement en polaire en dimension 2 est donné par le difféomorphisme $\varphi : (r, \theta) \mapsto (r \cos(\theta), r \sin(\theta))$ dont le Jacobien en tout point est donné par :

$$J_\varphi(r, \theta) = \begin{vmatrix} \cos(\theta) & -r \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & r \cos(\theta) \end{vmatrix} = r.$$

On remarquera que J_φ n'est un difféomorphisme de $(0, 2\pi) \times]0, \infty[$ dans \mathbb{R}^2 , mais un difféomorphisme de $(0, 2\pi) \times]0, \infty[$ dans $\mathbb{R}^2 \setminus \{(x, 0), x \geq 0\}$. En pratique, cela ne pose pas de problème, l'ensemble $\{(x, 0), x \geq 0\}$ étant de mesure de Lebesgue nulle.

Il existe des variantes de ce changement de variable en coordonnées supérieures (coordonnées sphériques).

Exemple 1.5.3. Calculons l'intégrale gaussienne : $I = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-x^2} dx$. Pour cela on commence par utiliser Fubini pour justifier que

$$I^2 = \int_{\mathbb{R}^2} e^{-(x^2+y^2)} dx dy.$$

Puis on effectue un changement de variables en coordonnées polaires :

$$I^2 = \int_0^{2\pi} \int_0^\infty e^{-r^2} r dr d\theta = 2\pi \left[-\frac{1}{2} e^{-r^2} \right]_0^\infty = 2\pi \times \frac{1}{2} = \pi.$$

Donc : $I = \sqrt{\pi}$.

Exemple 1.5.4. Soit $\alpha \in \mathbb{R}$. Alors,

1. $\int_{B(0,1)} \frac{1}{\|x\|^\alpha} dx$ est convergente si et seulement si $\alpha < d$.
2. $\int_{\mathbb{R}^d \setminus B(0,1)} \frac{1}{\|x\|^\alpha} dx$ est convergente si et seulement si $\alpha > d$.

En effet, il suffit d'effectuer un changement de variables en polaires pour se ramener au cas du critère de Riemann en dimension 1. On a alors, avec $dx = r^{d-1} dr d\theta$,

$$\int_{B(0,1)} \frac{1}{\|x\|^\alpha} dx = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \frac{1}{r^\alpha} r^{d-1} dr d\theta.$$

La convergence de cette intégrale revient donc à celle de $\int_0^1 \frac{1}{r^{\alpha+1-d}} dr$ et par le critère de Riemann, elle converge si et seulement si $\alpha + 1 - d < 1$ donc $\alpha < d$. Idem pour l'autre cas.

Lorsque l'on utilise Fubini ou le changement de variable on procède en général en deux temps : on applique le théorème de Fubini-Tonelli à $|f|$ pour justifier de l'intégrabilité puis on utilise à nouveau le théorème pour faire le calcul effectif de l'intégrale. Rappelons aussi que ces théorèmes, tout comme la formule d'intégration par parties, ne permettent pas de calculer directement une intégrale en général (sauf cas particuliers) mais permettent juste de se ramener à un calcul de primitive usuelle.

Pour l'ensemble des démonstrations et plus de précisions sur la théorie de l'intégrale de Lebesgue, nous renvoyons à [3, 6].

Chapitre 2

Introduction à la théorie des distributions

On introduit ici quelques notions et idées de la théorie de distribution, sans donner de définition rigoureuse. Le but est de motiver la théorie des distributions proprement dite qui sera définie et étudiée dans les chapitres suivants.

2.1 Autour du Dirac

Il est parfois utile, dans la résolution de certains problèmes de la Physique, de considérer des objets, appelés couramment par abus de langage “fonctions”, mais mal définies comme représentations ponctuelles. L'exemple le plus célèbre en est l'impulsion de Dirac, qui, si elle est considérée comme une fonction, est “nulle en dehors de 0, infinie en 0”.

Il est clair cette définition de l'impulsion de Dirac n'est pas complète, car elle ne permet pas de définir cet objet de manière unique. En effet, si δ_0 est “nulle en dehors de 0, infinie en 0”, il en est de même de n'importe quel multiple positif de δ_0 (par exemple $2\delta_0$). Pour pallier ce manque d'unicité, on introduit la condition supplémentaire que “l'intégrale de δ_0 sur \mathbb{R} vaut 1”.

Une première tentative, simpliste, de définir de δ_0 serait de considérer δ_0 comme une fonction de \mathbb{R} dans $[0, \infty]$, en posant $\delta(x) = 0$ si $x \neq 0$ et $\delta(0) = \infty$. Une telle fonction est nulle presque partout et s'identifie donc, dans n'importe quel espace L^p , à la fonction 0. On ne peut donc pas considérer rigoureusement δ_0 comme une fonction sur \mathbb{R} .

On va plutôt envisager δ_0 comme une limite de fonction. Considérons, pour tout $\varepsilon > 0$, la fonction, ϕ_ε définie sur \mathbb{R}

$$\phi_\varepsilon(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } |x| \geq \varepsilon \\ \frac{1}{\varepsilon^2}(\varepsilon - |x|) & \text{si } |x| < \varepsilon. \end{cases} \quad (2.1)$$

On vérifie facilement :

$$\int \phi_\varepsilon(x) dx, \quad |x| \geq |\varepsilon| \implies \phi_\varepsilon(x) = 0$$

et

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \phi_\varepsilon(0) = +\infty.$$

En passant formellement à la limite quand $\varepsilon \rightarrow 0$, on obtient un objet ayant les propriétés voulues. On a donc envie de définir δ_0 comme la limite de ϕ_ε quand $\varepsilon \rightarrow 0$. On remarque que $\varepsilon \rightarrow 0$, ϕ_ε tend vers 0 simplement sur \mathbb{R}^* , mais que cette convergence n'a pas lieu dans L^1 ou d'autres espaces de fonctions usuelles.

Pour donner un sens à la limite de ϕ_ε , on va introduire l'idée centrale de la théorie des distributions, proche de la notion “d'observables” de la mécanique quantique : on considère ϕ_ε

non pas comme une fonction, mais comme un opérateur sur un espace de fonctions (appelé *fonctions test*) défini par la formule :

$$\chi \mapsto \int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x)\chi(x)dx.$$

Soit donc χ une fonction sur \mathbb{R} . Alors

$$\int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x)\chi(x)dx = \chi(0) \int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x)dx + \int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x) (\chi(x) - \chi(0)) dx.$$

On a $\int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x)dx = 0$ et en utilisant cette propriété et la positivité de ϕ_{ε} ,

$$\left| \int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x) (\chi(x) - \chi(0)) dx \right| \leq \sup_{-\varepsilon \leq x \leq \varepsilon} (\chi(x) - \chi(0)).$$

Par continuité de χ en 0, cette dernière quantité tend vers 0 quand $\varepsilon \rightarrow 0$. On en déduit :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}} \phi_{\varepsilon}(x)\chi(x)dx = \chi(0).$$

On peut donc voir l'impulsion de Dirac comme l'application qui a une fonction χ associe $\chi(0)$. Nous connaissons déjà un tel objet : c'est la mesure discrète chargeant 0 définie dans l'appendice (cf exemple A.1.8). L'impulsion de Dirac est d'ailleurs souvent appelé "mesure de Dirac". L'intérêt de la théorie des distributions est d'introduire un cadre général regroupant les fonctions (c'est à dire les éléments de L^1_{loc}), les mesures, et des objets plus généraux. Un des buts principaux de cette théorie est de pouvoir étendre la dérivée des fonctions dérivables à toutes les distributions, et en particulier de donner un sens aux dérivées des fonctions qui ne sont pas dérivables au sens classique. Nous allons maintenant donner quelques exemples illustrant (là encore, sans la définir rigoureusement) cette notion de dérivée généralisée.

2.2 Notion de dérivée

Etudions le cas de la fonction de Heaviside, notée ici H , égale à 1 pour $x > 0$ et à 0 pour $x < 0$. Quel serait le candidat pour cette dérivée? On voit que, pour $x_0 \neq 0$, le taux d'accroissement est nul dès que $h < |x_0|$, et pour $x_0 = 0$, ce taux d'accroissement est $\frac{1}{2|h|}$. Il tend ainsi vers $+\infty$ quand h tend vers 0. De plus, formellement :

$$\int_{-A}^{+A} H'(x) dx = H(A) - H(-A) = 1,$$

et donc (en passant à la limite $A \rightarrow \infty$),

$$\int_{-\infty}^{+\infty} H'(x) dx = 1.$$

Un candidat souhaitable pourrait être la distribution de Dirac.

Les opérations classiques sur cette classe d'objets doivent être encore valables, donc on veut pouvoir calculer les dérivées de la fonction de Heaviside en calculant la dérivée de fonctions qui l'approchent. Un exemple de suite de fonctions approchant H est donné par

$$H_{\varepsilon}(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < -\varepsilon \\ \frac{(\varepsilon+x)^2}{2\varepsilon^2} & \text{si } -\varepsilon \leq x \leq 0 \\ 1 - \frac{(\varepsilon-x)^2}{2\varepsilon^2} & \text{si } 0 \leq x \leq \varepsilon \\ 1 & \text{si } x > \varepsilon \end{cases}$$

Cette fonction admet pour dérivée ϕ_ε . Elle est donc de classe C^1 et de plus, H_ε tend vers H au sens L^1 car on trouve que $\int |H_\varepsilon - H| dx = \frac{\varepsilon}{2}$.

On a une convergence simple vers H , mais la convergence au sens de la norme du sup n'est pas assurée. En effet, on a

$$\sup_{x \in \mathbb{R}} |H_\varepsilon(x) - H(x)| = \frac{1}{2}.$$

D'après l'analyse faite précédemment sur la famille $(\phi_\varepsilon)_{\varepsilon > 0}$ on constate que, pour tout χ continue et bornée sur \mathbb{R} , on a

$$\int_{\mathbb{R}} H'(x) \chi(x) dx = \int_{\mathbb{R}} (H_\varepsilon)'(x) \chi(x) dx = \int_{\mathbb{R}} \phi_\varepsilon(x) \chi(x) dx \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} \chi(0).$$

On peut donc considérer que la dérivée de H est l'impulsion de Dirac en 0. Cela sera formalisé au chapitre 5.

On peut à présent effectuer la même analyse que celles faite sur les fonctions ϕ_ε sur les fonctions dérivées de ϕ_ε . Nous essayons donc de construire une dérivée de l'impulsion de Dirac en 0. Considérons la fonction ϕ'_ε . C'est une fonction constante par morceaux, valant ε^{-2} pour $-\varepsilon < x < 0$, et $-\varepsilon^{-2}$ lorsque $0 < x < \varepsilon$. Comme précédemment, on calcule $\int_{\mathbb{R}} \phi'_\varepsilon(x) \chi(x) dx$ pour χ continue et bornée sur \mathbb{R} . On trouve

$$\int_{\mathbb{R}} \phi'_\varepsilon(x) \chi(x) dx = \int_{-\varepsilon}^0 \frac{\chi(x)}{\varepsilon^2} dx - \int_0^\varepsilon \frac{\chi(x)}{\varepsilon^2} dx = - \int_0^1 \frac{\chi(\varepsilon t) - \chi(-\varepsilon t)}{\varepsilon} dt \quad \text{avec } x = \varepsilon t.$$

Sans hypothèse supplémentaire sur χ , on ne peut pas aller plus loin dans l'étude de la limite lorsque ε tend vers 0. On suppose que χ est dérivable en 0, plus précisément de classe C^1 . Alors, une formule de Taylor avec reste intégral donne $\chi(\pm \varepsilon t) = \chi(0) \pm \varepsilon t \int_0^1 \chi'(\pm \varepsilon t \theta) d\theta$, ce qui donne

$$\int_{-\varepsilon}^0 \frac{\chi(x)}{\varepsilon^2} dx - \int_0^\varepsilon \frac{\chi(x)}{\varepsilon^2} dx = - \int_0^1 t \left[\int_0^1 \chi'(\varepsilon t \theta) d\theta + \int_0^1 \chi'(-\varepsilon t \theta) d\theta \right] dt.$$

Une application de la convergence dominée (Théorème 1.1.1) prouve que cette intégrale converge vers

$$- \int_0^1 2t \chi'(0) dt = -\chi'(0).$$

La dérivée de la mesure de Dirac en 0 devrait donc être définie comme l'opérateur qui a une fonction χ de classe C^1 , associe $\chi'(0)$.

On voit que l'on a dû supposer χ de classe C^1 pour obtenir une limite finie : pour définir δ'_0 , on a dû restreindre l'espace des fonctions test aux fonctions C^1 . Pour calculer des dérivées d'ordre supérieur, il est naturel de penser qu'il faudra restreindre encore plus cet espace de fonctions, ce que l'on fera effectivement en se limitant à des fonctions test C^∞ .

2.3 Le peigne de Dirac

On veut construire un réseau périodique infini de charges ponctuelles placées en tout point entier relatif. C'est un objet naturel dans l'étude du transport électronique dans des réseaux cristallins. La fonction associée simple est alors

$$\Psi^\varepsilon : x \mapsto \sum_{n \in \mathbb{Z}} \phi_\varepsilon(x - n).$$

Cette fonction, bien qu'elle soit dans $L^1_{loc}(\mathbb{R})$, puisque intégrable sur tout compact, n'est pas intégrable sur \mathbb{R} . On peut en effet vérifier que l'intégrale sur tout compact est équivalente à la taille du compact lorsque celle-ci tend vers $+\infty$.

On vérifie aussi que, pour une fonction continue et bornée χ donnée,

$$\forall m, n \in \mathbb{Z}, \int_{m-\varepsilon}^{n+\varepsilon} \Psi^\varepsilon(x) \chi(x) dx = \sum_{p=m}^{p=n} \int_{-1}^1 (1-|t|) \chi(p+\varepsilon t) dt.$$

Par le théorème de convergence dominée 1.1.1,

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{m-\varepsilon}^{n+\varepsilon} \Psi^\varepsilon(x) \chi(x) dx = \sum_{p=m}^{p=n} \chi(p).$$

On veut intégrer sur \mathbb{R} , donc faire tendre m vers $-\infty$ et n vers $+\infty$. La limite existe lorsque $\sum |\phi(p)| < \infty$. La fonction $\chi : x \mapsto \frac{1}{1+|x|}$ ne vérifie pas ce critère alors que $\chi : x \mapsto \frac{1}{1+x^2}$ le vérifie.

Pour donner un sens à la somme infinie définissant le peigne de Dirac, la fonction χ que l'on choisit comme fonction test doit être "suffisamment décroissante à l'infini". Ce critère est automatiquement vérifié si la fonction χ est à support compact. Nous allons donc définir les fonctions test, comme les fonctions de classe C^∞ à support compact.

Le fait de choisir des fonctions test à support compact nous permettra aussi de considérer comme des distributions des éléments généraux de L^1_{loc} . En effet, si $f \in L^1_{loc}(\Omega)$ et $\chi \in C^\infty_0(\Omega)$, $\int_\Omega f \chi$ est bien défini.

Chapitre 3

Fonctions test

Dans tout ce chapitre, d est un entier ≥ 1 , Ω désigne un ouvert de \mathbb{R}^d , k est un entier naturel ou le symbole ∞ (sauf précision). On désigne par $C^0(\Omega)$ l'espace des fonctions continues sur Ω et par $C^k(\Omega)$ l'espace des fonctions k fois dérivables et dont les dérivées k -ièmes sont continues sur Ω .

3.1 Notations multi-indices

Un multi-indice α est un d -uplet d'entiers, $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_d) \in \mathbb{N}^d$. On appelle longueur de α l'entier

$$|\alpha| = \alpha_1 + \dots + \alpha_d.$$

On définit la factorielle de α par $\alpha! = \alpha_1! \cdots \alpha_d!$. Si $x = (x_1, \dots, x_d) \in \mathbb{R}^d$, on pose aussi

$$x^\alpha = x_1^{\alpha_1} \cdots x_d^{\alpha_d}.$$

Si α et β sont deux multi-indices, on dit que $\alpha \leq \beta$ lorsque $\alpha_i \leq \beta_i$ pour tout $i \in \{1, \dots, d\}$. On pose

$$\binom{\alpha}{\beta} = \frac{\alpha!}{\beta!(\alpha - \beta)!}.$$

Enfin, on pose :

$$\partial^\alpha = \left(\frac{\partial}{\partial x_1} \right)^{\alpha_1} \cdots \left(\frac{\partial}{\partial x_d} \right)^{\alpha_d}.$$

Par exemple, si $d = 3$ et $\alpha = (1, 0, 2)$,

$$\alpha! = 2, \quad x^\alpha = x_1 x_3^2, \quad \partial^\alpha = \frac{\partial^3}{\partial x_1 (\partial x_3)^2}.$$

Remarquons que par le théorème de Schwarz¹, dès que φ est 2 fois dérivables,

$$\frac{\partial^2}{\partial x_j \partial x_k} = \frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_j}.$$

L'ordre des dérivées partielles dans la définition de ∂^α est donc indifférent.

Une fonction φ définie sur Ω est un élément de $C^k(\Omega)$ si pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$ tel que $|\alpha| \leq k$, la fonction $\partial^\alpha \varphi$ est dans $C^0(\Omega)$.

1. Hermann Amandus Schwarz (1843-1921), mathématicien allemand. A ne pas confondre avec le mathématicien français du 20ème siècle Laurent Schwartz!

Une formule importante est celle de Leibniz. Soient $k \geq 1$, $\varphi, \psi \in C^k(\Omega)$. Alors, pour tout multi-indice α de longueur inférieure ou égale à k ,

$$\partial^\alpha(\varphi \cdot \psi) = \sum_{\beta \leq \alpha} \binom{\alpha}{\beta} \partial^\beta \varphi \cdot \partial^{\alpha-\beta} \psi.$$

Pour s'en souvenir, pensez à la formule du binôme de Newton.

Exercice 3.1.1. *Ecrire la formule de Leibniz quand $d = 3$ et $\alpha = (1, 0, 1)$.*

La formule de Leibniz se démontre par récurrence, à partir de la formule de la dérivée d'un produit qui en est un cas particulier :

$$\frac{\partial}{\partial x_j}(\varphi\psi) = \frac{\partial \varphi}{\partial x_j} \psi + \varphi \frac{\partial \psi}{\partial x_j}.$$

3.2 Formule de Taylor avec reste intégral

Voici une formule qui nous sera souvent utile dans la suite. Il faut la connaître au moins à l'ordre 1 ou 2 et à tout ordre pour $d = 1$.

Proposition 3.2.1. *Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^d , $n \geq 1$ un entier et φ une fonction de classe C^n sur Ω . Soient x et y deux points de Ω tels que le segment $[x, y]$ soit contenu dans Ω . Alors :*

$$\varphi(x) = \sum_{|\alpha| \leq n-1} \frac{1}{\alpha!} \partial^\alpha \varphi(y) (x-y)^\alpha + \sum_{|\alpha|=n} \frac{n}{\alpha!} (x-y)^\alpha \int_0^1 (1-t)^{n-1} \partial^\alpha \varphi(tx + (1-t)y) dt.$$

Dans le cas de la dimension 1 on obtient la formule suivante :

$$\varphi(x) = \sum_{k=0}^{n-1} \frac{1}{k!} (x-y)^k \varphi^{(k)}(y) + (x-y)^n \int_0^1 \frac{(1-t)^{n-1}}{(n-1)!} \varphi^{(n)}(tx + (1-t)y) dt.$$

En dimension $d \geq 1$ et à l'ordre $n = 1$ on obtient

$$\varphi(x) = \varphi(y) + \sum_{i=1}^d (x_i - y_i) \int_0^1 \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(tx + (1-t)y) dt.$$

Ce sont ces deux dernières formules que l'on utilisera le plus souvent dans la suite.

3.3 Fonctions de classe C^∞ à support compact

3.3.1 Support d'une fonction

Définition 3.3.1. *Le support d'une fonction φ définie sur Ω est le sous-ensemble fermé de \mathbb{R}^d noté $\text{supp } \varphi$ et défini par l'une des assertions équivalentes suivantes :*

1. $\text{supp } \varphi = \overline{\{x \in \Omega \mid \varphi(x) \neq 0\}}$.
2. $(\text{supp } \varphi)^c$ est le plus grand ouvert de Ω où la fonction φ est nulle.
3. $(\text{supp } \varphi)^c$ est la réunion de tous les ouverts de Ω où la fonction φ est nulle.
4. $x_0 \notin \text{supp } \varphi$ si et seulement s'il existe un voisinage V_{x_0} de x_0 tel que : $\forall x \in V_{x_0}, \varphi(x) = 0$.

Exercice 3.3.2. *Prouver l'équivalence entre ces quatre assertions.*

On a alors :

1. $(\text{supp } \varphi = \emptyset) \Leftrightarrow (\varphi \equiv 0 \text{ dans } \Omega)$,
2. $\text{supp } (\varphi \cdot \psi) \subset \text{supp } \varphi \cap \text{supp } \psi$,
3. si $\varphi \in C^k(\Omega)$, alors, pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$ tel que $|\alpha| \leq k$, $\text{supp } \partial^\alpha \varphi \subset \text{supp } \varphi$.

Exercice 3.3.3. Montrer les 3 assertions précédentes.

Exemple 3.3.4. Le support de la fonction sinus sur \mathbb{R} est \mathbb{R} . Le support de $\mathbb{1}_{]0,1[}$ est $[0, 1]$. Le support de $\mathbb{1}_{\mathbb{Q}}$ est \mathbb{R} .

3.3.2 Espace des fonctions test

Définition 3.3.5. Soit $m \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$. On note $C_0^m(\Omega)$ l'espace vectoriel des fonctions de classe C^m , à support compact sur Ω . En particulier, l'espace des fonctions test, noté $C_0^\infty(\Omega)$ ou $\mathcal{D}(\Omega)$, est l'espace vectoriel des fonctions de classe C^∞ , à support compact sur Ω .

