



HAL
open science

Mathématiques pour la Physique

Bahram Houchmandzadeh

► **To cite this version:**

Bahram Houchmandzadeh. Mathématiques pour la Physique. Licence. Mathématiques pour la Physique., France. 2010, pp.250. cel-01148916v1

HAL Id: cel-01148916

<https://hal.science/cel-01148916v1>

Submitted on 5 May 2015 (v1), last revised 16 Dec 2020 (v7)

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.



MATHÉMATIQUES POUR LA PHYSIQUE.

Bahram Houchmandzadeh

$$u(x, t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \tilde{u}(q, t) \cdot e^{iqx} dq$$
$$f(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{c-i\infty}^{c+i\infty} \hat{f}(s) e^{st} ds$$
$$= \frac{Q_0}{2\sqrt{\pi}} \frac{1}{\sqrt{Dt}} \exp\left(-\frac{x^2}{4Dt}\right)$$
$$\psi(x, t) = e^{tH} \psi(x, 0)$$
$$\sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial u_{,i}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial u} = 0$$

First Version : Septembre 2008
Present Version : December 11, 2014

Table des matières

1	Introduction.	7
2	Éléments d'analyse fonctionnelle.	9
2.1	Les espaces vectoriels.	9
2.2	L'espace vectoriel des fonctions.	13
2.3	Quelques digressions historiques.	18
3	Les séries de Fourier.	19
3.1	Introduction.	19
3.2	Les séries de Fourier.	20
3.3	Pourquoi les séries de Fourier sont intéressantes?	24
3.4	Un peu de généralisation.	26
3.5	Les séries de sinus et de cosinus.	26
3.6	Vibration d'une corde.	28
3.7	Dérivation terme à terme des series de Fourier.	29
3.8	Equation de la chaleur.	31
4	Les transformations de Fourier.	44
4.1	Entrée en matière.	44
4.2	Les opérations sur les TF.	46
4.3	Transformée de Fourier Rapide.	47
4.4	Manipulation et utilisation des TF.	47
4.5	Relation entre les séries et les transformés de Fourier.	51
4.6	Approfondissement : TF à plusieurs dimensions.	52
5	Les distributions.	55
5.1	Ce qu'il faut savoir.	55
5.2	Un peu de décence.	58
5.3	Manipulation et utilisation des distribution.	60
5.4	Exercices.	65
6	Convolution et corrélation.	67
6.1	Les convolutions.	67
6.2	Auto-corrélation.	70

6.3	Approfondissement : Relation entre l'équation de diffusion et les convolutions.	72
7	Les transformées de Laplace.	77
7.1	Entrée en matière.	77
7.2	Opérations sur les TL.	78
7.3	Décomposition en fraction simple.	80
7.4	Comportement asymptotique.	82
7.5	Produit de Convolution.	85
7.6	Aperçu des équations intégrales.	85
7.7	Aperçu des systèmes de contrôle asservis (feedback systems).	86
7.8	La physique statistique.	86
7.9	TL inverse.	87
7.10	Exercices.	88
8	Les fonctions de Green.	95
8.1	Entrée en matière	95
8.2	Le potentiel électrostatique.	98
8.3	La propagation des ondes	100
8.4	Propagateur pour l'équation de Shrodinger.	101
8.5	Disposer d'une base propre.	101
9	Les opérateurs linéaires.	102
9.1	Introduction	102
9.2	L'algèbre des opérateurs.	104
9.3	Représentation matricielle des opérateurs.	109
9.4	Valeurs et Vecteurs propres.	112
9.5	Disposer d'une base propre orthogonale.	114
9.6	Opérateurs hermitiens.	116
9.7	Méthodes opératorielles, algèbre de Lie.	118
10	Les systèmes Sturm-Liouville.	121
10.1	Introduction.	121
10.2	Reformulation opératorielle.	125
10.3	Detour : la mécanique quantique ou pourquoi les valeurs propres ont pris tant d'importance.	130
10.4	Les systèmes Sturm-Liouville.	132
10.5	Les solutions polynomiales de Sturm-Liouville.	133
10.6	Valeurs et fonctions propres.	137
10.7	Les solutions non-polynomiales.	138
10.8	Problèmes.	138

11 Le calcul variationnel	141
11.1 Introduction.	141
11.2 Calcul des variations.	143
11.3 Plusieurs degrés de libertés.	147
11.4 Formulation Lagrangienne et équation du mouvement d'un champ.	150
11.5 Optimisation sous contraintes.	153
11.6 Les conditions aux bords "naturelles" 1.	159
11.7 Les conditions aux bords naturelles 2.	161
11.8 Détour : éléments de géométries non-euclidiennes.	162
12 Calcul des perturbations.	170
12.1 Les perturbations régulières.	170
12.2 Les perturbations singulières.	174
13 Les opérateurs différentiels.	181
13.1 Métrique et Système de coordonnées.	181
13.2 Nabla, div et les autres.	183
13.3 Le gradient.	183
13.4 Champ de vecteurs.	184
13.5 Le rotationnel.	186
13.6 La divergence.	189
13.7 Le Laplacien.	190
13.8 Résumons.	192
13.9 Problèmes.	194
13.10 Notes.	194
14 Les tenseurs en physique.	196
14.1 Les tenseurs de rang 2.	196
14.2 Généralisation des tenseurs.	199
14.3 Les composantes d'un tenseur.	200
14.4 Changement de base.	202
14.5 Le produit scalaire généralisé, covariant et contravariant, les formes linéaires.	204
15 Équation à dérivée partielle du premier ordre.	206
15.1 La méthode des caractéristiques.	206
15.2 Interprétation géométrique.	208
15.3 Généralisation.	211
16 Les formes différentielles et la dérivation extérieure.	213
16.1 