Si K est un compact de Ω , on note $C_K^m(\Omega)$ le sous-espace vectoriel de $C_0^m(\Omega)$ formé des fonction à support dans K .

L'espace $C_0^\infty(\Omega)$ n'est pas réduit à la fonction nulle, comme nous allons le montrer en construisant une fonction C^∞ à support compact explicite, à partir duquel nous pourrons construire de nombreux autres exemples de fonctions test. Dans cet exemple, $|\cdot|$ la norme euclidienne sur \mathbb{R}^d .

Une première fonction à support compact non nulle. On définit la fonction ϕ_0 par

$$\forall x \in \mathbb{R}^d, \phi_0(x) = \begin{cases} \exp\left(-\frac{|x|^2}{1-|x|^2}\right) & \text{si } |x| < 1, \\ 0 & \text{si } |x| \geq 1. \end{cases}$$

Cette fonction est dans $C_0^\infty(\mathbb{R}^d)$, elle est positive et on a $\text{supp } \phi_0 = \{x \in \mathbb{R}^d \mid |x| \leq 1\}$. De plus, $\int_{\mathbb{R}^d} \phi_0(x) dx > 0$.

Démonstration : Les affirmations sur le support et la positivité stricte de l'intégrale sont évidentes. Pour montrer que $\phi_0(x)$ est C^∞ , on commence par remarquer

$$\phi_0(x) = \varphi(|x|^2),$$

où φ est la fonction définie sur \mathbb{R} par

$$\varphi(t) = \begin{cases} \exp\left(-\frac{t}{1-t}\right) & \text{si } t < 1 \\ 0 & \text{si } t \geq 1. \end{cases}$$

Puisque $x \mapsto |x|^2 = x_1^2 + \dots + x_d^2$ est de classe C^∞ , il suffit de montrer, par la formule de composition des fonctions dérivables, que φ est C^∞ . Cette fonction est C^∞ sur $]1, +\infty[$ et $] - \infty, 1[$, et vérifie :

$$\forall t > 1, \forall n, \varphi^{(n)}(t) = 0.$$

Il reste à montrer qu'elle est C^∞ au voisinage de 0. Par croissance comparée, on a

$$\lim_{t \rightarrow 1^-} \varphi(t) = 0 = \varphi(0) = \lim_{t \rightarrow 1^+} \varphi(t),$$

et donc φ est une fonction continue sur \mathbb{R} . On démontre ensuite par récurrence que pour tout n , il existe un polynôme P_n tel que

$$\forall t < 1, \varphi^{(n)}(t) = \frac{P_n(t)}{(1-t)^{2n}} \varphi(t). \tag{3.1}$$

En effet, c'est vrai pour $n = 0$, avec $P_0 = 1$ et un calcul direct montre que la propriété est héréditaire (avec $P_{n+1}(t) = (1-t)^2 P_n'(t) + (2n-1)P_n(t) - 2ntP_n(t)$). La formule (3.1) avec $n = 1$ montre, en utilisant à nouveau la croissance comparée, que φ' tend vers 0 à gauche et à droite en 1. On en déduit, par un théorème standard d'analyse réelle, que φ est de classe C^1 (et $\varphi'(1) = 0$). En appliquant successivement le même raisonnement à φ'' , $\varphi^{(3)}$, etc... on en déduit que φ est de classe C^∞ sur \mathbb{R} .

□

3.3.3 Formule d'intégration par parties

On démontre aisément par récurrence sur $|\alpha|$, à l'aide du théorème de Fubini de la formule classique d'intégrations par parties sur \mathbb{R} :

$$\forall \alpha \in \mathbb{R}^d, \forall \varphi \in C_0^{|\alpha|}(\Omega), \forall \psi \in C^{|\alpha|}(\Omega), \int_{\Omega} \partial^\alpha \varphi(x) \psi(x) dx = (-1)^{|\alpha|} \int_{\Omega} \varphi(x) \partial^\alpha \psi(x) dx. \quad (3.2)$$

Remarquons qu'il n'y a pas de terme au bord dans cette formule d'intégration par parties, grâce à la compacité du support de φ .

3.3.4 Topologie de $C_K^\infty(\Omega)$ et de $C_0^\infty(\Omega)$

Soit K un compact de Ω et $m \in \mathbb{N}$. Pour $\varphi \in C_K^m(\Omega)$, on note

$$p_{m,K}(\varphi) = \max_{\substack{x \in K \\ |\alpha| \leq m}} |\partial^\alpha \varphi(x)|. \quad (3.3)$$

Proposition 3.3.6. Soit $m \in \mathbb{N}$. L'application $p_{m,K}$ est une norme sur $C_K^m(\Omega)$. L'espace vectoriel $C_K^m(\Omega)$, muni de la norme $p_{m,K}$ est un espace de Banach.

La démonstration est laissé au lecteur. On pourra commencer par le cas $m = 0$, en utilisant qu'une limite uniforme de fonctions continues est une fonction continue. Pour le cas général, il peut être utile de faire appel à la formule de Taylor avec reste intégral.

Exercice 3.3.7. Soit σ un réel positif, $m \in \mathbb{N}$, $\varphi \in C_K^m(\Omega)$ et

$$g_n(x) = \frac{e^{inx}}{n^\sigma} \varphi(x).$$

A quel condition sur σ et m la suite de fonctions $(g_n)_n$ tend-elle vers 0 lorsque n tend vers l'infini ?

Il serait souhaitable de munir $C_K^\infty(\Omega)$ et $C_0^\infty(\Omega)$ d'une structure d'espace de Banach. On peut montrer que c'est impossible : il n'existe aucune norme qui rend un de ces espaces vectoriels normés complet. Il est en revanche possible de trouver une distance sur $C_K^\infty(\Omega)$ pour en faire un espace métrique complet.

Définition 3.3.8. Soit K un compact de Ω et φ, ψ deux fonctions de $C_K^\infty(\Omega)$. Notons :

$$d_K(\varphi, \psi) = \sum_{j=0}^{+\infty} \frac{1}{2^j} \min(p_{j,K}(\varphi - \psi), 1)$$

Exercice 3.3.9. Montrer que d_K est une distance sur $C_K^\infty(\Omega)$, et que $C_K^\infty(\Omega)$ muni de la distance d_K est un espace métrique complet.

Remarque 3.3.10. La définition de d_K montre que $d_K(\varphi_n, \varphi)$ tend vers 0 si et seulement si pour tout multi-indice α , $(\partial^\alpha \varphi_n)_n$ tend vers $\partial^\alpha \varphi$ uniformément sur K .

La topologie de $C_0^\infty(\Omega)$ est plus compliquée : on ne peut pas définir de distance satisfaisante sur cet espace. Il est en revanche possible une notion de convergence des suites qui nous sera suffisante pour définir les distributions.

Définition 3.3.11. Une suite $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de $C_0^\infty(\Omega)$ tend vers φ dans $C_0^\infty(\Omega)$ lorsque :

1. il existe un compact fixe $K \subset \Omega$ tel que : $\forall n \in \mathbb{N}, \text{supp } \varphi_n \subset K$,
2. $\lim_{n \rightarrow \infty} d_K(\varphi, \varphi_n) = 0$.

Notons (cf Remarque 3.3.10) que le deuxième point de la définition signifie que la suite $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et toutes les suites $(\partial^\alpha \varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ convergent uniformément respectivement vers φ et $\partial^\alpha \varphi$ sur K .

Exercice 3.3.12. Montrer l'unicité de la limite dans la définition 3.3.11 : en d'autres termes, si $(\varphi_n)_n$ est une suite de $C_0^\infty(\Omega)$ qui converge vers deux fonctions φ et ψ , alors $\varphi = \psi$.

Exemple 3.3.13. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ et

$$\varphi_n = e^{-n} \varphi(x - n).$$

La suite $(\varphi_n)_n$ ne tend pas vers 0 dans $C_0^\infty(\mathbb{R})$.

Exemple 3.3.14. Soit $\phi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. Posons, pour $n \in \mathbb{N}$,

$$\forall x \in \mathbb{R}, \varphi_n(x) = \phi\left(x + \frac{1}{n+1}\right) - \phi(x).$$

Alors $\varphi_n \rightarrow 0$ dans $C_0^\infty(\mathbb{R})$. En effet, si $\text{supp } \phi \subset [-M, M]$, alors pour tout n , $\text{supp } \varphi_n \subset [-M - 1, M + 1]$. Puis, par le théorème des accroissements finis, pour tout $k \in \mathbb{N}$,

$$\left| \phi^{(k)}\left(x + \frac{1}{n+1}\right) - \phi^{(k)}(x) \right| \leq \frac{1}{n+1} \|\phi^{(k+1)}\|_\infty \rightarrow 0$$

lorsque n tend vers l'infini.

Nous définirons au Chapitre 5 une topologie sur $C^\infty(\Omega)$ (cf définition 5.2.2).

3.3.5 Fonctions "pic" et "plateau"

Fonctions "pic".

Proposition 3.3.15. Soit $x_0 \in \Omega$ et soit $\varepsilon > 0$ tel que $B(x_0, \varepsilon) \subset \Omega$. Alors, il existe une fonction $\rho \in C_0^\infty(\Omega)$ positive, de support inclus dans $B(x_0, \varepsilon)$ et d'intégrale sur \mathbb{R}^d égale à 1. Une telle fonction ρ est appelée fonction pic sur la boule $B(x_0, \varepsilon)$.

Démonstration : En effet, considérons la fonction définie sur Ω par

$$\forall x \in \Omega, \rho_1(x) = \frac{\phi_0(x)}{\int_{\mathbb{R}^d} \phi_0(y) dy'}$$

où ϕ_0 est définie §3.3.2, puis posons

$$\forall x \in \Omega, \rho(x) = \frac{1}{\varepsilon^d} \rho_1\left(\frac{x - x_0}{\varepsilon}\right).$$

La fonction ρ ainsi définie convient.

□

En dimension $d = 1$ on peut aussi donner une formule explicite pour une fonction pic sur un intervalle quelconque $[a, b]$ non réduit à un singleton. Une fonction C_0^∞ dont le support est $[a, b]$ est

$$\frac{2}{b-a} \phi_0 \left(-1 + \frac{2(x-a)}{b-a} \right).$$

En particulier, une fonction dont le support est $[-\varepsilon, \varepsilon]$ est $\frac{1}{\varepsilon} \phi_0(\frac{x}{\varepsilon})$. On note enfin un résultat que l'on a déjà utilisé au chapitre précédent. Pour tout $\varepsilon > 0$ et toute fonction continue et bornée χ ,

$$\int_{\mathbb{R}} \frac{1}{\varepsilon} \phi_0 \left(\frac{x}{\varepsilon} \right) \chi(x) dx = \int_{\mathbb{R}} \phi_0(t) \chi(\varepsilon t) dt$$

d'où la convergence de cette suite, lorsque ε tend vers 0, vers $\chi(0) \int_{-1}^1 \phi_0(t) dt$. On utilise ici le théorème de convergence dominée 1.1.1.

Fonctions "plateau".

On commence par le cas de la dimension $d = 1$. Tout d'abord, il existe une fonction "marche" de classe C^∞ qui passe de la valeur 0 sur $]-\infty, -1]$ à 1 sur $[1, +\infty[$. On peut prendre par exemple

$$\rho : x \mapsto \frac{\int_{-1}^x \phi_0(t) dt}{\int_{-1}^1 \phi_0(t) dt}.$$

Puis, à partir de cette "marche", on construit une fonction C_0^∞ , dont le support compact est $[a, b]$, identiquement égale à 1 sur $[c, d]$, $a < c < d < b$ et comprise entre 0 et 1. Une telle fonction peut être définie par

$$\forall x \in \mathbb{R}, l_0(x) = \begin{cases} \rho(-1 + \frac{2(x-a)}{c-a}) & \text{si } x \leq \frac{c+d}{2} \\ \rho(-1 + \frac{2(b-x)}{b-d}) & \text{si } x \geq \frac{c+d}{2}. \end{cases}$$

En effet, sur $[c, \frac{c+d}{2}]$, la fonction l_0 est identiquement égale à 1, ainsi que sur $[\frac{c+d}{2}, d]$, ce qui implique le caractère C^∞ au point $\frac{c+d}{2}$. Cette fonction est appelée "plateau" sur $[c, d]$ supporté par $[a, b]$.

Le résultat persiste en dimension d quelconque.

Proposition 3.3.16. Soit K un compact de Ω et \mathcal{O} un ouvert tel que $K \subset \mathcal{O}$ et $\overline{\mathcal{O}} \subset \Omega$. Il existe alors $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$ telle que $\chi \equiv 1$ sur K , $\chi \equiv 0$ sur \mathcal{O}^c et $0 \leq \chi \leq 1$.

Démonstration : On omet la démonstration, qui sera vue en travaux dirigés.

□

3.4 Densité par troncature et régularisation

Dans cette partie, nous allons montrer que l'espace des fonctions test $C_0^\infty(\Omega)$ est dense dans les espaces L^p . Cela permettra ensuite, lorsque l'on voudra démontrer une propriété des fonctions de ces espaces, de le démontrer tout d'abord pour des fonctions test puis d'étendre le résultat recherché par un argument de densité (et donc par approximation).

3.4.1 Troncature

Nous allons montrer ici que le fait de se restreindre, dans un espace de fonctions d'une régularité donnée, aux fonctions à support compact, n'est pas une restriction importante, dans le sens où on définit alors un sous-espace dense dans l'espace de départ.

Remarquons d'abord que la notion de support n'est pas adaptée aux espaces L^p . Soit en effet f et g deux représentants du même élément de $L^p(\Omega)$, c'est à dire que $f = g$ presque partout sur Ω . Alors on n'a pas forcément $\text{supp } f = \text{supp } g$. Par exemple le support de la fonction constante nulle sur \mathbb{R} est l'ensemble vide et le support de la fonction $\mathbb{1}_\mathbb{Q}$ (où \mathbb{Q} est l'ensemble des nombres rationnels) est l'adhérence de \mathbb{Q} dans \mathbb{R} , c'est à dire \mathbb{R} tout entier. En revanche $\mathbb{1}_\mathbb{Q} = 0$ presque partout, et ces deux fonctions sont donc égales en tant qu'éléments de $L^1(\mathbb{R})$! La notion de support essentiel d'une fonction mesurable est adaptée aux espaces L^p .

Définition 3.4.1. Soit f une fonction mesurable sur Ω . Soit ω l'ensemble des x de Ω tel qu'il existe un voisinage U de x dans Ω tel que $f = 0$ presque partout sur U . Le support essentiel de f est le complémentaire de ω dans Ω .

Exemple 3.4.2. Le support essentiel de la fonction $\mathbb{1}_\mathbb{Q}$ est \emptyset . Le support essentiel de la fonction $\mathbb{1}_{]0,+\infty[}$ est $[0, +\infty[$.

Les démonstrations des propriétés suivantes sont laissées en exercice au lecteur intéressé :

1. $\text{suppess } f \subset \text{supp } f$.
2. $f = 0$ presque partout sur $\omega = \Omega \setminus \text{suppess } f$.
3. Le support essentiel d'une fonction f est un sous-ensemble fermé de Ω .
4. Si $f = g$ presque partout sur Ω , alors $\text{suppess } f = \text{suppess } g$. Ainsi le support essentiel d'un élément de $L^p(\Omega)$ ou de $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ ne dépend pas du représentant choisi.
5. Soit f une fonction continue sur Ω . Alors $\text{suppess } f = \text{supp } f$.

Proposition 3.4.3. Pour $1 \leq p < +\infty$, l'espace $L^p_c(\Omega) = \{u \in L^p(\Omega) : \text{suppess } u \text{ est compact}\}$ est dense dans $L^p(\Omega)$.

Démonstration : On commence par décomposer Ω en $\Omega = \bigcup_{n \geq 1} K_n$ avec K_n compact et $K_n \subset \overset{\circ}{K}_{n+1}$. Il suffit pour cela de poser :

$$K_n = \left\{ x \in \Omega : d(x, \mathbb{R}^d \setminus \Omega) \geq \frac{1}{2^n} \text{ et } |x| \leq n \right\}.$$

En effet, K_n est par définition un sous ensemble de Ω , et la condition $|x| \leq n$ dans la définition montre qu'il est borné. Par ailleurs, on peut l'écrire comme une intersection de fermé :

$$K_n = \overline{\Omega} \cap \left\{ x \in \mathbb{R}^d : |x| \leq n \right\} \cap \bigcap_{y \in \mathbb{R}^d \setminus \Omega} \left\{ x \in \mathbb{R}^d : |x - y| \geq \frac{1}{2^n} \right\}.$$

(Exercice : vérifier cette affirmation). C'est donc un fermé borné, c'est à dire un compact de Ω . La condition $\Omega = \bigcup_{n \geq 1} K_n$ est facile à vérifier.

On pose alors $u_n = \mathbb{1}_{K_n} u$. On a $\text{suppess } u_n \subset \text{supp } u_n \subset K_n$. Donc $\text{suppess } u_n$ est borné, et comme le support essentiel d'une fonction est toujours fermé, $\text{suppess } u_n$ est compact. On montre par le théorème de convergence dominée 1.1.1 que u_n tend vers u dans $L^p(\Omega)$, c'est à dire que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\Omega} |u_n(x) - u(x)|^p dx = 0. \tag{3.4}$$

En effet $|u_n(x) - u(x)| = |u(x)|\mathbb{1}_{\Omega \setminus K_n} \leq |u(x)|$, donc $|u_n(x) - u(x)|^p \leq |u(x)|^p$ qui est une fonction intégrable indépendante de n . De plus $|u_n(x) - u(x)|^p = \mathbb{1}_{\Omega \setminus K_n}|u(x)|^p$ tend vers 0 pour tout x de Ω (car $\Omega = \bigcup_n K_n$). Le théorème de convergence dominée implique donc bien (3.4).

□

L'hypothèse $p < \infty$ est importante : la proposition 3.4.3 est fautive pour $p = \infty$. La fonction $\mathbb{1}_\Omega$, constante et égale à 1 sur Ω ne peut pas être approchée par des fonctions à support compact. En effet, si φ est à support compact K , alors $1 - \varphi(x) = 1$ pour $x \in \Omega \setminus K$, et donc

$$\|\mathbb{1}_\Omega - \varphi\|_\infty \geq 1.$$

Nous devons maintenant montrer que l'on peut approcher des fonctions à support compact d'une régularité donnée (L^p ou C^k) par des fonctions de classe C^∞ . Pour cela nous allons devoir faire des rappels sur la convolution des fonctions classiques. Ces rappels nous seront aussi utiles dans la deuxième partie de ce cours lorsque l'on définira la convolution des distributions.

3.4.2 Produit de convolution

On se place dans l'espace \mathbb{R}^d , muni de la mesure de Lebesgue. On veut définir le **produit de convolution** de deux fonctions f et g par la formule

$$\forall x \in \mathbb{R}^d, (f * g)(x) = \int_{\mathbb{R}^d} f(x - y)g(y)dy.$$

Dans le cas de fonctions f et g positives, leur mesurabilité suffit pour que cette formule ait un sens. Sans cette hypothèse de positivité, on peut encore définir le produit de convolution de f et de g à condition de supposer, en plus de leur mesurabilité, une régularité L^p .

Proposition 3.4.4. Soit $p \in [1, +\infty]$. Soient $f \in L^p(\mathbb{R}^d)$ et $g \in L^1(\mathbb{R}^d)$. Pour presque tout $x \in \mathbb{R}^d$, la fonction $y \mapsto f(x - y)g(y)$ est intégrable. Le produit de convolution $f * g$ est donc défini presque partout. De plus $f * g \in L^p(\mathbb{R}^d)$ et

$$\|f * g\|_p \leq \|f\|_p \|g\|_1.$$

La même conclusion est valable si l'on remplace $f * g$ par $g * f$. De plus, $f * g = g * f$.

Démonstration : Démontrons le résultat dans les cas $p = 1$ et $p = \infty$. On renvoie à [6] et à [3, théorème VIII.2.3] pour la démonstration générale.

Supposons d'abord $p = \infty$. Fixons $x \in \mathbb{R}^d$. Alors $y \mapsto f(x - y)$ est un élément de L^∞ , de norme $\|f\|_\infty$. Donc $y \mapsto f(x - y)g(y)$ est dans L^1 et :

$$\left| \int f(x - y)g(y) dy \right| \leq \|f\|_\infty \|g\|_1.$$

Ceci montre que $f * g$ est une fonction bornée, et donc un élément de L^∞ .

Supposons maintenant $p = 1$. Alors par le théorème de Fubini-Tonelli :

$$\int \int |f(x - y)g(y)| dy dx = \int |g(y)| \left(\int |f(x - y)| dx \right) dy.$$

Or (par le changement de variable $y' = x - y$), $\int |f(x - y)| dx$ ne dépend pas de x et vaut $\|f\|_1$. On a ainsi :

$$\int \int |f(x - y)g(y)| dy dx = \|f\|_1 \int |g(y)| dy = \|f\|_1 \|g\|_1$$

ainsi, par les théorèmes de Fubini-Tonelli et Fubini, $x \mapsto \int f(x - y)g(y) dy$ est défini presque pour tout x et $\int |f * g(x)| dx \leq \|f\|_1 \|g\|_1$.

□

La proposition suivante donne des informations sur le support d'une convolution. Pour simplifier la démonstration, on suppose une des fonctions continues. Si A et B sont deux sous-ensembles de \mathbb{R}^d , on note

$$A + B = \{x + y : x \in A, y \in B\}.$$

Proposition 3.4.5. Soit $f \in C^0(\mathbb{R}^d)$, bornée, et $g \in L^1(\mathbb{R}^d)$. Alors $f * g$ est continue et

$$\text{supp } f * g \subset \overline{\text{supp } f + \text{suppess } g}.$$

(ici \bar{A} désigne l'adhérence de l'ensemble A)

Démonstration : Le fait que la fonction $f * g$ est continue découle d'une application immédiate du théorème de convergence dominée 1.1.1.

Soit $x \in \Omega \setminus (\text{supp } f + \text{suppess } g)$. On écrit

$$f * g(x) = \int f(x - y)g(y) dy = \int_{\text{suppess } g} f(x - y)g(y) dy + \int_{(\text{suppess } g)^c} f(x - y)g(y) dy. \tag{3.5}$$

On sait que $g = 0$ presque partout sur $(\text{suppess } g)^c$. La deuxième intégrale est donc nulle. Pour calculer la deuxième intégrale, on fait le changement de variable $y' = x - y$. En notant

$$A = \{y' : x - y' \in \text{suppess } g\},$$

on obtient

$$\int_{\text{suppess } g} f(x - y)g(y) dy = \int_A f(y')g(x - y') dy'.$$

Si $y' \in A$, $x - y' \in \text{suppess } g$. Puisque $x = x - y' + y'$, l'hypothèse $x \notin \text{supp } f + \text{suppess } g$ impose $y' \notin \text{supp } f$. La restriction de f à A est donc nulle, et la première intégrale du terme de droite de (3.5) est nulle. Finalement, $f * g(x) = 0$. On a montré que $f * g$ est nulle sur le complémentaire de $\text{supp } f + \text{suppess } g$, et donc

$$\text{supp } f * g \subset \overline{\text{supp } f + \text{suppess } g}.$$

□

Remarque 3.4.6. Si $\text{supp } f$ ou $\text{suppess } g$ est compact, on peut montrer que $\text{supp } f + \text{suppess } g$ est fermé et donc $\text{supp } f * g = \text{supp } f + \text{suppess } g$. Ce n'est pas le cas en général, par exemple si

$$\text{supp } f = \bigcup_{n \geq 2} \left[10^n, 10^n + \frac{1}{n} \right], \quad \text{suppess } g = \bigcup_{n \geq 2} \left[-10^n, -10^n + 1 - \frac{2}{n} \right].$$

(Exercice : construire des fonctions f et g dans $C^\infty(\mathbb{R}) \cap L^1(\mathbb{R})$ vérifiant ces propriétés). Alors 1 est la limite quand n tend vers l'infini de $10^n - 10^n + 1 - \frac{2}{n}$. C'est donc un élément de l'adhérence de $\text{supp } f + \text{suppess } g$ mais pas de $\text{supp } f + \text{suppess } g$.

La dérivée se comporte bien vis-à-vis du produit de convolution. C'est une conséquence du théorème de dérivation sous le signe \int .

Proposition 3.4.7. Soient $f \in L^\infty(\mathbb{R}^d)$, $g \in L^1(\mathbb{R}^d)$ et $k \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$. On suppose que f est de classe C^k et que ses dérivées partielles de tous ordres sont bornées. Alors $f * g$ est de classe C^k et, pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$, tel que $|\alpha| \leq k$,

$$\partial^\alpha(f * g) = (\partial^\alpha f) * g.$$

Démonstration : Pour presque tout $y \in \mathbb{R}^d$, la fonction $x \mapsto f(x - y)g(y)$ est dans $C^k(\mathbb{R}^d)$. De plus, pour tout $x \in \mathbb{R}^d$,

$$|\partial_x^\alpha(f(x - y)g(y))| = |(\partial^\alpha f)(x - y)g(y)| \leq \|\partial^\alpha f\|_\infty \cdot |g(y)|.$$

Comme $g \in L^1(\mathbb{R}^d)$, on peut appliquer le théorème de dérivation sous le signe intégral pour obtenir le résultat. □

Dans la proposition précédente, $f * g$ hérite de la régularité C^k de la fonction la plus régulière f . Il n'y a aucune hypothèse de dérivabilité sur g .

Proposition 3.4.8. Soient $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}^d)$ et $f \in L_c^p(\mathbb{R}^d)$. Alors $\varphi * f \in C_0^\infty(\mathbb{R}^d)$.

Démonstration : Remarquons que, par l'inégalité de Hölder, $L_c^p(\mathbb{R}^d) \subset L^1(\mathbb{R}^d)$. La proposition 3.4.8 est donc la conséquence immédiate des deux propositions précédentes. □

3.4.3 Régularisation

Nous allons utiliser les résultats précédents pour montrer que l'on peut "régulariser" une fonction non régulière en la "convolant" par une fonction régulière. On commence par considérer une fonction "pic" ρ dont le support est inclus dans $B(0, 1)$ et dont l'intégrale sur \mathbb{R}^d vaut 1. Pour $\varepsilon > 0$, on pose : $\rho_\varepsilon = \varepsilon^{-d}\rho(\varepsilon^{-1}\cdot)$. La suite (ρ_ε) est appelée une "approximation de l'unité".

Proposition 3.4.9.

1. Si $u \in C_0^k(\mathbb{R}^d)$, $k \in \mathbb{N}$, pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$, $|\alpha| \leq k$, $(\partial^\alpha(\rho_\varepsilon * u))$ converge vers $\partial^\alpha u$ uniformément sur \mathbb{R}^d lorsque $\varepsilon \rightarrow 0$.
2. Si $u \in L_c^p(\mathbb{R}^d)$, $(\rho_\varepsilon * u)$ converge vers u dans $L^p(\mathbb{R}^d)$ lorsque $\varepsilon \rightarrow 0$, pour tout $1 \leq p < +\infty$.

Remarque 3.4.10. Pour comprendre, on peut dessiner le "filtre" ρ_ε au voisinage de chaque point x , filtre qui s'affine de plus en plus lorsque ε tend vers 0.

Démonstration : 1. On suppose $|\alpha| \leq k$. Comme $\int \rho = 1$, on peut écrire

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R}^d, \partial^\alpha(\rho_\varepsilon * u)(x) - \partial^\alpha u(x) &= (\rho_\varepsilon * \partial^\alpha u)(x) - \partial^\alpha u(x) \\ &= \varepsilon^{-d} \int_{\mathbb{R}^d} \rho\left(\frac{x-y}{\varepsilon}\right) \partial^\alpha u(y) dy - \partial^\alpha u(x) \\ &= \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) \partial^\alpha u(x - \varepsilon z) dz - \partial^\alpha u(x) \\ &= \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) (\partial^\alpha u(x - \varepsilon z) - \partial^\alpha u(x)) dz. \end{aligned}$$

Or, $\partial^\alpha u$ est continue à support compact car $u \in C_0^k(\mathbb{R}^d)$ donc elle est uniformément continue sur \mathbb{R}^d : $\forall \delta > 0, \exists \eta(\alpha, \delta) > 0, \forall x, x', |x - x'| < \eta(\alpha, \delta) \Rightarrow |\partial^\alpha u(x) - \partial^\alpha u(x')| \leq \delta$. Fixons $\delta > 0$. Soit $\varepsilon > 0$ tel que $\varepsilon < \min_{|\alpha| \leq k} \eta(\alpha, \delta) = \eta_\delta$. Alors, $|x - \varepsilon z - x| \leq \varepsilon |z| < \eta_\delta$ sur le support de ρ (qui est inclus dans $B(0, 1)$, d'où le $|z| \leq 1$). Alors on a :

$$\forall x \in \mathbb{R}^d, |\partial^\alpha(\rho_\varepsilon * u)(x) - \partial^\alpha u(x)| \leq \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) |\partial^\alpha u(x - \varepsilon z) - \partial^\alpha u(x)| dz \leq \delta,$$

toujours car $\int \rho = 1$. D'où la convergence uniforme voulue.

2. Soit q l'exposant associé à p : $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$. On a :

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R}^d, |(\rho_\varepsilon * u)(x) - u(x)| &= \int \rho(z) (u(x - \varepsilon z) - u(x)) dz \\ &\leq \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) |u(x - \varepsilon z) - u(x)| dz \\ &= \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z)^{1/q} \rho(z)^{1/p} |u(x - \varepsilon z) - u(x)| dz \\ &\leq \left(\int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) dz \right)^{1/q} \left(\int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) |u(x - \varepsilon z) - u(x)|^p dz \right)^{1/p} \\ &= \left(\int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) |u(x - \varepsilon z) - u(x)|^p dz \right)^{1/p}. \end{aligned}$$

On élève les deux membres à la puissance p et on intègre en x sur \mathbb{R}^d . Alors, par Fubini,

$$\|\rho_\varepsilon * u(x) - u(x)\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p \leq \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) \|u(\cdot - \varepsilon z) - u\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p dz.$$

Comme $|z| \leq 1$ et $u \in L^p(\mathbb{R}^d)$, on $\|u(\cdot - \varepsilon z) - u\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p \rightarrow 0$ lorsque $\varepsilon \rightarrow 0$ (résultat classique d'intégration). Comme de plus, $\rho(z) \|u(\cdot - \varepsilon z) - u\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p \leq 2^p \|u\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p \rho(z)$ et que ρ est intégrable, on peut appliquer le TCD pour obtenir que

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^d} \rho(z) \|u(\cdot - \varepsilon z) - u\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p dz = 0$$

et ainsi $\|\rho_\varepsilon * u(x) - u(x)\|_{L^p(\mathbb{R}^d)}^p \rightarrow 0$. D'où le résultat voulu. □

Nous pouvons enfin démontrer le résultat de densité annoncé en introduction.

Théorème 3.4.11. $C_0^\infty(\Omega)$ est dense dans $L^p(\Omega)$ pour tout $1 \leq p < +\infty$.

Démonstration : Par la proposition 3.4.3, il suffit de montrer que $C_0^\infty(\Omega)$ est dense dans l'espace $L_c^p(\Omega)$. Soit K un compact de Ω tel que $u = 0$ dans K^c . Soit \tilde{u} le prolongement de u par 0 à tout \mathbb{R}^d . Alors $\tilde{u} \in L_c^p(\mathbb{R}^d)$. Soit $\varepsilon > 0$ et posons $\tilde{u}_\varepsilon = \rho_\varepsilon * \tilde{u}$. Posons enfin $u_\varepsilon = \tilde{u}_\varepsilon|_\Omega$. On a $\text{supp } \tilde{u}_\varepsilon \subset K_\varepsilon = K + \overline{B(0, \varepsilon)}$. Pour ε assez petit, $K_\varepsilon \subset \Omega$ et c'est un compact. Alors, d'après la proposition 3.4.8, $\tilde{u}_\varepsilon \in C_0^\infty(\Omega)$ et $u_\varepsilon \in C_0^\infty(\Omega)$. Or, par la proposition 3.4.9, (\tilde{u}_ε) tend vers \tilde{u} pour la topologie de $L^p(\mathbb{R}^d)$. □

3.5 Application : Lemme de du Bois-Reymond

Ce résultat, nommé d'après Paul David Gustave du Bois-Reymond² aura son importance théorique dans le prochain chapitre.

Lemme 3.5.1. Soit $f \in L^1_{\text{loc}}(\Omega)$. On suppose que, pour toute $\varphi \in C_0^\infty(\Omega)$, $\int_{\Omega} f(x)\varphi(x)dx = 0$. Alors $f = 0$ presque partout.

Démonstration : On se donne comme dans §3.4.3 une fonction ρ , C^∞ , à support dans $B(0, 1)$ et telle que $\int \rho = 1$. On pose $\rho_\varepsilon(y) = \varepsilon^{-d}\rho(\varepsilon^{-1}y)$. Soit $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$. Alors $f\chi \in L^1_c(\mathbb{R}^d)$. Pour tout x de \mathbb{R}^d , $y \mapsto \rho_\varepsilon(x - y)\chi(y)$ est un élément de $C_0^\infty(\Omega)$. Puisque :

$$\rho_\varepsilon * (\chi f)(x) = \int \rho_\varepsilon(x - y)\chi(y)f(y) dy,$$

l'hypothèse sur f implique $\rho_\varepsilon * (\chi f)(x) = 0$. Par la proposition 3.4.9, cette suite converge vers χf dans $L^1(\mathbb{R}^d)$. On en déduit que χf est nulle presque partout. La fonction f est nulle presque partout sur tout compact de Ω , donc presque partout sur Ω .

□

2. (1831-1889), mathématicien allemand

Chapitre 4

Distributions sur un ouvert de \mathbb{R}^d

La théorie des distributions a été introduite par Laurent Schwartz en 1945, posant les idées qui étaient déjà en germe chez Sobolev dans les années 30. La représentation des phénomènes physiques étendus dans l'espace par des fonctions de plusieurs variables et l'expression des lois physiques en termes d'équations aux dérivées partielles (EDP) ont été un grand progrès dans l'étude de ces phénomènes. Toutefois, cette représentation par une fonction assignant une valeur en chaque point pose au moins deux problèmes d'ordre physique.

Le premier est que les quantités physiques *en un point* n'ont pas de sens. Par exemple, la température est une conséquence du mouvement des molécules. Dans un volume plus petit que le libre parcours moyen d'une molécule, parler de température en un point précis ne signifie donc rien. Pourtant, l'équation de la chaleur classique donne, à l'échelle macroscopique, des résultats qui sont conformes aux expériences.

Le second est qu'une valeur ponctuelle pour une quantité physique est impossible à mesurer avec un appareil de mesure. Ce dernier a nécessairement une certaine étendue spatiale et ne pourra donc jamais fournir une valeur $f(x_0)$ d'une fonction f en un point x_0 . Le mieux que l'on puisse obtenir est une moyenne pondérée $\int f(x)\varphi(x)dx$ où φ caractérise l'appareil de mesure et est supportée au voisinage de x_0 avec une intégrale proche de 1 pour un appareil précis et bien réglé.

Dans ce chapitre nous allons systématiser l'idée qui consiste à ne plus considérer des fonctions définies point par point, mais globalement, par des moyennes locales. Nous allons donc substituer aux fonctions classiques des formes linéaires sur l'espace des fonctions test. Nous avons déjà vu cette idée se dessiner dans le chapitre 2.

Un des buts de cette théorie est d'apporter un sens à des objets abstraits comme l'impulsion de Dirac, mais aussi de pouvoir "dériver" des fonctions qui ne sont pas dérivables, comme par exemple des fonctions L^1 ou L^2 ou seulement continues. Nous verrons comment cela peut nous aider à résoudre des problèmes d'EDP qui n'ont pas a priori de solutions classiques simples.

Dans tout ce chapitre, Ω désigne un ouvert de \mathbb{R}^d .

4.1 Définitions

Nous allons donner deux définitions équivalentes de la notion de distribution, l'une fonctionnelle et théorique dans laquelle la continuité est exprimée topologiquement, une autre effective dans laquelle la continuité est exprimée directement par des estimations.

4.1.1 Définition fonctionnelle

Définition 4.1.1. Une distribution sur l'ouvert Ω est une forme linéaire $T : C_0^\infty(\Omega) \rightarrow \mathbb{C}$ continue en 0, i.e. telle que, pour toute suite $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ d'éléments de $C_0^\infty(\Omega)$ qui converge vers 0, $\langle T, \varphi_n \rangle \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$. On notera $\mathcal{D}'(\Omega)$ l'ensemble des distributions sur Ω .

On notera souvent $\mathcal{D}(\Omega)$ l'espace $C_0^\infty(\Omega)$, lorsqu'il est considéré comme l'espace des fonctions test pour les distributions. Le symbole $\langle T, \varphi_n \rangle$ désigne ici un crochet de dualité, il signifie simplement l'action de T sur $\varphi_n : T(\varphi_n)$. $\mathcal{D}'(\Omega)$ n'est autre que le dual topologique de $\mathcal{D}(\Omega)$, c'est à dire l'espace vectoriel des formes linéaires continues sur $\mathcal{D}(\Omega)$ (ce qui explique la notation $\mathcal{D}'(\Omega)$).

La convergence dans $\mathcal{D}(\Omega)$ étant une condition très contraignante, la condition de continuité vis-à-vis de cette topologie est une condition assez faible (en effet il y a "peu" de suites convergeant dans $\mathcal{D}(\Omega)$, cette condition de continuité est donc peu contraignante). En conséquence, l'espace des distributions est un espace très gros.

Cette définition abstraite des distributions pourra être utilisée pour des questions théoriques, mais pour montrer en pratique qu'une forme linéaire sur $\mathcal{D}(\Omega)$ est une distribution, nous lui préférons la définition qui suit.

4.1.2 Définition par l'ordre

Soit $\varphi \in C_0^m(\Omega)$. On rappelle la notation

$$p_{m,K}(\varphi) = \max_{\substack{x \in K \\ |a| \leq m}} |\partial^a \varphi(x)|.$$

On notera

$$p_m(\varphi) = \max_{\substack{x \in \Omega \\ |a| \leq m}} |\partial^a \varphi(x)|.$$

Remarquons que si $\varphi \in C_K^m(\Omega)$, on a $p_m(\varphi) = p_{m,K}(\varphi)$.

Proposition 4.1.2. Une forme linéaire T sur $\mathcal{D}(\Omega)$ est une distribution sur Ω si et seulement si, pour tout compact K de Ω , il existe $m \in \mathbb{N}$ et $C_{K,m} > 0$ tels que, pour toute fonction test $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$ telle que $\text{supp } \varphi \subset K$,

$$|\langle T, \varphi \rangle| \leq C_{K,m} p_m(\varphi).$$

Démonstration : Supposons que $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. On raisonne par l'absurde, en supposant qu'il existe un compact $K \subset \Omega$ sur lequel :

$$\forall m \in \mathbb{N}, \forall C > 0, \exists \varphi \in C_K^\infty(\Omega), |\langle T, \varphi \rangle| > C p_m(\varphi).$$

Prenons, pour tout $m \in \mathbb{N}$, $C = m$. Il existe alors $\varphi_m \in C_K^\infty(\Omega)$, $|\langle T, \varphi_m \rangle| > m p_m(\varphi_m)$. Posons $\tilde{\varphi}_m = \frac{\varphi_m}{\langle T, \varphi_m \rangle}$. Alors, $\langle T, \tilde{\varphi}_m \rangle = 1$ et $\text{supp } \tilde{\varphi}_m \subset K$. De plus,

$$p_m(\tilde{\varphi}_m) = \frac{p_m(\varphi_m)}{\langle T, \varphi_m \rangle} < \frac{1}{m} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0.$$

Soit $k \in \mathbb{N}$. Alors, $\forall m \geq k$, $p_k(\tilde{\varphi}_m) \leq p_m(\tilde{\varphi}_m) \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0$. Cela signifie exactement que la suite $(\tilde{\varphi}_m)$ tend vers 0 dans $C_0^\infty(\Omega)$. Or, $\langle T, \tilde{\varphi}_m \rangle = 1$ ne tend pas vers 0 ce qui contredit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$.

Montrons la réciproque. Soit (φ_n) une suite qui converge vers 0 dans $C_0^\infty(\Omega)$. Soit K un compact qui contient tous les $\text{supp } \varphi_n$. Par définition de la convergence dans $C_0^\infty(\Omega)$ on a, pour tout $m \in \mathbb{N}$, $p_m(\varphi_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$. Alors : $|\langle T, \varphi_n \rangle| \leq C_{K,m} p_m(\varphi_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$. Donc $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$.

□

Cette caractérisation des distributions sera constamment utilisée par la suite. Elle mène aussi directement à la notion d'ordre d'une distribution.

4.1.3 Ordre d'une distribution

Dans la définition d'une distribution, l'entier m dépend a priori du choix du compact K . Si on peut trouver un entier m qui convient pour tous les compacts K de Ω , on dira que la distribution est d'ordre fini.

Définition 4.1.3. Une forme linéaire T sur $\mathcal{D}(\Omega)$ est une distribution d'ordre fini au plus m sur Ω lorsqu'il existe $m \in \mathbb{N}$ tel que, pour tout compact K de Ω , il existe $C_K > 0$ telle que, pour toute fonction test $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, $\text{supp } \varphi \subset K$,

$$|\langle T, \varphi \rangle| \leq C_K \max_{|\alpha| \leq m} \max_{x \in K} |\partial^\alpha \varphi(x)|.$$

Le plus petit entier m possible est appelé l'ordre de la distribution T .

L'ordre de T est le plus petit nombre de dérivées qu'il nous faut pour contrôler l'action de T sur les fonctions test.

Nous allons maintenant donner quelques exemples de distributions en précisant à chaque fois leur ordre.

4.2 Premiers exemples

4.2.1 Distribution associée à une fonction L^1_{loc}

Une des premières choses à vérifier est que la théorie des distributions généralise bien la théorie des fonctions classiques, typiquement des fonctions intégrables. On va donc montrer comment les fonctions $L^1_{\text{loc}}(\Omega)$ s'injectent dans $\mathcal{D}'(\Omega)$.

Proposition 4.2.1. Soit $f \in L^1_{\text{loc}}(\Omega)$. On peut lui associer une distribution, notée T_f , telle que

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \langle T_f, \varphi \rangle = \int_{\Omega} f \varphi dx.$$

Cette distribution est d'ordre 0.

Démonstration : Tout d'abord, on vérifie que, comme f est $L^1_{\text{loc}}(\Omega)$, sa restriction à tout compact est L^1 . Ainsi, sur le support de $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, elle est L^1 . Comme φ est bornée, car continue sur le compact où elle est supportée, on en déduit que $f\varphi$ est L^1 , et que

$$\left| \int_{\Omega} f \varphi dx \right| \leq \max_{x \in \text{supp } \varphi} |\varphi(x)| \int_{\text{supp } \varphi} |f| dx.$$

La forme linéaire $\varphi \rightarrow \int_{\Omega} f \varphi dx$ est donc bien une distribution, qui plus est d'ordre au plus 0, donc d'ordre 0.

□

Par ailleurs, le lemme de du Bois-Reymond nous permet d'identifier T_f à la fonction f de manière unique. D'après ce lemme, l'application $f \mapsto T_f$ est une injection de $L^1_{\text{loc}}(\Omega)$ dans $\mathcal{D}'(\Omega)$: si $T_f = T_g$, alors $f = g$ presque partout. Dans la suite nous ferons donc presque toujours l'abus de langage qui consiste à identifier T_f à f . Nous écrirons par exemple "soit f la distribution...". Remarquons aussi que si $T_f = T_g$ et f et g sont continues, alors $f = g$.

4.2.2 Distribution de Dirac

Nous avons déjà rencontré cette distribution au chapitre 2. Nous allons maintenant en donner sa définition précise.

Définition 4.2.2. Soit $a \in \Omega$. La forme linéaire $\delta_a : \mathcal{D}(\Omega) \rightarrow \mathbb{C}$ définie par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \langle \delta_a, \varphi \rangle = \varphi(a)$$

est une distribution sur Ω , d'ordre 0.

Démonstration : Soit K un compact de Ω et soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$ telle que $\text{supp } \varphi \subset K$. Alors, $|\langle \delta_a, \varphi \rangle| \leq 1 \cdot \|\varphi\|_\infty$. Donc δ_a est une distribution d'ordre au plus 0 donc 0 sur Ω . □

La distribution de Dirac est un nouvel objet de la théorie des distributions. En effet, on peut montrer qu'il n'existe pas de fonction $f \in L^1_{loc}(\Omega)$ telle que $\delta_a = T_f$. Si cela était le cas, en fixant un compact $K \subset \Omega$, on aurait :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \text{supp } \varphi \subset K, \langle \delta_a, \varphi \rangle = \varphi(a) = \int_K f(x)\varphi(x)dx.$$

Alors, si $a \notin \text{supp } \varphi$, $\int_K f(x)\varphi(x)dx = 0$. Donc, pour toute $\varphi \in C_0^\infty(\Omega \setminus \{a\})$, $\int_K f(x)\varphi(x)dx = 0$. Par le lemme de du Bois-Reymond, $f = 0$ pp sur $\Omega \setminus \{a\}$, donc sur Ω . Mais alors, pour toute $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, $\int_K f(x)\varphi(x)dx = \int_K 0 \cdot \varphi(x)dx = 0 = \varphi(a)$. En choisissant φ telle que $\varphi(a) \neq 0$ on aboutit à une contradiction.

4.2.3 Distribution de Dirac dérivée

Nous pouvons aussi définir sur le modèle de la distribution de Dirac une distribution d'ordre fini de n'importe quel ordre. Soient $a \in \Omega$ et $\alpha \in \mathbb{N}^d$. Posons, pour toute $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$,

$$\langle T, \varphi \rangle = \partial^\alpha \varphi(a).$$

Montrons que T ainsi définie est une distribution d'ordre exactement $|\alpha|$. Tout d'abord, il est clair que c'est bien une distribution d'ordre au plus $|\alpha|$. En effet, si K est un compact de Ω , on a

$$|\langle T, \varphi \rangle| = |\partial^\alpha \varphi(a)| \leq \|\partial^\alpha \varphi\|_\infty.$$

Soit $k < |\alpha|$. Montrons que T n'est pas d'ordre k . On raisonne par l'absurde. Supposons que, pour tout compact K de Ω , il existe $C_K > 0$ telle que :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \text{supp } \varphi \subset K, |\partial^\alpha \varphi(a)| \leq C_K \max_{|\beta| \leq k} \|\partial^\beta \varphi\|_\infty.$$

Soit $\varepsilon > 0$ et prenons comme compact $K = \overline{B(a, \varepsilon)}$. Fixons $\psi_0 \in C_0^\infty(B(0, \varepsilon))$ telle que $\psi_0(x) = 1$ pour $|x| \leq \varepsilon/2$. Posons alors

$$\psi(x) = \frac{x^\alpha}{\alpha!} \psi_0(x).$$

Par la formule de Leibniz, on a $\partial^\alpha \psi(0) = \psi_0(0) = 1$. Posons enfin $\varphi(x) = \psi(\lambda(x - a))$ où $\lambda \geq 1$. Comme $\text{supp } \varphi \subset B(a, \frac{\varepsilon}{\lambda}) \subset B(a, \varepsilon) \subset K$, on a bien $\text{supp } \varphi \subset K$. De plus, $\partial^\alpha \varphi(a) = \lambda^{|\alpha|} \partial^\alpha \psi(0) = \lambda^{|\alpha|}$. Pour $|\beta| \leq k$,

$$|\partial^\beta \varphi(x)| = \lambda^{|\beta|} |\partial^\beta \psi(\lambda(x - a))| \leq \lambda^k \|\partial^\beta \psi\|_\infty.$$

Alors, pour tout $\lambda \geq 1$, on devrait avoir,

$$\lambda^{|\alpha| - k} \leq C_K \max_{|\beta| \leq k} \|\partial^\beta \psi\|_\infty < +\infty.$$

On aboutit à une contradiction en faisant tendre λ vers $+\infty$ puisque $|\alpha| - k \geq 1$. Donc T ne peut pas être d'ordre $k < |\alpha|$, donc T est d'ordre exactement $|\alpha|$.

4.2.4 Mesures de Radon

On renvoie à l'Appendice (définition A.1.9) pour la définition d'une mesure de Radon.

Soit μ une mesure de Radon sur Ω . La forme linéaire $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega) \mapsto \int_{\Omega} \varphi d\mu$ est une distribution d'ordre 0 sur Ω .

Théorème 4.2.3. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ d'ordre 0. Alors, il existe une mesure de Radon μ sur Ω telle que

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \langle T, \varphi \rangle = \int_{\Omega} \varphi d\mu.$$

Démonstration : On admettra ce théorème. La démonstration se base sur le fait que les mesures de Radon positives sur Ω s'identifient aux formes linéaires positives sur $C_0(\Omega)$ par

$$\mu \mapsto \left(f \in C_0(\Omega) \mapsto \int_{\Omega} f d\mu \right).$$

C'est le théorème de représentation de Riesz.

□

Exemple 4.2.4. La mesure de Dirac est une mesure de Radon. L'application

$$\varphi \mapsto \int_{\mathbb{R}^{d-1}} \varphi(x_1, \dots, x_{d-1}, 0) dx_1 \dots dx_{d-1}$$

définit une distribution sur \mathbb{R}^{d-1} qui est une mesure de Radon sur \mathbb{R}^{d-1} .

4.2.5 Distributions positives

On dit qu'une distribution $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ est positive lorsque :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \varphi \geq 0 \Rightarrow \langle T, \varphi \rangle \geq 0.$$

Montrons que toute distribution positive est d'ordre 0.

En effet, soit K un compact de Ω et soit $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$, $\chi = 1$ sur K et $0 \leq \chi \leq 1$. Si $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, $\text{supp } \varphi \subset K$ et φ réelle, alors les fonctions $\psi_{\pm} : x \mapsto \chi(x) \sup_{y \in K} |\varphi(y)| \pm \varphi(x)$ sont dans $\mathcal{D}(\Omega)$ et sont positives. Alors, $\langle T, \psi_{\pm} \rangle \geq 0$. D'où,

$$|\langle T, \varphi \rangle| \leq |\langle T, \chi \rangle| \cdot \sup_{x \in K} |\varphi(x)| = C_K \sup_{x \in K} |\varphi(x)|,$$

ce qui signifie que T est d'ordre au plus 0 donc d'ordre 0.

4.2.6 La valeur principale de $\frac{1}{x}$

La fonction inverse, $f : x \mapsto \frac{1}{x}$ n'est pas dans $L_{\text{loc}}^1(\mathbb{R})$, on ne peut donc pas définir à partir de cette fonction une distribution comme on l'a fait auparavant. Cependant, en prenant garde à éviter la singularité en 0 et en effectuant une intégration symétrique par rapport à 0, on va tout de même pouvoir associer une distribution à f .

Définition 4.2.5. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. On pose

$$\left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x} dx.$$

Alors $\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)$ est une distribution sur \mathbb{R} d'ordre exactement 1.

Démonstration : Soit K un compact de \mathbb{R} et supposons que $K \subset [-R, R]$ pour R un réel positif. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ telle que $\text{supp } \varphi \subset K$. Alors,

$$\left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\varepsilon < |x| \leq R} \frac{\varphi(x)}{x} dx.$$

Pour “annuler” la singularité en 0, l’idée est de faire un développement de Taylor de φ en 0. Par la formule de Taylor avec reste intégral, on peut écrire

$$\forall x \in \mathbb{R}, \varphi(x) = \varphi(0) + x\psi(x), \text{ avec } \psi(x) = \int_0^1 \varphi'(tx) dt, \psi \in C^\infty(\mathbb{R}) \text{ et } |\psi(x)| \leq \|\varphi'\|_\infty.$$

On écrit alors, pour tout $\varepsilon > 0$,

$$\int_{\varepsilon < |x| \leq R} \frac{\varphi(x)}{x} dx = \varphi(0) \int_{\varepsilon < |x| \leq R} \frac{dx}{x} + \int_{\varepsilon < |x| \leq R} \psi(x) dx := I_1 + I_2.$$

Par imparité de la fonction f et symétrie par rapport à 0 du domaine d’intégration, l’intégrale I_1 est nulle. Dans l’intégrale I_2 , la fonction ψ étant continue en 0, on peut appliquer le TCD pour obtenir que la limite lorsque ε tend vers 0 de I_2 existe et vaut $\int_{|x| \leq R} \psi(x) dx$. La définition de $\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)$ est donc justifiée, la limite existe et on a :

$$\left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle = \int_{|x| \leq R} \psi(x) dx.$$

De plus,

$$\left| \left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle \right| \leq 2R \sup_{-R \leq |x| \leq R} |\psi(x)| \leq 2R \sup_{x \in K} |\varphi'(x)|.$$

On en déduit que $\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)$ est une distribution d’ordre au plus 1. Il nous reste à justifier qu’elle ne peut pas être d’ordre 0. Si elle était d’ordre 0 on aurait l’existence d’une constante $C > 0$ telle que :

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}), \text{supp } \varphi \subset K, \left| \left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle \right| \leq C \|\varphi\|_\infty.$$

Pour $n \geq 1$, on considère la fonction plateau qui vaut 1 sur le compact $[\frac{1}{n}, 1]$ et qui est nulle hors de l’ouvert $] \frac{1}{2n}, 2[$. Alors, $\|\varphi_n\|_\infty = 1$ et, pour $\varepsilon \leq \frac{1}{2n}$, on a (par positivité de φ_n)

$$\int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi_n(x)}{x} dx = \int_{\frac{1}{2n}}^2 \frac{\varphi_n(x)}{x} dx \geq \int_{\frac{1}{n}}^1 \frac{\varphi_n(x)}{x} dx = \int_{\frac{1}{n}}^1 \frac{dx}{x} = \log n.$$

Ainsi, pour tout $n \geq 1$,

$$\log n \leq \left| \left\langle \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle \right| \leq C \|\varphi_n\|_\infty = C.$$

D’où la contradiction lorsque $n \rightarrow \infty$.

□

Comme $\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)$ est d’ordre 1 on en déduit en particulier qu’il n’existe pas de fonction $f \in L_{loc}^1(\mathbb{R})$ telle que $\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right) = T_f$.

Cette distribution apparaîtra à nouveau plus loin dans le cours et en TDs. Tout comme la distribution de Dirac, elle constitue un des premiers exemples d’objets nouveaux introduits par la théorie des distributions.

4.2.7 Partie finie de x^a

On cherche maintenant à définir une distribution qui coïncide avec x^a pour $-2 < a < -1$ et $x > 0$. On vérifie que

$$\int_{\varepsilon}^R x^a \varphi(x) dx = \int_{\varepsilon}^R x^a \varphi(0) dx + \int_{\varepsilon}^a x \varphi'(0) dx + \dots$$

(sans préciser le reste de Taylor). Le premier terme vaut $\frac{R^{a+1}}{a+1} - \frac{\varepsilon^{a+1}}{a+1}$, qui tend vers $+\infty$ lorsque $\varepsilon \rightarrow 0$. Il s'agit de la partie infinie de x^a . Plus précisément, on a l'égalité, valable pour φ à support compact et $R \notin \text{supp } \varphi$:

$$\int_{\varepsilon}^R x^a \varphi(x) dx = \left[\frac{x^{a+1}}{a+1} \varphi(x) \right]_{\varepsilon}^R - \int_{\varepsilon}^R \frac{x^{a+1}}{a+1} \varphi'(x) dx = -\frac{\varepsilon^{a+1}}{a+1} \varphi(\varepsilon) - \int_{\varepsilon}^R \frac{x^{a+1}}{a+1} \varphi'(x) dx.$$

La fonction $\frac{x^{a+1}}{a+1}$ est, quant à elle, intégrable car $a+1 > -1$, donc définit une distribution. On voit donc apparaître la partie finie.

Définition 4.2.6. Soit $a \in]-2, -1[$. La partie finie de x^a , notée $\text{Pf}(x^a)$ est la distribution définie par

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}), \langle \text{Pf}(x^a), \varphi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\int_{\varepsilon}^{\infty} x^a \varphi(x) dx + \frac{\varepsilon^{a+1}}{a+1} \varphi(0) \right) = - \int_0^{\infty} \frac{x^{a+1}}{a+1} \varphi'(x) dx.$$

On peut plus généralement définir de même $\text{Pf}(x^a)$ lorsque a est un réel < -1 , non-entier :

Définition 4.2.7. Soit $a < -1$ tel que $a \notin \mathbb{Z}$. Soit $n \in \mathbb{N}$ tel que $a \in]-n-1, -n[$. La partie finie de $1/x^a$ ($x > 0$) est la distribution définie par :

$$\langle \text{Pf}(x^a), \varphi \rangle = (-1)^n \int_0^{\infty} \frac{x^{a+n}}{(a+1)\dots(a+n)} \varphi^{(n)}(x) dx.$$

Il existe d'autres façons d'exprimer les parties finies. Par exemple, lorsque $-n-1 < a < -n$, $n \geq 1$, on retranche la partie infinie obtenue en écrivant le développement de Taylor de φ à l'ordre $n-1$, soit

$$\varphi(x) = \sum_{j=0}^{n-1} \frac{x^j}{j!} \varphi^{(j)}(0) + x^n \psi_n(x)$$

et on calcule ainsi la limite, lorsque $\varepsilon \rightarrow 0$, de

$$\int_{\varepsilon}^{+\infty} x^a \varphi(x) dx + \sum_{j=0}^{n-1} \frac{\varepsilon^{a+j+1}}{(j+a+1)j!} \varphi^{(j)}(0).$$

Cette limite est notée $\langle \text{Pf}(x^a), \varphi \rangle$ et définit une distribution d'ordre n .

On peut également définir une partie finie lorsque a est entier, mais il faut pour cela faire intervenir, dans le développement de Taylor précédent, un terme en $\log \varepsilon$. Par exemple

$$\left\langle \text{Pf} \left(\frac{1}{x} \right), \varphi \right\rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+} \left(\int_{\varepsilon}^{+\infty} \frac{1}{x} \varphi(x) dx + \varphi(\varepsilon) \log(\varepsilon) \right).$$

Lorsque a est entier on peut également définir une valeur principale, par analogie à la valeur principale de $1/x$, en passant à la limite dans une intégrale symétrique par rapport à l'origine. Ainsi, la valeur principale de $1/x^2$ est,

$$\langle \text{vp}(x^{-2}), \varphi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+} \left(\int_{|x|>\varepsilon} x^{-2} \varphi(x) dx - \frac{2\varphi(0)}{\varepsilon} \right) = - \int_{-\infty}^{+\infty} \varphi''(x) \log|x| dx.$$

Nous verrons en travaux dirigés la définition de la partie finie de $|x|^a$ en dimension $d \geq 2$.

4.2.8 Un exemple de distribution d'ordre infini

Soit T la forme linéaire sur $C_0^\infty(\mathbb{R})$ définie par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}), \langle T, \varphi \rangle = \sum_{j=0}^{+\infty} \varphi^{(j)}(j).$$

Remarquons que φ étant à support compact, la somme précédente est en fait finie. Alors, T est une distribution sur \mathbb{R} d'ordre infini. On peut reprendre en l'adaptant légèrement la preuve donnée pour la distribution de Dirac dérivée.

Soit $[-R, R] \subset \mathbb{R}$ et soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$, $\text{supp } \varphi \subset [-R, R]$. Posons $p_0 = E(R) + 1$, où $E(R)$ est la partie entière de R . On a :

$$|\langle T, \varphi \rangle| = \left| \sum_{j=0}^{+\infty} \varphi^{(j)}(j) \right| = \left| \sum_{j=0}^{p_0} \varphi^{(j)}(j) \right| \leq \sum_{j=0}^{p_0} \|\varphi^{(j)}\|_\infty.$$

Donc $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$.

Supposons par l'absurde que T est d'ordre fini m . Soit $\psi_0 \in C_0^\infty(]-1/2, 1/2[)$, égale à 1 sur $[-1/4, 1/4]$ et positive. Soit $\lambda > 1$. Posons $\psi(x) = \frac{x^{m+1}}{(m+1)!} \psi_0(x)$ pour $x \in \mathbb{R}$ et $\varphi(x) = \psi(\lambda(x - (m+1)))$. On considère le compact $K = [m + 1/2, m + 3/2] \subset \mathbb{R}$. Comme $\lambda > 1$, φ est à support dans K et elle est C^∞ .

D'autre part, par la formule de Leibniz, on a : $\varphi^{(m+1)}(0) = \psi_0(0) = 1$. Puis, comme $\text{supp } \varphi \subset K$, on a $\langle T, \varphi \rangle = \varphi^{(m+1)}(m+1) = \lambda^{m+1} \psi^{(m+1)}(0) = \lambda^{m+1}$. D'autre part, pour $j \leq m$,

$$\forall x \in \mathbb{R}, |\varphi^{(j)}(x)| \leq \lambda^j \sup_{x \in \mathbb{R}} |\psi^{(j)}(x)| \leq \lambda^j \|\psi^{(j)}\|_\infty.$$

Or, T est supposée d'ordre m , donc pour $K = [m + 1/2, m + 3/2]$, il existe $C_K > 0$ telle que

$$|\langle T, \varphi \rangle| \leq C_K \sum_{j=0}^m \|\varphi^{(j)}\|_\infty,$$

soit ici :

$$\lambda^{m+1} \leq C_K \sum_{j=0}^m \lambda^j \|\psi^{(j)}\|_\infty \leq C_K \lambda^m,$$

ce qui conduit à une contradiction lorsque λ tend vers l'infini. Donc T ne peut être d'ordre fini.

4.3 Convergence des suites de distributions

Nous allons voir que les suites de distributions étant des suites d'applications linéaires continues, elles se comportent de manière très "simple". Cela est principalement dû au théorème de Banach-Steinhaus qui est un résultat d'uniformisation des bornes sur les familles de formes linéaires continues sur un espace de Banach (voir [6], Chapitre 17). Commençons par donner la définition de la convergence dans $\mathcal{D}'(\Omega)$.

Définition 4.3.1. On dit qu'une suite $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de distributions sur Ω converge vers $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ lorsque, pour toute fonction $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \langle T_n, \varphi \rangle = \langle T, \varphi \rangle.$$

Exemple 4.3.2. La suite $(\delta_{1/n})_n$ tend vers la distribution δ_0 dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$. La suite $(e^n \delta_n)_n$ tend vers 0 dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$.

Exemple 4.3.3. La suite de distributions $(T_n)_{n \geq 1}$ définie par $\forall n \geq 1, T_n = n(\delta_{\frac{1}{n}} - \delta_{-\frac{1}{n}})$, converge dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$ vers $-2\delta'_0$. En effet, pour $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, on peut écrire $\varphi(x) = \varphi(0) + x\psi(x)$ avec $\psi(x) = \int_0^1 \varphi'(xu) du$. Alors,

$$\langle T_n, \varphi \rangle = n \left(\varphi\left(\frac{1}{n}\right) - \varphi\left(-\frac{1}{n}\right) \right) = \psi\left(\frac{1}{n}\right) + \psi\left(-\frac{1}{n}\right) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 2\psi(0) = 2\varphi'(0).$$

D'où le résultat.

Exemple 4.3.4. La suite $(T_{e^{in}})_{n \geq 0}$ converge vers la distribution nulle dans $\mathcal{D}'(\Omega)$. Il s'agit juste du lemme de Riemann-Lebesgue.

Proposition 4.3.5. La convergence dans $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$, $1 \leq p \leq +\infty$ implique la convergence dans $\mathcal{D}'(\Omega)$.

Démonstration : Soit $(f_n)_{n \geq 0}$ une suite de fonctions dans $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$ qui converge vers f dans $L^p_{\text{loc}}(\Omega)$. Soit q tel que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$. Soit $K \subset \Omega$ un compact et soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, $\text{supp } \varphi \subset K$. Par l'inégalité de Hölder,

$$\begin{aligned} |\langle T_{f_n}, \varphi \rangle - \langle T_f, \varphi \rangle| &= |\langle T_{f_n} - T_f, \varphi \rangle| \leq \int_K |f_n(x) - f(x)| \cdot |\varphi(x)| dx \\ &\leq \|f_n - f\|_{L^p(K)} \|\varphi\|_{L^q(K)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0. \end{aligned}$$

□

Exemple 4.3.6. La convergence presque partout n'implique pas la convergence dans $\mathcal{D}'(\Omega)$. En effet, considérons la suite de $L^1_{\text{loc}}(\Omega)$ définie par $f_n : x \mapsto \sqrt{n}e^{-nx^2}$. Alors, pour tout $x \neq 0$, $f_n(x) \rightarrow 0$, mais la suite $(T_{f_n})_{n \geq 1}$ converge dans $\mathcal{D}'(\Omega)$ vers $\sqrt{\pi}\delta_0$ et non pas vers la distribution nulle. En effet, si $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, on a par le TCD,

$$\langle f_n, \varphi \rangle = \sqrt{n} \int_{\mathbb{R}} e^{-nx^2} \varphi(x) dx = \int_{\mathbb{R}} e^{-y^2} \varphi\left(\frac{y}{\sqrt{n}}\right) dy \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \sqrt{\pi} \varphi(0) = \langle \sqrt{\pi}\delta_0, \varphi \rangle.$$

On a le théorème suivant dont la démonstration (difficile et basée sur Banach-Steinhaus) est admise ici (voir [1, C.3.4, p245] ou [8, p58]).

Théorème 4.3.7 (Admis). Soit $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de distributions telle que, pour toute $\varphi \in C_0^\infty(\Omega)$, la suite $(\langle T_n, \varphi \rangle)_{n \in \mathbb{N}}$ admet une limite dans \mathbb{C} . Alors la forme linéaire T définie sur $\mathcal{D}(\Omega)$ par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \langle T, \varphi \rangle = \lim_{n \rightarrow +\infty} \langle T_n, \varphi \rangle$$

est une distribution sur Ω . De plus, pour tout compact $K \subset \Omega$, il existe $m \in \mathbb{N}$ et $C > 0$ tels que,

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \text{supp } \varphi \subset K, \sup_{n \in \mathbb{N}} |\langle T_n, \varphi \rangle| \leq C p_m(\varphi).$$

Le point clé ici est le fait que l'on peut trouver une constante $C > 0$ et un entier $m \in \mathbb{N}$ indépendants de n . On a aussi le corollaire suivant.

Corollaire 4.3.8. Soit $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de distributions qui converge vers T dans $\mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite qui converge vers φ dans $\mathcal{D}(\Omega)$. Alors $\langle T_n, \varphi_n \rangle \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \langle T, \varphi \rangle$.

Démonstration : On écrit

$$\langle T_n, \varphi_n \rangle - \langle T, \varphi \rangle = \langle T_n, \varphi_n - \varphi \rangle + \langle T_n - T, \varphi \rangle.$$

Le premier terme tend vers 0 grâce au théorème 4.3.7. Le deuxième terme tend vers 0 par la définition de la convergence des distributions.

□

Nous allons montrer au chapitre sur la convolution des distributions que toute distribution est limite dans $\mathcal{D}'(\Omega)$ d'une suite de fonctions dans $\mathcal{D}(\Omega)$.

Nous terminons cette section par un résultat d'approximation de la distribution de Dirac en 0 par des fonctions L^1 .

Proposition 4.3.9. Soit $(f_n)_{n \geq 0}$ une suite de fonctions positives dans $L^1(\mathbb{R}^d)$, dont les supports sont contenus dans des boules centrées à l'origine et de rayon tendant vers 0. Alors

$$\frac{1}{\int_{\mathbb{R}^d} f_n dx} T_{f_n} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \delta_0 \quad \text{dans } \mathcal{D}'(\mathbb{R}^d).$$

Démonstration : Soit a_n le rayon de la boule, $a_n \rightarrow 0$. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}^d)$. En posant $x = a_n t$,

$$\forall n \in \mathbb{N}, \langle T_{f_n}, \varphi \rangle = a_n^d \int_{|t| \leq 1} f_n(a_n t) \varphi(a_n t) dt.$$

On écrit

$$\frac{\langle T_{f_n}, \varphi \rangle}{\int f_n} - \varphi(0) = \frac{a_n^d \int_{|t| \leq 1} f_n(a_n t) (\varphi(a_n t) - \varphi(0)) dt}{a_n^d \int_{|t| \leq 1} f_n(a_n t) dt}.$$

On utilise ensuite le fait que, pour $a_n < 1$ et $|t| \leq 1$, par la formule de Taylor avec reste intégral à l'ordre 1,

$$|\varphi(a_n t) - \varphi(0)| \leq a_n \max_{|\alpha|=1} \max_{|x| \leq 1} |\partial^\alpha \varphi(x)|$$

pour trouver

$$\left| \frac{\langle T_{f_n}, \varphi \rangle}{\int f_n} - \varphi(0) \right| \leq a_n \max_{|\alpha|=1} \max_{|x| \leq 1} |\partial^\alpha \varphi(x)|.$$

D'où le résultat.

□

Chapitre 5

Opérations sur les distributions

5.1 Majoration de la norme d'un produit de fonctions

On rappelle la définition des normes p_m et $p_{m,K}$ (où K est un compact de Ω) :

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(\Omega), \quad p_{m,K}(\varphi) = \max_{\substack{x \in K \\ |\alpha| \leq m}} |\partial^\alpha \varphi(x)|, \quad p_m(\varphi) = \max_{\substack{x \in \Omega \\ |\alpha| \leq m}} |\partial^\alpha \varphi(x)|.$$

Le lemme suivant nous sera très utile dans la suite de ce cours :

Lemme 5.1.1. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\Omega)$, $\psi \in C^\infty(\Omega)$, $m \in \mathbb{N}$. Il existe une constante C_m telle que

$$p_m(\varphi\psi) \leq C_m p_m(\varphi) p_m(\psi),$$

et, si K est un compact de Ω ,

$$p_{m,K}(\varphi\psi) \leq C_m p_{m,K}(\varphi) p_{m,K}(\psi).$$

Démonstration : La deuxième inégalité découle de la première. Pour montrer la deuxième, on utilise la formule de Leibniz

$$\partial^\alpha(\varphi\psi) = \sum_{\beta \leq \alpha} \binom{\alpha}{\beta} \partial^\beta \varphi \cdot \partial^{\alpha-\beta} \psi,$$

où $\alpha \in \mathbb{N}^d$ vérifie $|\alpha| \leq m$. En majorant $|\partial^\beta \varphi|$ par $p_m(\varphi)$ et $|\partial^{\alpha-\beta} \psi|$ par $p_m(\psi)$, on obtient l'inégalité annoncée.

□

5.2 Multiplication par une fonction C^∞

Définition 5.2.1. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $a \in C^\infty(\Omega)$. La forme linéaire aT définie sur $\mathcal{D}(\Omega)$ par :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad \langle aT, \varphi \rangle = \langle T, a\varphi \rangle$$

est une distribution appelée produit de a par T .

Démonstration : Tout d'abord, on a bien $a\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$ donc le membre de droite est bien défini. Par ailleurs, il est évident que $\varphi \mapsto \langle T, a\varphi \rangle$ est une application linéaire. Il reste à vérifier la propriété de continuité dans la définition des distributions.

Soit $K \subset \Omega$ un compact. Il existe $m \in \mathbb{N}$ et $C > 0$ tels que,

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad | \langle T, \varphi \rangle | \leq C p_m(\varphi).$$

Alors, par le lemme 5.1.1,

$$| \langle aT, \varphi \rangle | = | \langle T, a\varphi \rangle | \leq C p_m(a\varphi) \leq C p_m(a) p_m(\varphi),$$

ce qui montre que aT est bien une distribution. □

Nous avons facilement les propriétés suivantes. Pour $a, b \in C^\infty(\Omega)$ et $T, S \in \mathcal{D}'(\Omega)$,

$$(a + b)T = aT + bT, \quad (ab)T = a(bT), \quad a(S + T) = aS + aT.$$

De plus, la multiplication est une opération continue sur $\mathcal{D}'(\Omega) \times C^\infty(\Omega)$. Pour donner un sens à cette affirmation, on doit définir une topologie sur $C^\infty(\Omega)$, ce que l'on fait à l'aide de suites.

Définition 5.2.2. Soit $(\varphi_n)_n$ une suite de $C^\infty(\Omega)$ et $\varphi \in C^\infty(\Omega)$. On dit que la suite $(\varphi_n)_n$ converge vers φ dans $C^\infty(\Omega)$ quand n tend vers ∞ lorsque pour tout compact K , pour tout $m \in \mathbb{N}$,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} p_{m,K}(\varphi - \varphi_n) = 0.$$

En d'autres termes, une suite converge dans C^∞ si et seulement si elle converge uniformément dans tout compact, ainsi que toutes ses dérivées. Ainsi une suite convergente dans $C_0^\infty(\Omega)$ converge vers la même limite dans $C^\infty(\Omega)$. Un autre exemple est la suite $(\varphi_n)_n$, où $\varphi_n(x) = e^n \varphi(x - n)$, et φ est un élément fixé de $C_0^\infty(\mathbb{R})$: cette suite converge vers 0 dans $C^\infty(\mathbb{R})$ (comparer avec l'exemple 3.3.13).

On a alors :

Proposition 5.2.3. Soient $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et $a \in C^\infty(\Omega)$. Soit $(a_n)_{n \geq 0}$ une suite qui converge vers a dans $C^\infty(\Omega)$ et soit $(T_n)_{n \geq 0}$ une suite qui converge vers T dans $\mathcal{D}'(\Omega)$. Alors

$$a_n T \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} aT, \quad aT_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} aT \quad \text{et} \quad a_n T_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} aT \quad \text{dans } \mathcal{D}'(\Omega).$$

Démonstration : Bien entendu, il suffit de montrer le troisième point. Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$. Posons pour tout n , $\psi_n = a_n \varphi$. Alors, $\psi_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} a\varphi$ dans $\mathcal{D}(\Omega)$ par la formule de Leibniz, donc

$$\langle a_n T_n, \varphi \rangle = \langle T_n, \psi_n \rangle \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \langle T, a\varphi \rangle = \langle aT, \varphi \rangle.$$

Nous avons utilisé ici le corollaire 4.3.8. □

Exemple 5.2.4. Si $a \in C^\infty(\Omega)$ et $f \in L_{\text{loc}}^1(\Omega)$, alors $aT_f = T_{af}$.

Exemple 5.2.5. Si $a \in C^\infty(\Omega)$ et $x_0 \in \Omega$, alors $a\delta_{x_0} = a(x_0)\delta_{x_0}$. En particulier dans \mathbb{R} , $x\delta_0 = 0$. La vérification est ici immédiate.

Exemple 5.2.6. On a : $xvp\left(\frac{1}{x}\right) = 1$. En effet, si $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$,

$$\left\langle xvp\left(\frac{1}{x}\right), \varphi \right\rangle = \left\langle vp\left(\frac{1}{x}\right), x\varphi \right\rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| > \varepsilon} \frac{x\varphi(x)}{x} dx = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| > \varepsilon} \varphi(x) dx = \int_{\mathbb{R}} \varphi(x) dx = \langle 1, \varphi \rangle,$$

par intégrabilité en 0 de la fonction continue φ .

Exemple 5.2.7. Soit $-2 < \alpha < -1$. Alors $x\text{Pf}(x^\alpha) = x^{\alpha+1}\mathbb{1}_{]0,+\infty[}$. En effet, si l'on pose $\psi(x) = x\varphi(x)$,

$$\langle x\text{Pf}(x^\alpha), \varphi \rangle = \langle \text{Pf}(x^\alpha), \psi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\int_\varepsilon^\infty x^\alpha \psi(x) dx + \frac{\varepsilon^{\alpha+1}}{\alpha+1} \psi(0) \right).$$

Or $\psi(0) = 0$, et donc

$$\langle x\text{Pf}(x^\alpha), \varphi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\int_\varepsilon^\infty x^{\alpha+1} \varphi(x) dx \right) = \int_0^\infty x^{\alpha+1} \varphi(x) dx.$$

Remarque. On ne peut pas définir un produit raisonnable entre deux distributions. Par exemple, une multiplication basique du type " $\langle TS, \varphi \rangle = \langle T, \varphi \rangle \cdot \langle S, \varphi \rangle$ " ne définit même pas une forme linéaire.

Une autre objection est que l'on ne peut pas donner sens au carré de la distribution de Dirac en 0. Par exemple, on considère la famille de fonctions $(\phi_\varepsilon)_{\varepsilon > 0}$ définie par :

$$\forall \varepsilon > 0, \phi_\varepsilon(x) = \frac{1}{\varepsilon} \text{ si } |x| \leq \frac{\varepsilon}{2} \quad \text{et} \quad \phi_\varepsilon(x) = 0 \text{ sinon.}$$

Soit alors $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. On a, en utilisant Taylor avec reste intégral à l'ordre 1,

$$\int_{\mathbb{R}} \phi_\varepsilon(x) \varphi(x) dx = \frac{1}{\varepsilon} \int_{-\varepsilon/2}^{\varepsilon/2} \varphi(x) dx = \frac{1}{\varepsilon} (\varepsilon \varphi(0) + O(\varepsilon^2)) \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} \varphi(0).$$

et ainsi $(\phi_\varepsilon)_{\varepsilon > 0}$ converge vers δ_0 dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$. Toutefois,

$$\int_{\mathbb{R}} \phi_\varepsilon^2(x) \varphi(x) dx = \frac{1}{\varepsilon^2} \int_{-\varepsilon/2}^{\varepsilon/2} \varphi(x) dx = \frac{1}{\varepsilon^2} (\varepsilon \varphi(0) + O(\varepsilon^3))$$

qui diverge lorsque ε tend vers 0. Donc $(\phi_\varepsilon^2)_{\varepsilon > 0}$ ne converge pas dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$.

D'un point de vue plus abstrait, on ne peut pas définir une loi de composition interne commutative et associative sur $\mathcal{D}'(\Omega)$ prolongeant à $\mathcal{D}'(\Omega) \times \mathcal{D}'(\Omega)$ la multiplication que l'on vient de définir sur $\mathcal{D}'(\Omega) \times C^\infty$. Si cela était le cas, on aurait par exemple : $\delta_0 \cdot \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right) = \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right) \cdot \delta_0$. D'où, en multipliant les deux membres par x , on aurait d'une part : $x(\delta_0 \cdot \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)) = (x\delta_0) \cdot \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right) = 0$. D'autre part, $x(\delta_0 \cdot \text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)) = x(\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right) \cdot \delta_0) = (x\text{vp} \left(\frac{1}{x} \right)) \cdot \delta_0 = 1 \cdot \delta_0 = \delta_0$, d'où la contradiction.

Nous verrons plus loin que l'on peut définir le produit de convolution de deux distributions (moyennant des hypothèses sur leurs supports respectifs), ce produit ayant alors une interprétation physique naturelle.

5.3 Les équations $xT = 0$, $xT = 1$ et $xT = S$

Nous allons étudier ces trois équations pour $d = 1$. Mentionnons qu'il est possible d'obtenir des résultats analogues en dimension d quelconque pour le système d'équations $x_i T = 0$.

Proposition 5.3.1. Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$. On a alors équivalence entre

1. $xT = 0$.
2. $\exists z \in \mathbb{C}, T = z\delta_0$.

Démonstration : On a déjà vu que, si $T = C\delta_0$, alors $xT = Cx\delta_0 = C \cdot 0 = 0$. D'où une première implication.

Pour l'autre sens, supposons que $xT = 0$. Pour $\theta \in C_0^\infty(\mathbb{R})$, $0 = \langle xT, \theta \rangle = \langle T, x\theta \rangle$. Donc T est nulle sur toutes les fonctions de la forme $x\theta$, $\theta \in C_0^\infty(\mathbb{R})$.

Caractérisons ces fonctions. Tout d'abord, si $\psi = x\theta$, $\theta \in C_0^\infty(\mathbb{R})$, il est clair que $\psi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ et que $\psi(0) = 0$. Réciproquement, soit $\psi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ telle que $\psi(0) = 0$. Supposons que $\text{supp } \psi \subset [-A, A]$. Par la formule de Taylor avec reste intégral à l'ordre 1, on peut écrire que $\psi(x) = \psi(0) + x \int_0^1 \psi'(tx) dt = x\theta(x)$ où $\theta(x) = \int_0^1 \psi'(tx) dt$. Alors, $\theta \in C^\infty(\mathbb{R})$ et si $|x| > A$, on a $\psi(x) = 0$ d'où $\theta(x) = \psi(x)/x = 0$. Donc $\theta \in C_0^\infty(\mathbb{R})$.

Finalement, T s'annule sur toutes les fonctions $\psi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ telles que $\psi(0) = 0$. Fixons $\chi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ telle que $\chi(x) = 1$ pour $|x| \leq 1$. Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. Posons $\psi = \varphi - \varphi(0)\chi$. Alors $\psi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ et $\psi(0) = 0$. Donc $\langle T, \psi \rangle = 0$, soit encore

$$\langle T, \varphi \rangle = \varphi(0) \langle T, \chi \rangle = C \langle \delta_0, \varphi \rangle \quad \text{avec } C = \langle T, \chi \rangle .$$

D'où l'autre implication. □

On peut alors étudier la même équation avec un second membre. On commence par regarder l'équation $xT = 1$.

Proposition 5.3.2. *Les distributions $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$ telles que $xT = 1$ sont de la forme $T = \text{vp} \left(\frac{1}{x}\right) + C\delta_0$, $C \in \mathbb{C}$.*

Démonstration : On a déjà vu en exemple que $x \text{vp} \left(\frac{1}{x}\right) = 1$. Donc si T est une solution de l'équation $xT = 1$, on doit avoir $x(T - \text{vp} \left(\frac{1}{x}\right)) = 0$. Par la proposition précédente, $T - \text{vp} \left(\frac{1}{x}\right) = C\delta_0$ avec $C \in \mathbb{C}$. □

On retrouve ici le principe général de résolution des équations linéaires : l'ensemble des solutions est un espace affine dirigé par le noyau de l'application linéaire qui définit l'équation considérée (soit l'ensemble des solutions de l'équation homogène associée) et passant par une solution particulière de l'équation. Nous pouvons en fait résoudre l'équation $xT = S$ pour n'importe quel second membre $S \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$.

Proposition 5.3.3. *Soit $S \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$. Alors l'équation $xT = S$ admet une solution $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$.*

Démonstration : On fixe $\chi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ tel que $\chi(x) = 1$ pour $|x| < 1$. Pour $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$, on définit la fonction $L\varphi$ par

$$L\varphi(x) = \frac{\varphi(x) - \varphi(0)\chi(x)}{x} \text{ si } x \neq 0 \text{ et } L\varphi(0) = \varphi'(0).$$

On vérifie que $L\varphi$ est aussi un élément de $\mathcal{D}(\mathbb{R})$ et que :

$$\forall m \geq 0, \exists C, \quad p_m(L\varphi) \leq C p_{m+1}(\varphi). \tag{5.1}$$

En effet, il est évident que $L\varphi$ est C^∞ sur \mathbb{R}^* . Le fait que $L\varphi$ soit C^∞ au voisinage de 0 découle de la formule :

$$\forall x \in [-1, +1], \quad L\varphi(x) = \int_0^1 \varphi'(sx) ds$$

et du théorème 1.2.3 de dérivation sous le signe intégral, qui montre également que

$$\forall x \in [-1, +1], \forall k \in \mathbb{N}, \quad (L\varphi)^{(k)}(x) = \int_0^1 s^k \varphi^{(k+1)}(sx) ds.$$

Ceci donne immédiatement l'inégalité (5.1). Enfin $L\varphi$ est évidemment à support compact (plus précisément $\text{supp } L\varphi \subset \text{supp } \chi \cup \text{supp } \varphi$).

On définit la distribution T par :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad \langle T, \varphi \rangle = \langle S, L\varphi \rangle .$$

L'application L étant linéaire, on vérifie facilement, en utilisant (5.1), que c'est une distribution. De plus, la définition de L montre que $L(x\varphi) = \varphi$ et donc $\langle xT, \varphi \rangle = \langle T, x\varphi \rangle = \langle S, L(x\varphi) \rangle = \langle S, \varphi \rangle$, d'où $xT = S$.

□

5.4 Dérivation d'une distribution

Nous avons déjà vu au chapitre 2, lors de notre étude de la fonction de Heaviside, qu'il est possible de donner un sens à la dérivée d'une fonction qui n'est pas dérivable au sens classique. Nous allons maintenant voir, et c'est là l'un des concepts les plus étonnants de la théorie des distributions, que l'on peut dériver à n'importe quel ordre une distribution quelconque et que cette dérivation est une opération continue. La situation est donc totalement différente du cadre des fonctions dérivables classiques. Il faut se dire que si une fonction classique n'est pas dérivable, cela signifie simplement que sa dérivée est une distribution qui n'est pas une fonction. La dérivée usuelle peut laisser échapper l'essentiel de la "vraie" dérivée, par exemple une masse de Dirac dans le cas de la fonction de Heaviside.

Le tout est de trouver "la bonne formule" pour définir la "bonne" notion de dérivée des distributions. Pour cela, regardons ce qui se passe dans le cas des distributions associées à une fonction f de classe C^1 sur \mathbb{R} . Par intégration par parties (le crochet s'annulant pour des raisons de support) :

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}), \quad \langle T_{f'}, \varphi \rangle = \int_{\mathbb{R}} f'(x)\varphi(x)dx = - \int_{\text{supp } \varphi} f(x)\varphi'(x)dx = - \langle T_f, \varphi' \rangle .$$

Bien entendu, notre définition générale de la dérivée d'une distribution doit coïncider avec la notion de dérivée classique dans le cas des fonctions de classe C^1 , nous allons donc adopter la définition suivante.

Définition 5.4.1. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $i \in \{1, \dots, d\}$. La forme linéaire $\partial_{x_i}T$ définie sur $\mathcal{D}(\Omega)$ par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad \langle \partial_{x_i}T, \varphi \rangle = - \langle T, \partial_{x_i}\varphi \rangle$$

est une distribution sur Ω appelée i -ième dérivée partielle de T .

Le fait que $\partial_{x_i}T$ soit une distribution est évident. Il est clair aussi que si T est une distribution d'ordre m donné, alors $\partial_{x_i}T$ est d'ordre au plus $m + 1$.

La définition de $\partial_{x_i}T$ peut être itérée autant de fois que voulu, on peut donc définir, pour tout multi-indice $\alpha \in \mathbb{N}^d$, $\partial^\alpha T$ par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad \langle \partial^\alpha T, \varphi \rangle = (-1)^{|\alpha|} \langle T, \partial^\alpha \varphi \rangle .$$

La proposition suivante est tout à fait remarquable de simplicité lorsqu'on la compare aux énoncés équivalents dans le cadre des fonctions classiques qui requièrent tous des hypothèses très fortes de convergence uniforme.

Proposition 5.4.2. Soit $(T_n)_{n \geq 0}$ une suite dans $\mathcal{D}'(\Omega)$ qui converge vers $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. Alors, pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$, $(\partial^\alpha T_n)_{n \geq 0}$ converge vers $\partial^\alpha T$ dans $\mathcal{D}'(\Omega)$.

Démonstration : Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$. Pour tout $n \in \mathbb{N}$,

$$\langle \partial^\alpha T_n, \varphi \rangle = (-1)^{|\alpha|} \langle T_n, \partial^\alpha \varphi \rangle \xrightarrow{n \rightarrow \infty} (-1)^{|\alpha|} \langle T, \partial^\alpha \varphi \rangle = \langle \partial^\alpha T, \varphi \rangle.$$

D'où le résultat voulu. □

La dérivation se comporte tout aussi bien vis-à-vis du produit par une fonction C^∞ .

Proposition 5.4.3. Soit $a \in C^\infty(\Omega)$ et soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. Alors, $\partial_{x_i}(aT) = (\partial_{x_i}a)T + a\partial_{x_i}T$.

Démonstration : Cela provient directement de la dérivée d'un produit de fonctions :

$$\langle \partial_{x_i}(aT), \varphi \rangle = -\langle aT, \partial_{x_i}\varphi \rangle = -\langle T, a\partial_{x_i}\varphi \rangle = -\langle T, \partial_{x_i}(a\varphi) \rangle + \langle T, (\partial_{x_i}a)\varphi \rangle.$$

□

Exercice 5.4.4. Montrer la formule de Leibniz $\partial^\alpha(aT) = \dots$ lorsque $a \in C^\infty(\Omega)$ et $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$.

Exemple 5.4.5. La dérivée d'une distribution T_f avec $f \in C^1(\mathbb{R})$ est la distribution $T_{f'}$. C'est l'objet du calcul fait au début de cette section.

Exemple 5.4.6. La i -ième dérivée partielle d'une distribution T_f avec $f \in C^1(\mathbb{R}^d)$ est la distribution $T_{\partial_{x_i}f}$. Cela résulte de la formule d'intégration par parties (3.2).

Exemple 5.4.7. Soit H la fonction de Heaviside qui vaut 0 sur $] -\infty, 0[$, $\frac{1}{2}$ en 0 et 1 sur $]0, +\infty[$. Alors, $H' = \delta_0$. En effet,

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R}), \langle H', \varphi \rangle = -\langle H, \varphi' \rangle = -\int_0^\infty \varphi'(x) dx = \varphi(0) = \langle \delta_0, \varphi \rangle.$$

Exemple 5.4.8. La fonction définie pour $x \neq 0$ par $f(x) = \log|x|$ et une valeur quelconque en 0 est dans $L_{\text{loc}}^1(\mathbb{R})$. On peut donc lui associer une distribution $T_f \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$. On a alors : $(T_f)' = \text{vp}\left(\frac{1}{x}\right)$.

En effet, pour $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$, on a $\langle f', \varphi \rangle = -\langle f, \varphi' \rangle = -\int_{\mathbb{R}} \log|x| \cdot \varphi'(x) dx$. Or, par intégrabilité du logarithme en 0, on a

$$-\int_{\mathbb{R}} \log|x| \cdot \varphi'(x) dx = -\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| \geq \varepsilon} \log|x| \cdot \varphi'(x) dx := -\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} I_\varepsilon.$$

Soit $\varepsilon > 0$. Alors,

$$I_\varepsilon = \int_{-\infty}^{-\varepsilon} \log(-x) \cdot \varphi'(x) dx + \int_{\varepsilon}^{\infty} \log(x) \cdot \varphi'(x) dx.$$

On effectue une intégration par parties dans chacune des deux intégrales pour obtenir :

$$I_\varepsilon = -\int_{|x| \geq \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x} dx + \varphi(-\varepsilon) \log(\varepsilon) - \varphi(\varepsilon) \log(\varepsilon).$$

Puisque $\varphi(\varepsilon) - \varphi(-\varepsilon) = \int_{-\varepsilon}^{+\varepsilon} \varphi'(t) dt$, on a $|\varphi(\varepsilon) - \varphi(-\varepsilon)| \leq \|\varphi'\|_\infty \varepsilon$ et donc

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varphi(-\varepsilon) \log(\varepsilon) - \varphi(\varepsilon) \log(\varepsilon) = 0.$$

On en déduit :

$$\langle f', \varphi \rangle = -\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} I_\varepsilon = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| \geq \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x} dx = \left\langle \text{vp}\left(\frac{1}{x}\right), \varphi \right\rangle.$$

D'où le résultat annoncé.

Exemple 5.4.9. Soit $u \in L^1_{\text{loc}}(\mathbb{R})$ et posons, pour $x \in \mathbb{R}$, $v(x) = \int_0^x u(t)dt$. Alors v est une fonction continue sur \mathbb{R} et $v' = u$ au sens des distributions.

Commençons par montrer la continuité de v . Soit $x_0 \in \mathbb{R}$ et soit $(x_n)_{n \geq 0}$ une suite qui converge vers x_0 . On a : $\forall n \geq 0$, $v(x_n) = \int_{\mathbb{R}} \mathbf{1}_{[0, x_n]}(t)u(t)dt$. Par le TCD, la suite $(v(x_n))_{n \geq 0}$ converge alors vers $\int_{\mathbb{R}} \mathbf{1}_{[0, x_0]}(t)u(t)dt = v(x_0)$, d'où la continuité de v en x_0 , donc sur \mathbb{R} .

Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ et supposons que $\text{supp } \varphi \subset [-A, A]$. En utilisant Fubini, on a :

$$\begin{aligned} \langle v', \varphi \rangle &= - \langle v, \varphi' \rangle = - \int_{-A}^A \left(\int_0^x u(t)dt \right) \varphi'(x)dx \\ &= - \int_0^A \int_0^x u(t)\varphi'(x)dt dx + \int_{-A}^0 \int_x^0 u(t)\varphi'(x)dt dx \\ &= - \int_0^A u(t) \left(\int_t^A \varphi'(x)dx \right) dt + \int_{-A}^0 u(t) \left(\int_{-A}^t \varphi'(x)dx \right) dt \\ &= \int_0^A u(t)\varphi(t)dt + \int_{-A}^0 u(t)\varphi(t)dt = \int_{\mathbb{R}} u(t)\varphi(t)dt = \langle u, \varphi \rangle. \end{aligned}$$

D'où $v' = u$ dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$.

Exemple 5.4.10. On renvoie le lecteur à la définition A.1.9 dans l'appendice d'une mesure de Radon. La forme associée à la dérivée α -ième d'une mesure de Radon μ sur Ω , notée $\partial^\alpha \mu$, est l'application de $C_0^\infty(\Omega)$ dans \mathbb{R} donnée par :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \langle \partial^\alpha \mu, \varphi \rangle = \int_{\Omega} (-1)^{|\alpha|} \partial^\alpha \varphi(x) d\mu(x).$$

C'est une forme linéaire sur C_0^∞ . Si $K \subset \Omega$ est compact, on a l'inégalité, due au fait que μ charge de manière finie les compacts :

$$\left| \int_{\Omega} (-1)^{|\alpha|} \partial^\alpha \varphi(x) d\mu(x) \right| \leq \mu(K) \max_{x \in K} |\partial^\alpha \varphi(x)|.$$

Si μ est une mesure définie par une densité $\rho(x)$ qui est de classe C^k , alors $d\mu(x) = \rho(x)dx$ et on a, pour $|\alpha| \leq k$:

$$\int_{\Omega} (-1)^{|\alpha|} \partial^\alpha \varphi(x) d\mu(x) = \int_{\Omega} (-1)^{|\alpha|} \partial^\alpha \varphi(x) \rho(x) dx = \int_{\Omega} \partial^\alpha \rho(x) \varphi(x) dx,$$

et ainsi la forme linéaire $\partial^\alpha \mu$ est associée à la mesure de densité $\partial^\alpha \rho$. Remarquons que nous avons à nouveau utilisé la formule d'intégration par parties (3.2).

5.5 L'équation $T' = 0$.

Nous nous plaçons ici en dimension $d = 1$. Nous avons le résultat suivant :

Proposition 5.5.1. Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R})$. On a $T' = 0 \Leftrightarrow T$ est constante.

Remarque 5.5.2. La phrase "T est constante" signifie que $T = T_f$, où f est une constante sur \mathbb{R} .

Démonstration : Si on suppose que $T = T_f$, avec f constante, alors $(T_f)' = T_{f'} = 0$ puisque f' est la fonction nulle.

Réciproquement, supposons que $T' = 0$. Alors, si $\theta \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$, $\langle T', \theta \rangle = -\langle T, \theta' \rangle = 0$. Donc T s'annule sur toutes les fonctions $\psi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$ de la forme $\psi = \theta'$ où $\theta \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. Caractérisons ces fonctions. On montre que

$$(\exists \theta \in \mathcal{D}(\mathbb{R}), \psi = \theta') \iff \left(\psi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}) \text{ et } \int_{\mathbb{R}} \psi(x) dx = 0 \right).$$

Le sens direct est évident puisque θ est à support compact. Réciproquement, on pose : $\theta(x) = \int_{-\infty}^x \psi(t) dt$ avec $\text{supp } \psi \subset [-M, M]$. Il est clair que $\theta \in C^\infty(\mathbb{R})$. Si $x < -M$, alors $\theta(x) = 0$ (car ψ est nulle sur $] -\infty, x]$ dans ce cas). Si $x > M$, alors $\int_x^{+\infty} \psi(t) dt = \int_{\mathbb{R}} \psi(t) dt = 0$ par hypothèse. D'où,

$$\forall x > M, \theta(x) = \int_{-\infty}^x \psi(t) dt + 0 = \int_{-\infty}^x \psi(t) dt + \int_x^{+\infty} \psi(t) dt = \int_{\mathbb{R}} \psi(t) dt = 0,$$

donc $\text{supp } \theta \subset [-M, M]$ et $\theta \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. Et bien entendu $\psi = \theta'$.

Nous allons utiliser cette équivalence. Fixons $\chi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$ avec $\int_{\mathbb{R}} \chi(x) dx = 1$. Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. Posons :

$$\forall x \in \mathbb{R}, \psi(x) = \varphi(x) - \left(\int_{\mathbb{R}} \varphi(t) dt \right) \chi(x).$$

Alors $\psi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$ et $\int_{\mathbb{R}} \psi(t) dt = 0$. Par conséquent, il existe $\theta \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$ telle que $\psi = \theta'$ et $\langle T, \psi \rangle = 0$. Alors, par linéarité de T ,

$$\langle T, \varphi \rangle = \langle T, \chi \rangle \cdot \int_{\mathbb{R}} \varphi(t) dt = C \langle 1, \varphi \rangle = \langle C, \varphi \rangle, \text{ avec } C = \langle T, \chi \rangle \in \mathbb{C}.$$

Donc T est constante.

□

La démonstration précédente peut être adaptée pour montrer que si I est un intervalle et $T \in \mathcal{D}'(I)$, alors T est constante sur I si et seulement si $T' = 0$.

Le résultat persiste en dimension supérieure, en supposant l'ouvert Ω connexe, mais sa démonstration est plus difficile.

5.6 Formule des sauts en dimension 1

On se donne une fonction f , qui est de classe C^1 par morceaux sur un intervalle $]a, b[$, avec $a < b$ c'est à dire qu'il existe un nombre fini de points $(a_0, a_1, \dots, a_n, a_{n+1})$ tels que

$$a = a_0 < a_1 < a_2 < \dots < a_n < a_{n+1} = b$$

tels que pour tout $i \in \{0, \dots, n\}$, f est de classe C^1 sur $]a_i, a_{i+1}[$, et que pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$, **fet f' admettent une limite à droite et une limite à gauche en a_i** . On note $f(a_i^+)$ la limite à droite et $f(a_i^-)$ la limite à gauche de f en a_i .

Il est facile de montrer que la fonction f est dans $L_{\text{loc}}^1(]a, b[)$, et donc qu'elle définit une distribution T_f , dont on va calculer la dérivée $(T_f)'$. Par définition, pour $\varphi \in C_0^\infty(]a, b[)$,

$$\langle (T_f)', \varphi \rangle = -\langle T_f, \varphi'(x) \rangle = -\int_a^b f(x) \varphi'(x) dx$$

Ainsi

$$\int_a^b f(x)\varphi'(x)dx = \sum_{i=0}^n \int_{a_i}^{a_{i+1}} f(x)\varphi'(x)dx.$$

Comme $\int_{a_i}^{a_{i+1}} f(x)\varphi'(x)dx = \varphi(a_{i+1})f(a_{i+1}^-) - \varphi(a_i)f(a_i^+) - \int_{a_i}^{a_{i+1}} f'(x)\varphi(x)dx$, on a la relation

$$-\int_a^b f(x)\varphi'(x)dx = \sum_{i=0}^n \int_{a_i}^{a_{i+1}} f'(x)\varphi(x)dx + \sum_{i=1}^n f(a_i^+)\varphi(a_i) - \sum_{i=0}^{n-1} f(a_{i+1}^-)\varphi(a_{i+1}).$$

Soit, en notant $T_{f'}$ la distribution définie par f' sur chaque intervalle $]a_i, a_{i+1}[$,

$$\langle (T_f)', \varphi \rangle = \langle T_{f'}, \varphi \rangle + \sum_{i=1}^n (f(a_i^+) - f(a_i^-)) \langle \delta_{a_i}, \varphi \rangle.$$

On a ainsi démontré le théorème suivant.

Théorème 5.6.1. *La distribution $(T_f)'$ est donnée, à partir de $T_{f'}$ et des sauts de f en chaque a_i , par*

$$(T_f)' = T_{f'} + \sum_{i=1}^n (f(a_i^+) - f(a_i^-))\delta_{a_i}.$$

Exemple 5.6.2. *Le fait que la dérivée au sens des distributions de la fonction de Heaviside est δ_0 est un cas particulier du théorème précédent.*

Exemple 5.6.3. $\mathbb{1}'_{[0,1]} = \delta_0 - \delta_1$.

La formule des sauts s'étend aux dérivées successives, comme pour la dérivée seconde, en considérant les sauts de f et ceux de sa dérivée. Soit, en supposant de plus que f est de classe C^2 sur chaque intervalle $]a_i, a_{i+1}[$ et que f' a une limite à gauche et une limite à droite en chaque point $a_i, i \in \{1, \dots, n\}$,

$$(T_f)'' = T_{f''} + \sum_{i=1}^n (f(a_i^+) - f(a_i^-))\delta'_{a_i} + \sum_{i=1}^n (f'(a_i^+) - f'(a_i^-))\delta_{a_i}.$$

On en déduit aussi la proposition :

Proposition 5.6.4. *Soit u une fonction C^1 définie sur un intervalle $[a, b]$. On la prolonge par 0 à l'extérieur de $[a, b]$ et on note ce prolongement \underline{u} . De même, on note \underline{u}' le prolongement de la fonction u' , définie par u' sur $]a, b[$ et par 0 à l'extérieur. Alors*

$$(T_{\underline{u}})' = T_{\underline{u}'} + u(a)\delta_a - u(b)\delta_b.$$

Cette proposition est le cas particulier où la fonction u est de classe C^1 par morceaux d'un résultat plus général :

Proposition 5.6.5. *Soit I un intervalle ouvert, $g \in C^0(I)$, telle que sa dérivée au sens des distributions g' vérifie $g' \in L^1_{loc}(I)$, $a, b \in I$. Alors,*

$$(T_{g\mathbb{1}_{[a,b]}})' = T_{g'\mathbb{1}_{[a,b]}} + g(a)\delta_a - g(b)\delta_b.$$

La démonstration de cette proposition est laissée en exercice.

Chapitre 6

Support d'une distribution

Dans tout le chapitre, Ω désigne un ouvert de \mathbb{R}^d .

6.1 Partitions de l'unité

Nous commençons par donner un lemme technique qui nous sera très utile par la suite, il s'agit du lemme des partitions de l'unité. Ce lemme est un outil permettant de rendre globale une propriété locale.

Lemme 6.1.1. *Soit K un compact, $K \subset \Omega$ et $K \subset \bigcup_{j=1}^p \Omega_j$ avec $(\Omega_j)_{1 \leq j \leq p}$ une famille finie d'ouverts inclus dans Ω . Alors, il existe des fonctions $(\chi_j)_{1 \leq j \leq p}$ dans $C_0^\infty(\Omega)$ telles que :*

$$\forall j \in \{1, \dots, p\}, 0 \leq \chi_j \leq 1, \quad \text{supp}(\chi_j) \subset \Omega_j, \quad \text{et} \quad \forall x \in K, \sum_{j=1}^p \chi_j(x) = 1.$$

Démonstration : Compte tenu de l'importance de ce résultat, nous donnons sa démonstration complète pour le lecteur intéressé. Elle ne sera toutefois pas demandée en examen en MACS 2. La preuve repose sur un argument de compacité, et une application astucieuse de la proposition 3.3.16 (existence de fonctions plateaux).

On montre d'abord qu'il existe des compacts $S_j \subset \Omega_j$, $j = 1 \dots p$ tels que

$$K \subset \bigcup_{j=1}^p S_j. \tag{6.1}$$

Soit $x \in K$. Puisque $K \subset \bigcup_{j=1}^p \Omega_j$, il existe $j(x) \in \{1, \dots, p\}$ tel que $x \in \Omega_{j(x)}$. Puisque Ω_j est ouvert, il existe $\varepsilon(x) > 0$ tel que $B(x, \varepsilon(x)) \subset \Omega_{j(x)}$. On a bien sûr

$$K \subset \bigcup_{x \in K} B\left(x, \frac{\varepsilon(x)}{2}\right).$$

L'ensemble K étant compact, il vérifie la propriété de Borel-Lebesgue, et on peut donc extraire de K un sous-ensemble fini L tel que

$$K \subset \bigcup_{x \in L} B\left(x, \frac{\varepsilon(x)}{2}\right).$$

On pose, pour $j \in \{1, \dots, p\}$,

$$S_j = \bigcup_{\substack{x \in L \\ j(x)=j}} \overline{B\left(x, \frac{\varepsilon(x)}{2}\right)}.$$

C'est une réunion finie de compacts de Ω_j , donc un compact de Ω_j . De plus, (6.1) est vérifié.

On utilise alors la proposition 3.3.16 (existence de fonction plateau), qui donne, pour tout $j \in \{1, \dots, p\}$, une fonction $\psi_j \in C_0^\infty(\Omega_j)$, valant 1 sur S_j . Enfin, on pose $\chi_1 = \psi_1$, $\chi_2 = (1 - \psi_1)\psi_2$, $\chi_3 = (1 - \psi_1)(1 - \psi_2)\psi_3, \dots, \chi_J = (1 - \psi_1)(1 - \psi_2) \dots (1 - \psi_{J-1})\psi_J$. On a bien $\chi_j \in C_0^\infty(\Omega_j)$. On vérifie de plus, par récurrence sur J ,

$$1 - \sum_{j=1}^J \chi_j = \prod_{j=1}^J (1 - \psi_j),$$

et donc que $\sum_{j=1}^J \chi_j$ vaut 1 dès que l'un des ψ_j est égal à 1, ce qui est le cas sur K .

□

6.2 Restriction à un ouvert

Définition 6.2.1. Soit $\omega \subset \Omega$ un ouvert et soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. Pour $\varphi \in C_0^\infty(\omega)$ on définit $\tilde{\varphi} \in \mathcal{D}(\Omega)$ qui est égale à φ sur ω et à 0 sur $\Omega \setminus \omega$. Alors, la forme linéaire $T|_\omega$ définie sur $\mathcal{D}(\omega)$ par

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\omega), \langle T|_\omega, \varphi \rangle = \langle T, \tilde{\varphi} \rangle$$

est une distribution sur ω appelée la restriction de T à ω .

Exemple 6.2.2. La restriction de $\text{vp} \frac{1}{x}$ à $]0, +\infty[$ est la fonction $x \mapsto \frac{1}{x}$.

Il est clair par raccordement, puisque $\text{supp } \varphi \subset \omega \subset \Omega$ est un compact, que $\tilde{\varphi} \in \mathcal{D}(\Omega)$. Donc la définition est bien posée.

Définition 6.2.3. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $\omega \subset \Omega$ un ouvert. On dit que T est nulle dans ω si $T|_\omega = 0$.

On a alors un résultat de passage du local au global pour cette notion de nullité locale d'une distribution.

Lemme 6.2.4. Soit $(\omega_i)_{i \in I}$ une famille d'ouverts de Ω et soit ω leur réunion. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ telle que pour tout $i \in I$, $T|_{\omega_i} = 0$. Alors $T|_\omega = 0$.

Démonstration : On doit montrer que, pour toute $\varphi \in C_0^\infty(\omega)$, $\langle T, \varphi \rangle = 0$. Soit donc $\varphi \in C_0^\infty(\omega)$ et soit $K = \text{supp } \varphi$. Comme $K \subset \bigcup_{i \in I} \omega_i$, on peut extraire de ce recouvrement ouvert de K un sous-recouvrement fini indicé par $J \subset I$ fini (propriété de Borel-Lebesgue). Soit alors $(\chi_i)_{i \in J}$ une partition de l'unité relative au recouvrement $(\omega_i)_{i \in J}$ de K (donnée par le lemme 6.1.1). Alors pour tout $i \in J$, $\chi_i \in C_0^\infty(\omega_i)$ et $\sum_{i \in J} \chi_i(x) = 1$ pour $x \in K$. Comme φ est à support dans K , on a $\varphi = \sum_{i \in J} \chi_i \varphi$ et ainsi

$$\langle T, \varphi \rangle = \sum_{i \in J} \langle T, \chi_i \varphi \rangle.$$

Or, pour tout $i \in J$, $\chi_i \varphi \in C_0^\infty(\omega_i)$ et $T|_{\omega_i} = 0$, donc $\langle T, \chi_i \varphi \rangle = 0$ et $\langle T, \varphi \rangle = 0$.

□

6.3 Support d'une distribution

Définition 6.3.1. Pour $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$, on appelle support de T , noté $\text{supp } T$, le complémentaire de la réunion de tous les ouverts de Ω où T est nulle.

Le lemme 6.2.4 nous montre que toute distribution $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ est nulle sur $(\text{supp } T)^c$, et que $(\text{supp } T)^c$ est le plus grand ouvert avec cette propriété. Ici, *plus grand* est à prendre au sens de l'inclusion : si ω est un ouvert de Ω tel que T est nulle sur ω , alors $\omega \subset (\text{supp } T)^c$.

Remarque. Comme complémentaire d'un ouvert, $\text{supp } T$ est toujours un fermé.

En traduisant la définition, on peut écrire les assertions suivantes :

1. $x_0 \notin \text{supp } T \Leftrightarrow \exists V_{x_0}$, un voisinage ouvert de x_0 tel que : $\forall \varphi \in C_0^\infty(V_{x_0}), \langle T, \varphi \rangle = 0$.
2. $\text{supp } T = \{x \in \Omega \mid T \text{ nulle au voisinage de } x\}^c$.
3. $x_0 \in \text{supp } T \Leftrightarrow \forall V_{x_0}, \exists \varphi \in C_0^\infty(V_{x_0}), \langle T, \varphi \rangle \neq 0$.
4. Si F est un fermé de Ω , $\text{supp } T \subset F \Leftrightarrow T = 0$ dans F^c .

Proposition 6.3.2. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$ telles que $\text{supp } T \cap \text{supp } \varphi = \emptyset$. Alors, $\langle T, \varphi \rangle = 0$.

Démonstration : Par le lemme 6.2.4, la distribution T est nulle sur $(\text{supp } T)^c$, ce qui donne immédiatement le résultat. □

Nous avons aussi le résultat suivant, utile en pratique.

Proposition 6.3.3. Pour toute distribution $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$, $\text{supp } T = \emptyset \Leftrightarrow T = 0$.

Démonstration : Si $T = 0$ il est clair par définition que $\text{supp } T = \emptyset$. Réciproquement, si $\text{supp } T = \emptyset$, alors T est nulle sur \emptyset^c , et donc sur Ω . □

Donnons quelques exemples. D'autres seront détaillés en travaux dirigés.

Exemple 6.3.4. Cet exemple est fondamental. Soit $f \in L_{\text{loc}}^1(\Omega)$. Alors $\text{supp } T_f = \text{suppess } f$.

En effet, posons $U = (\text{supp } f)^c$, et $V = (\text{suppess } f)^c$. Par définition du support essentielle, f est nulle presque partout sur V . Donc

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(V), \quad \langle T_f, \varphi \rangle = \int_{\Omega} \varphi(x) f(x) dx = 0,$$

ce qui montre que φ est nulle sur V , et donc $V \subset U$.

Réciproquement, on a, par définition du support de T_f ,

$$\forall \varphi \in C_0^\infty(U), \quad \int_{\Omega} \varphi(x) f(x) dx = \langle T_f, \varphi \rangle = 0.$$

Par le lemme de du Bois-Reymond (lemme 3.5.1), f est nulle presque partout sur U , et donc $U \subset V$. On a donc $U = V$, et par passage au complémentaire, $\text{suppess } T_f = \text{supp } f$.

Exemple 6.3.5. Un cas particulier de l'exemple précédent : le support de $\mathbf{1}_{\mathbb{Q}}$ est \mathbb{R} , mais $\text{supp } T_{\mathbf{1}_{\mathbb{Q}}} = \text{suppess } \mathbf{1}_{\mathbb{Q}} = \emptyset$ car \mathbb{Q} est dénombrable, et donc de mesure nulle.

Exemple 6.3.6. Soit f une fonction continue sur Ω . Alors $\text{supp } T_f = \text{supp } f$ où $\text{supp } f$ est le support au sens classique de la fonction continue f . En effet, d'après l'exemple précédent, $\text{supp } T_f = \text{suppess } f$, et puisque f est continue, $\text{suppess } f = \text{supp } f$.

Exemple 6.3.7. Pour tout $a \in \Omega$, $\text{supp } \delta_a = \{a\}$.

En effet, si $\varphi \in C_0^\infty(\Omega \setminus \{a\})$, on a $\langle \delta_a, \varphi \rangle = \varphi(a) = 0$, donc $\text{supp } \delta_a \subset \{a\}$. De plus, δ_a n'est pas la distribution nulle, donc $\text{supp } \delta_a \neq \emptyset$, ce qui montre $\text{supp } \delta_a = \{a\}$.

Exemple 6.3.8. On a $\text{supp } \text{vp}(\frac{1}{x}) = \mathbb{R}$.

En effet, soit $x_0 \neq 0$. Supposons que $x_0 > 0$, la démonstration est la même pour $x_0 < 0$. Soit ρ_{x_0} une fonction pic centrée en x_0 , et supportée sur $[\frac{x_0}{2}, \frac{3x_0}{2}]$. On a, pour tout $\varepsilon > 0$ tel que $\varepsilon < \frac{x_0}{2}$,

$$\int_{x \geq \varepsilon} \frac{\rho_{x_0}(x)}{x} dx = \int_{\frac{x_0}{2}}^{\frac{3x_0}{2}} \frac{\rho_{x_0}(x)}{x} dx = C > 0.$$

D'où, $\langle \text{vp}(\frac{1}{x}), \rho_{x_0} \rangle \neq 0$ et $x_0 \in \text{supp } \text{vp}(\frac{1}{x})$. Donc $\mathbb{R}^* \subset \text{supp } \text{vp}(\frac{1}{x}) \subset \mathbb{R}$. Comme le support d'une distribution est un fermé, on a nécessairement $\text{supp } \text{vp}(\frac{1}{x}) = \mathbb{R}$.

La proposition 6.3.3 a pour corollaire un principe de localisation.

Corollaire 6.3.9. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. On suppose que T est localement une fonction C^k pour $0 \leq k \leq \infty$, i.e.

$$\forall x \in \Omega, \exists \omega_x \text{ ouvert}, x \in \omega_x \text{ et } \exists f_x \in C^k(\omega_x), T|_{\omega_x} = T_{f_x}.$$

Alors, il existe $f \in C^k(\Omega)$ telle que $T = T_f$.

Démonstration : En effet, comme $\Omega = \bigcup_{x \in \Omega} \omega_x$, on peut choisir pour tout $x \in \Omega$, $f_x \in C^k(\omega_x)$ telle que $T|_{\omega_x} = T_{f_x}$. Or, sur $\omega_x \cap \omega_y$, $f_x = f_y$ car $T_{f_x}|_{\omega_x \cap \omega_y} = T|_{\omega_x \cap \omega_y} = T_{f_y}|_{\omega_x \cap \omega_y}$, puis on utilise la continuité de f_x et f_y pour en déduire $f_x = f_y$ partout et pas uniquement presque partout sur $\omega_x \cap \omega_y$.

Alors, on peut poser légitimement $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ définie par $f(z) = f_x(z)$ si $z \in \omega_x$. La fonction f est de classe C^k sur Ω car elle est C^k au voisinage de tout $x \in \Omega$ et on a : $\forall x \in \Omega, (T - T_f)|_{\omega_x} = 0$. Par définition du support, $\text{supp } (T - T_f) = \emptyset$, donc par la proposition précédente, $T = T_f$.

□

On étudie maintenant l'effet sur leur support des opérations sur les distributions. Commençons par la multiplication.

Proposition 6.3.10. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $a \in C^\infty(\Omega)$. Alors : $\text{supp } (aT) \subset \text{supp } a \cap \text{supp } T$.

Démonstration : Soit $\varphi \in C_0^\infty((\text{supp } a)^c)$. Alors $a\varphi = 0$ et donc $\langle aT, \varphi \rangle = \langle T, a\varphi \rangle = 0$. La distribution aT est donc nulle sur $(\text{supp } a)^c$, ce qui montre

$$\text{supp } (aT) \subset \text{supp } a.$$

Soit $\varphi \in C_0^\infty((\text{supp } T)^c)$. Alors $a\varphi \in C_0^\infty((\text{supp } T)^c)$, et donc, par définition de $\text{supp } T$, $\langle aT, \varphi \rangle = \langle T, a\varphi \rangle = 0$. Ainsi, aT est nulle sur $(\text{supp } T)^c$, ce qui montre

$$\text{supp } (aT) \subset \text{supp } T.$$

□

Pour la dérivation le résultat est évident.

Proposition 6.3.11. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$. Pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^d$, $\text{supp } \partial^\alpha T \subset \text{supp } T$.

6.4 Distributions à support compact

Définition 6.4.1. On dit que $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ est à support compact lorsque $\text{supp } T$ est compact. On note l'ensemble des distributions à support compact $\mathcal{E}'(\Omega)$.

Exemple 6.4.2. Soit $a \in \Omega$. La distribution de Dirac δ_a est une distribution à support compact. Tout élément f de $L_c^1(\Omega)$ définit une distribution à support compact T_f sur Ω .

Proposition 6.4.3. Soit $T \in \mathcal{E}'(\Omega)$. Il existe $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$ tel que

$$\text{supp } (1 - \chi) \subset (\text{supp } T)^c. \quad (6.2)$$

Pour un tel χ , $\chi T = T$.

Démonstration : On pose $K = \text{supp } T$ et

$$K_\varepsilon = \left\{ x \in \mathbb{R}^d : \exists y \in K, |x - y| \leq \varepsilon \right\}.$$

En utilisant la compacité de K , on montre que K_ε est compact, et, si $\varepsilon > 0$ est assez petit, $K_\varepsilon \subset \Omega$.

On fixe alors un tel ε , et on considère une fonction plateau $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$, valant 1 sur K_ε . Montrons que (6.2) est vérifié. Soit $x \in \text{supp } (1 - \chi)$. Il existe alors une suite $(x_n)_n$ de Ω telle que $\chi(x_n) \neq 1$ et $\lim_n x_n = x$. Puisque χ vaut 1 sur K_ε , on en déduit que $x_n \notin K_\varepsilon$, et donc $\forall y \in K, |x_n - y| > \varepsilon$. En passant à la limite, on en déduit

$$\forall y \in K, |x - y| \geq \varepsilon.$$

En particulier, $x \notin K = \text{supp } T$, ce qui montre (6.2).

Il reste à montrer que $\chi T = T$, c'est à dire que $(1 - \chi)T = 0$. Par définition du support de T , T est nulle sur $(\text{supp } T)^c$, et le résultat recherché découle de (6.2)

□

Corollaire 6.4.4. Toute distribution à support compact est d'ordre fini.

Démonstration : Soit $T \in \mathcal{E}'(\Omega)$, et $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$ donné par la proposition 6.4.3. Par cette proposition, on a $T = \chi T$. Soit $L = \text{supp } \chi$, qui est un compact. Puisque T est une distribution, il existe $m \in \mathbb{N}$ et $C > 0$ tels que

$$\forall \varphi \in C_L^\infty(\Omega), |\langle T, \varphi \rangle| \leq C p_m(\varphi).$$

Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$. Alors $\chi\varphi \in C_L^\infty(\Omega)$ et par ce qui précède,

$$|\langle T, \varphi \rangle| = |\langle T, \chi\varphi \rangle| \leq C p_m(\chi\varphi) \leq C_m p_m(\chi) p_m(\varphi),$$

où on a utilisé le Lemme 5.1.1. Donc T est bien une distribution d'ordre fini (au plus m).

□

On note $\mathcal{E}(\Omega) = C^\infty(\Omega)$. On rappelle que cet espace est muni d'une notion de convergence (cf la définition 5.2.2). Les deux propositions suivantes montrent que $\mathcal{E}'(\Omega)$ est le dual topologique de $\mathcal{E}(\Omega)$, au même titre que $\mathcal{D}'(\Omega)$ est le dual topologique de $\mathcal{D}(\Omega)$.

Proposition 6.4.5. Soit $T \in \mathcal{E}'(\Omega)$. On se donne $\chi \in C_0^\infty(\Omega)$ vérifiant (6.2). L'application, définie par

$$\forall \varphi \in \mathcal{E}(\Omega), \quad \langle \tilde{T}, \varphi \rangle = \langle \chi T, \varphi \rangle$$

ne dépend pas du choix de χ vérifiant (6.2). C'est une forme linéaire continue sur $\mathcal{E}(\Omega)$. Par "continue", on entend que pour toute suite $(\varphi_n)_n$ de $\mathcal{E}(\Omega)$, pour tout $\varphi \in \mathcal{E}(\Omega)$,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \varphi_n = \varphi \implies \lim_{n \rightarrow \infty} \langle \tilde{T}, \varphi_n \rangle = \langle \tilde{T}, \varphi \rangle. \quad (6.3)$$

En pratique, on note encore T le prolongement de T à $\mathcal{E}(\Omega)$, noté \tilde{T} dans la proposition précédente.

Exemple 6.4.6. Soit $a \in \Omega$. On peut prolonger la distribution de Dirac δ_a à $\mathcal{E}(\Omega)$ par la formule

$$\forall \varphi \in \mathcal{E}(\Omega), \quad \langle \delta_a, \varphi \rangle = \varphi(a).$$

Soit $f \in L_c^1(\Omega)$, on peut prolonger T_f à $\mathcal{E}(\Omega)$ par la formule

$$\forall \varphi \in \mathcal{E}(\Omega), \quad \langle T_f, \varphi \rangle = \int_{\Omega} f(x)\varphi(x)dx.$$

Démonstration : Montrons la proposition 6.4.5. On commence par remarquer que l'application $\tilde{T}, \varphi \mapsto \langle T, \chi\varphi \rangle$ est bien défini sur $\mathcal{E}(\Omega)$. En effet, si $\varphi \in \mathcal{E}(\Omega)$, alors $\chi\varphi$ est un élément de $\mathcal{D}(\Omega)$ et on peut lui appliquer la distribution T . La linéarité de \tilde{T} est évidente.

Montrons que \tilde{T} ne dépend pas du choix de χ . Soit donc, pour $j \in \{1, 2\}$, $\chi_j \in C_0^\infty(\Omega)$ vérifiant (6.2). On a

$$\langle T, \chi_1 f \rangle - \langle T, \chi_2 f \rangle = \langle T, (\chi_1 - \chi_2) f \rangle.$$

Si $\chi_1(x) = \chi_2(x) = 1$, alors $\chi_1(x) - \chi_2(x) = 0$. On en déduit :

$$\text{supp}(\chi_1 - \chi_2) \subset \text{supp}(1 - \chi_1) \cap \text{supp}(1 - \chi_2) \subset (\text{supp } T)^c.$$

On a donc bien

$$\langle T, \chi_1 \varphi \rangle = \langle T, \chi_2 \varphi \rangle.$$

Il reste à montrer la continuité de \tilde{T} . Soit $(\varphi_n)_n$ une suite de $\mathcal{E}(\Omega)$ qui converge vers φ dans $\mathcal{E}(\Omega)$. On a en particulier, en notant $K = \text{supp } \chi$,

$$\forall m \in \mathbb{N}, \quad \lim_{n \rightarrow \infty} p_{m,K}(\varphi - \varphi_n) = 0.$$

Par le lemme 5.1.1 sur les normes de produits de fonctions, cela implique

$$\forall m \in \mathbb{N}, \quad \lim_{n \rightarrow \infty} p_m(\chi\varphi - \chi\varphi_n) = 0.$$

Puisque $\text{supp } \chi\varphi_n \subset \text{supp } \chi$ pour tout n , et $\text{supp } \chi\varphi \subset \text{supp } \chi$, on en déduit que $(\chi\varphi_n)_n$ converge vers $\chi\varphi$ dans $\mathcal{D}(\Omega)$. Par la continuité de T :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \langle T, \chi\varphi_n \rangle = \langle T, \chi\varphi \rangle,$$

ce que signifie exactement (6.3).

□

Proposition 6.4.7. Soit S une forme linéaire continue sur $\mathcal{E}(\Omega)$ (là encore, continue signifie qu'elle vérifie (6.3)). Alors $S = \tilde{T}$, où $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ est à support compact et \tilde{T} est défini dans la proposition 6.4.5.

On peut donc identifier exactement $\mathcal{E}'(\Omega)$ (défini comme l'espace vectoriel des distributions à support compact sur Ω) avec le dual topologique de $\mathcal{E}(\Omega)$.

Démonstration : Cette démonstration ne sera pas exigible en examen pour le cours de MACS 2.

Soit T la restriction de S à $\mathcal{D}(\Omega)$. On vérifie aisément que T est une distribution : si $(\varphi_n)_n$ est une suite de $\mathcal{D}(\Omega)$ qui converge dans $\mathcal{D}(\Omega)$ vers $\varphi \in \mathcal{D}(\Omega)$, c'est aussi une suite de $\mathcal{E}(\Omega)$ qui converge dans $\mathcal{E}(\Omega)$ et donc

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \langle T, \varphi_n \rangle = \lim_{n \rightarrow \infty} \langle S, \varphi_n \rangle = \langle S, \varphi \rangle = \langle T, \varphi \rangle.$$

Il reste à montrer que T est à support compact. On raisonne par l'absurde. Si T n'est pas à support compact, il existe une suite $(x_n)_n$ dont on ne peut extraire aucune sous-suite convergente et telle que $x_n \in \text{supp } T$. Pour tout n , il existe donc ε_n tel que, en notant $K_n := B(x_n, \varepsilon_n)$, on ait

$$K_n \subset \Omega, \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \varepsilon_n = 0 \\ \exists \varphi_n \in C_{K_n}^\infty(\Omega), \quad \langle T, \varphi_n \rangle \neq 0.$$

On pose $\psi_n = n \frac{\varphi_n}{\langle T, \varphi_n \rangle}$, de telle manière que $\langle T, \psi_n \rangle = n$. Soit K un compact quelconque de Ω . Alors pour n grand, $K \cap K_n = \emptyset$: si ce n'était pas le cas, on pourrait extraire de $(x_n)_n$, en utilisant la compacité de K , une sous-suite convergente, contredisant le choix des x_n . On en déduit

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \psi_n = 0, \quad \text{dans } \mathcal{E}(\Omega).$$

D'autre part, par construction

$$\langle S, \psi_n \rangle = \langle T, \psi_n \rangle = n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} +\infty.$$

Ces deux affirmations contredisent la propriété de continuité séquentielle de S , ce qui termine la preuve. □

6.5 Distributions à support ponctuel

Nous avons déjà vu dans les exemples plus haut que $\text{supp } \delta_a = \{a\}$. On montre de même que le support des dérivées du Dirac est aussi un singleton. En fait, la réciproque est vraie au sens du théorème suivant.

Théorème 6.5.1. Soit $T \in \mathcal{D}'(\Omega)$ et soit $x_0 \in \Omega$. Supposons que $\text{supp } T = \{x_0\}$. Il existe alors un entier m et des nombres complexes $(a_\alpha)_{|\alpha| \leq m}$ tels que

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega), \quad \langle T, \varphi \rangle = \sum_{|\alpha| \leq m} a_\alpha \partial^\alpha \varphi(x_0),$$

ce qui peut encore s'écrire

$$T = \sum_{|\alpha| \leq m} \tilde{a}_\alpha \partial^\alpha \delta_{x_0}, \quad \text{ou } \tilde{a}_\alpha = (-1)^{|\alpha|} a_\alpha.$$

Démonstration : Pour simplifier les notations et ne conserver que les principales idées de la preuve, nous allons nous restreindre au cas de la dimension $d = 1$. Sans perdre en généralité on peut aussi supposer que $x_0 = 0$.

Tout d'abord, comme T est à support compact, T est d'ordre fini. Notons m l'ordre de T . Soit χ une fonction plateau valant 1 dans un voisinage compact de 0 inclus dans $] - 1, 1[$ et 0 hors de $] - 1, 1[$. On note, pour $r > 0$ et $x \in \mathbb{R}$, $\chi_r(x) = \chi(x/r)$.

Soit $\varphi \in C_0^\infty(\mathbb{R})$. Alors, par la formule de Taylor avec reste intégral :

$$\forall x \in \mathbb{R}, \varphi(x) = \sum_{k=0}^m \frac{\varphi^{(k)}(0)}{k!} x^k + \frac{x^{m+1}}{m!} \int_0^1 (1-u)^m \varphi^{(m+1)}(xu) du.$$

En posant, pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\psi(x) = \frac{x^{m+1}}{m!} \int_0^1 (1-u)^m \varphi^{(m+1)}(xu) du$, on définit une fonction de classe C^∞ et on a $\psi(x) = o(x^m)$ au voisinage de 0.

La fonction $\chi\varphi$ est à support compact et elle est égale à φ au voisinage de 0, donc, comme $\text{supp } T = \{0\}$, on a :

$$\langle T, \varphi \rangle = \langle T, \chi\varphi \rangle = \sum_{k=0}^m \frac{\varphi^{(k)}(0)}{k!} \langle T, \chi x^k \rangle + \langle T, \chi\psi \rangle.$$

Or, $\chi\psi$ est dans $C_0^\infty(\mathbb{R})$ et $(\chi\psi)(x) = O(x^{m+1})$ au voisinage de 0. Montrons que cela entraîne que $\langle T, \chi\psi \rangle = 0$.

Notons $\tilde{\psi} = \chi\psi$. Par la formule de Leibniz, on a

$$\forall \ell \leq m, (\chi_r \tilde{\psi})^{(\ell)} = \sum_{k=0}^{\ell} \binom{\ell}{k} \chi_r^{(\ell-k)} \tilde{\psi}^{(k)}.$$

Soit $\varepsilon > 0$ et $k \leq \ell \leq m$. Comme $\tilde{\psi}(x) = O(x^{m+1})$ au voisinage de 0, par unicité du développement limité, $\tilde{\psi}^{(k)}(x) = O(x^{m+1-k})$. Par ailleurs, pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\chi_r^{(\ell-k)}(x) = r^{k-\ell} \chi^{(\ell-k)}(x/r)$. Alors, pour r assez petit et $|x| \leq r$,

$$|\chi_r^{(\ell-k)}(x) \tilde{\psi}^{(k)}(x)| \leq r^{m+1-k} r^{k-\ell} \|\chi^{(\ell-k)}\|_\infty = r^{m+1-\ell} \|\chi^{(\ell-k)}\|_\infty \leq r \|\chi^{(\ell-k)}\|_\infty.$$

Donc,

$$\lim_{r \rightarrow 0} \left\| (\chi_r \tilde{\psi})^{(\ell)} \right\|_\infty = \lim_{r \rightarrow 0} \sup_{|x| \leq r} |(\chi_r \tilde{\psi})^{(\ell)}(x)| = 0.$$

Comme $\text{supp } T = \{0\}$ et que χ_r vaut 1 au voisinage de 0,

$$\forall r > 0, \langle T, \tilde{\psi} \rangle = \langle T, \chi_r \tilde{\psi} \rangle.$$

Comme T est d'ordre m , que $\chi_r \tilde{\psi}$ est à support dans $[-r, r]$ et $[-r, r] \subset [-1, 1]$ qui est un compact fixe, on a

$$\forall 0 < r < 1, |\langle T, \chi_r \tilde{\psi} \rangle| \leq \sum_{\ell \leq m} C_{[-1,1]} \|(\chi_r \tilde{\psi})^{(\ell)}\|_\infty \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0.$$

D'où, $|\langle T, \chi_r \tilde{\psi} \rangle| \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0$ et ainsi $\langle T, \tilde{\psi} \rangle = 0$.

Finalement,

$$\langle T, \varphi \rangle = \sum_{k=0}^m \frac{\varphi^{(k)}(0)}{k!} \langle T, \chi x^k \rangle + 0 = \sum_{k=0}^m \left(\frac{1}{k!} \langle T, \chi x^k \rangle \right) \varphi^{(k)}(0).$$

D'où le résultat en posant $a_k = \frac{(-1)^k}{k!} \langle T, \chi x^k \rangle$.

□

Annexe A

Mesure et intégrale de Lebesgue

A.1 Mesure de Lebesgue sur \mathbb{R}^d

Quelles sont les propriétés fondamentales que partagent la longueur d'une partie de \mathbb{R} , l'aire d'une partie de \mathbb{R}^2 , le volume d'une partie de \mathbb{R}^3 et plus généralement le volume d'une partie de \mathbb{R}^d ? Peut-on donner un sens au volume de toute partie de \mathbb{R}^d ? On attend d'une notion de longueur, d'aire et de volume d'avoir en commun la positivité et la propriété d'additivité qui est que, si deux parties A et B de \mathbb{R}^d sont disjointes, le volume de leur réunion est égal à la somme de leurs volumes : $\text{vol}(A \cup B) = \text{vol}(A) + \text{vol}(B)$ lorsque $A \cap B = \emptyset$. Une autre propriété attendue du volume est l'invariance par translation. Si $x \in \mathbb{R}^d$ et A est une partie de \mathbb{R}^d , $\text{vol}(x + A) = \text{vol}(A)$. Au début du XX^e siècle, Émile Borel introduit une idée clé, celle qu'une notion de volume doit vérifier une propriété plus forte, l'additivité dénombrable, pour pouvoir s'intégrer utilement dans les théories modernes d'analyse. Une « bonne » notion de volume devra donc vérifier que, pour toute famille dénombrable $(A_p)_{p \in \mathbb{N}}$ de parties de \mathbb{R}^d deux à deux disjointes,

$$\text{vol} \left(\bigcup_{p \in \mathbb{N}} A_p \right) = \sum_{p \in \mathbb{N}} \text{vol}(A_p).$$

Mais, une telle notion de volume qui associerait à toute partie de \mathbb{R}^d un réel positif vérifiant l'additivité dénombrable et l'invariance par translation n'existe pas. C'est Henri Lebesgue qui en 1902 sera le premier à construire un exemple de *mesure* sur \mathbb{R} qui soit dénombrablement additive et invariante par translation. Cette mesure correspond à la notion de volume recherchée. Pour cela, Lebesgue introduit la notion de mesure extérieure qui approche « par au-dessus » la mesure de toute partie de \mathbb{R} . Puis il définit les parties de \mathbb{R} qui seront suffisamment peu irrégulières pour que l'on puisse leur associer une mesure. Ce sont les parties Lebesgue-mesurables de \mathbb{R} .

A.1.1 Ensembles mesurables et mesure de Lebesgue

Nous commençons par définir les pavés de \mathbb{R}^d et leur volume. Un pavé P dans \mathbb{R}^d est un produit cartésien de d intervalles de \mathbb{R} bornés (ouverts, fermés, semi-ouverts ou semi-fermés)

$$P = (a_1, b_1) \times \cdots \times (a_d, b_d),$$

où $a_j \leq b_j$ sont des nombres réels, $j = 1, \dots, d$. Pour un tel sous-ensemble de \mathbb{R}^d , la notion naturelle de volume associée est le produit des longueurs des côtés. On appelle *volume* d'un pavé P le réel positif noté $|P|$ défini par

$$|P| = (b_1 - a_1) \cdots (b_d - a_d).$$

Une union de pavés est dite *quasi disjointe* si les intérieurs des pavés de l'union sont disjoints. Enfin, un *cube* est un pavé pour lequel $b_1 - a_1 = \dots = b_d - a_d$. L'intérêt de ces cubes et pavés provient du fait que leurs réunions approchent bien les ouverts de \mathbb{R}^d .

Proposition A.1.1. *Tout ouvert \mathcal{O} de \mathbb{R}^d peut s'écrire comme union dénombrable de cubes quasi-disjoints.*

Pour définir le volume d'une partie plus compliquée qu'un pavé, nous commençons par construire une fonction qui à toute partie de \mathbb{R}^d associe un volume qui généralise le volume des pavés. L'idée est d'approcher « par au-dessus » tout sous-ensemble de \mathbb{R}^d par des cubes. Soit E une partie de \mathbb{R}^d . On appelle mesure extérieure de E le réel positif défini par

$$\lambda_d^*(E) = \inf \left\{ \sum_{j=1}^{\infty} |C_j| \mid \forall j \geq 1, C_j \text{ est un cube fermé et } E \subset \bigcup_{j=1}^{\infty} C_j \right\}.$$

Pour les parties simples comme l'ensemble vide, un point ou un cube, la mesure extérieure correspond bien à notre idée intuitive de volume. La mesure extérieure de \mathbb{R}^d est infinie.

Toutefois, la mesure extérieure ne vérifie pas l'additivité dénombrable voulue pour définir une bonne notion de volume. Nous avons seulement l'inégalité suivante : si $E = \bigcup_{j=1}^{\infty} E_j$, alors

$$\lambda_d^*(E) \leq \sum_{j=1}^{\infty} \lambda_d^*(E_j).$$

On a tout de même que si $E = E_1 \cup E_2$ avec $d(E_1, E_2) > 0$, alors $\lambda_d^*(E) = \lambda_d^*(E_1) + \lambda_d^*(E_2)$.

Malgré ces deux propriétés, on ne peut pas conclure en général que, si $E_1 \cup E_2$ est une union disjointe de sous-ensembles de \mathbb{R}^d , $\lambda_d^*(E_1 \cup E_2) = \lambda_d^*(E_1) + \lambda_d^*(E_2)$. Cette égalité n'aura lieu que pour des ensembles qui ne sont pas trop pathologiques, les ensembles mesurables.

Définition A.1.2. *Un sous-ensemble $E \subset \mathbb{R}^d$ est dit Lebesgue-mesurable, ou plus simplement mesurable, si pour tout $\varepsilon > 0$ il existe un ouvert \mathcal{O} contenant E tel que*

$$\lambda_d^*(\mathcal{O} \setminus E) \leq \varepsilon.$$

On a alors que tout ouvert de \mathbb{R}^d est mesurable, qu'une union dénombrable d'ensembles mesurables est mesurable et que le complémentaire d'un ensemble mesurable est mesurable.

Nous pouvons maintenant définir la notion de mesure pour un ensemble mesurable. Si $E \subset \mathbb{R}^d$ est mesurable, on définit sa mesure de Lebesgue par $\lambda_d(E) = \lambda_d^*(E)$. Alors, la mesure de Lebesgue vérifie bien la propriété d'additivité dénombrable.

Soit $(E_j)_{j \geq 1}$ une famille dénombrable d'ensembles mesurables et disjoints dans \mathbb{R}^d . Alors leur réunion $E = \bigcup_{j=1}^{\infty} E_j$ est mesurable et

$$\lambda_d(E) = \sum_{j=1}^{\infty} \lambda_d(E_j).$$

On a aussi l'invariance par translation : si E un ensemble mesurable de \mathbb{R}^d , alors pour tout $x \in \mathbb{R}^d$, le translaté $x + E = \{x + y \mid y \in E\}$ est mesurable et $\lambda_d(x + E) = \lambda_d(E)$.

On note souvent aussi la mesure de Lebesgue par le symbole dx au lieu de λ_d .

A.1.2 Espaces mesurés et applications mesurables

On généralise la notion de mesure à un ensemble quelconque en demandant à ce que les principales propriétés de stabilité des ensembles mesurables et de la mesure de Lebesgue soient conservées.

Définition A.1.3. Soit X un ensemble. Une tribu sur X est un sous-ensemble \mathcal{M} de $\mathcal{P}(X)$ qui vérifie les conditions suivantes :

1. $X \in \mathcal{M}$;
2. si $A \in \mathcal{M}$, son complémentaire A^c est dans \mathcal{M} ;
3. si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite d'éléments de \mathcal{M} , $\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_n \in \mathcal{M}$.

Les éléments de \mathcal{M} sont appelés ensembles mesurables. Un espace mesurable est un couple (X, \mathcal{M}) où X est un ensemble et \mathcal{M} une tribu sur X .

Exemple A.1.4. (Tribu de Lebesgue sur \mathbb{R}^d). L'ensemble des parties de \mathbb{R}^d Lebesgue-mesurables forme une tribu sur \mathbb{R}^d que nous noterons $\mathcal{M}_L(\mathbb{R}^d)$.

Exemple A.1.5. On appelle tribu borélienne de \mathbb{R}^d la tribu $\mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$ engendrée par les ouverts de \mathbb{R}^d , c'est-à-dire, la plus petite tribu de \mathbb{R}^d contenant tous les ouverts de \mathbb{R}^d (pour la topologie usuelle).

Une mesure est une fonction définie sur une tribu, à valeurs positives, vérifiant une condition d'additivité dénombrable. Nous axiomatisons donc la propriété de σ -additivité obtenue pour la mesure de Lebesgue sur \mathbb{R}^d .

Définition A.1.6. Soit (X, \mathcal{M}) un espace mesurable. Une mesure sur (X, \mathcal{M}) est une application de \mathcal{M} dans $[0, +\infty]$, telle que $\mu(\emptyset) = 0$ et, si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite de parties mesurables deux à deux disjointes,

$$\mu\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_n\right) = \sum_{n \in \mathbb{N}} \mu(A_n), \text{ (}\sigma\text{-additivité).}$$

Si μ est une mesure sur (X, \mathcal{M}) , le triplet (X, \mathcal{M}, μ) est appelé un espace mesuré.

Exemple A.1.7. La mesure de Lebesgue est une mesure sur $(\mathbb{R}^d, \mathcal{M}_L(\mathbb{R}^d))$.

Exemple A.1.8. Les mesures discrètes $d\mu = \sum_{j \in J} \alpha_j \delta_{b_j}$, où J est un ensemble fini ou dénombrable, $b_j \in \mathbb{R}^d$ et $\alpha_j > 0$ et par définition, pour tout sous-ensemble A de \mathbb{R}^d , et tout $b \in \mathbb{R}^d$,

$$\delta_b(A) = \begin{cases} 1 & \text{si } b \in A \\ 0 & \text{si } b \notin A. \end{cases}$$

Définition A.1.9. On appelle mesure de Radon positive sur un ouvert Ω de \mathbb{R}^d une mesure positive μ sur la tribu borélienne $\mathcal{B}(\Omega)$ qui est finie sur les compacts :

$$\forall K \subset \Omega \text{ compact, } \mu(K) < +\infty.$$

On appelle mesure de Radon toute combinaison linéaire $\mu_1 - \mu_2 + i(\mu_3 - \mu_4)$ où les μ_j sont des mesures de Radon positives.

Les deux exemples précédents sont des mesures de Radon positives.

Concluons par un point de terminologie.

Définition A.1.10. Soit (X, \mathcal{M}, μ) un espace mesuré et soit P une propriété définie sur X . On dit que P est vraie μ -presque partout si elle est vraie hors d'un ensemble mesurable de mesure nulle. On écrit aussi P vraie μ -pp. On dit encore que P est vraie pour μ -presque tout x dans X .

On termine par la notion de mesurabilité d'une application entre espaces mesurables qui est analogue à celle de la continuité d'une application entre espaces topologiques et utilise la notion d'image réciproque.

Définition A.1.11. Soient (X, \mathcal{M}) et (Y, \mathcal{N}) deux espaces mesurables. Une application f de X dans Y est dite mesurable lorsque, pour tout ensemble mesurable $N \in \mathcal{N}$, son image réciproque $f^{-1}(N)$ est mesurable, c'est-à-dire que $f^{-1}(N) \in \mathcal{M}$.

Exemple A.1.12. (Fonctions caractéristiques). On considère un espace mesurable (X, \mathcal{M}) et on munit \mathbb{R} de sa tribu borélienne. Pour une partie A de X , la fonction caractéristique $\mathbb{1}_A$ est mesurable si et seulement si A est mesurable.

Exemple A.1.13. Soit h une fonction mesurable positive. On définit la mesure à poids, $d\mu(x) = h(x)dx$ avec $h > 0$ par :

$$\forall A \subset \text{mesurable}, \mu(A) = \int_{\mathbb{R}^d} \mathbb{1}_A h(x) dx.$$

A.2 Intégrale de Lebesgue sur \mathbb{R}^d

On commence par définir l'intégrale de Lebesgue d'une fonction positive. On appelle fonction étagée toute combinaison linéaire finie d'indicatrices d'ensembles mesurables :

$$\varphi = \sum_{j=1}^m \alpha_j \mathbb{1}_{A_j}, \alpha_j \in \mathbb{R}, A_j \subset \mathbb{R}^d \text{ et mesurable.}$$

On appelle *intégrale de φ sur \mathbb{R}^d* la quantité, notée $\int_{\mathbb{R}^d} \varphi d\lambda_d$, définie par

$$\int_{\mathbb{R}^d} \varphi d\lambda_d = \sum_{j=1}^m \alpha_j \lambda_d(A_j) \in [0, +\infty].$$

Pour définir l'intégrale d'une fonction mesurable $f : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty]$, on utilise un procédé d'approximation : on cherche à écrire f sous la forme $f = \lim_{n \rightarrow +\infty} \varphi_n$ avec $\varphi_n : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty[$ étagée et mesurable pour tout $n \in \mathbb{N}$ et on pose ensuite $\int_{\mathbb{R}^d} f d\lambda_d = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}^d} \varphi_n$.

Proposition A.2.1. Soit $f : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty]$ une fonction mesurable. Alors il existe une suite $(\varphi_n : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty])_{n \in \mathbb{N}}$ de fonctions étagées mesurables telles que

1. $0 \leq \varphi_n \leq \varphi_{n+1} \leq f$ pour tout $n \in \mathbb{N}$;
2. la suite $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge simplement vers f .

De plus, si f est bornée sur $A \subset X$, la suite $(\varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge uniformément vers f sur A .

On peut alors définir l'intégrale d'une fonction mesurable $f : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty]$ de la façon suivante. Soit $f : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty]$ une fonction mesurable. On appelle *intégrale de f* la quantité, notée $\int_{\mathbb{R}^d} f d\lambda_d$, définie par

$$\int_{\mathbb{R}^d} f d\lambda_d = \sup \left\{ \int_{\mathbb{R}^d} \varphi d\lambda_d : \varphi : \mathbb{R}^d \rightarrow [0, +\infty[\text{ mesurable étagée et telle que } \varphi \leq f \right\} \in [0, +\infty].$$

Si $A \subset \mathbb{R}^d$ est une partie mesurable, on pose $\int_A f d\lambda_d = \int_{\mathbb{R}^d} f \mathbb{1}_A d\lambda_d$.

Nous pouvons maintenant étendre la définition de l'intégrabilité aux fonctions à valeurs réelles ou complexes (et ensuite à valeurs dans \mathbb{R}^d ou \mathbb{C}^d).

Soit $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ une application mesurable. Notons f_+ et f_- les applications

$$f_+ = \max(f, 0) \text{ et } f_- = \max(-f, 0).$$

Les applications f_+ et f_- sont mesurables, car f l'est, et sont à valeurs dans $[0, +\infty[$. On a alors les relations

$$f = f_+ - f_- \text{ et } |f| = f_+ + f_-.$$

Définition A.2.2 (Fonction intégrable à valeurs réelles). *Une fonction $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ est dite intégrable par rapport à la mesure λ_d , ou simplement intégrable, si f est mesurable et si $\int_{\mathbb{R}^d} |f| d\lambda_d < +\infty$. Dans ce cas, on appelle intégrale de f sur \mathbb{R}^d le nombre réel, noté $\int_{\mathbb{R}^d} f d\lambda_d$, défini par*

$$\int_{\mathbb{R}^d} f d\lambda_d = \int_{\mathbb{R}^d} f_+ d\lambda_d - \int_{\mathbb{R}^d} f_- d\lambda_d.$$

On note $\mathcal{L}^1(\mathbb{R}^d)$ l'ensemble des fonctions intégrables à valeurs réelles.

Pour une fonction à valeurs complexes, son intégrale est tout simplement la somme de l'intégrale de sa partie réelle et de i fois l'intégrale de sa partie imaginaire.

Annexe B

Quelques notations

Soit A un ensemble et $B \subset A$. La *fonction indicatrice*, ou *fonction caractéristique* de B , est la fonction $\mathbb{1}_B : A \rightarrow \{0, 1\}$ définie par

$$\begin{cases} \mathbb{1}_B(x) = 1 & \text{si } x \in B \\ \mathbb{1}_B(x) = 0 & \text{si } x \notin B. \end{cases}$$

On note $A \setminus B$ le complémentaire de B dans A :

$$A \setminus B = \{x \in A \mid x \notin B\}.$$

Lorsqu'il n'y a pas d'ambiguïté sur A , on notera parfois cet ensemble B^c .
Soit E et F deux sous-ensembles de \mathbb{R}^d . On note $d(E, F)$ leur distance :

$$d(E, F) = \inf\{|x - y| : x \in E, y \in F\},$$

et $E + F$ leur somme

$$E + F = \{x + y : x \in E, y \in F\}.$$

La notation multi-indice ∂^α , $\alpha \in \mathbb{N}^d$, est définie en § 3.1.

$\mathcal{D}(\Omega)$ ou $C_0^\infty(\Omega)$: cf définition 3.3.5. On note $\mathcal{E}(\Omega) = C^\infty(\Omega)$, lorsque cet ensemble est considéré comme l'espace vectoriel des fonctions test pour l'espace vectoriel $\mathcal{E}'(\Omega)$ des distributions à support compact, cf §6.4.

Si a et b sont deux éléments de \mathbb{R}^d , $[a, b]$ est le segment :

$$[a, b] = \{ta + (1 - t)b, t \in [0, 1]\}.$$

Quand $d = 1$ et $a < b$, on retrouve la notation usuelle $[a, b] = \{x \in \mathbb{R}, a \leq x \leq b\}$. Mais on pourra aussi employer la même notation pour $a > b$ auquel cas $[a, b] = \{x \in \mathbb{R}, b \leq x \leq a\}$.
Soit $x \in \mathbb{R}^d$ et $r > 0$. On note $B(x, r)$ la boule ouverte de centre x et de rayon r :

$$B(x, r) = \{y \in \mathbb{R}^d, |x - y| < r\},$$

où $|\cdot|$ désigne la norme euclidienne sur \mathbb{R}^d :

$$|(x_1, \dots, x_d)|^2 = \sum_{j=1}^d x_j^2.$$

On termine cet appendice par l'alphabet grec, qu'il est très utile de connaître pour lire et écrire des mathématiques, en particulier dans ce cours.

Minuscule	Majuscule	Nom	Minuscule	Majuscule	Nom
α	A	alpha	ν	N	nu
β	B	bêta	ξ	Ξ	xi
γ	Γ	gamma	o	O	omicron
δ	Δ	delta	π	Π	pi
ε	E	epsilon	ρ	P	rhô
ζ	Z	zêta	σ	Σ	sigma
η	H	êta	τ	T	tau
θ	Θ	thêta	υ	Y	upsilon
ι	I	iota	ϕ	Φ	phi
κ	K	kappa	χ	X	khi
λ	Λ	lambda	ψ	Ψ	psi
μ	M	mu	ω	Ω	oméga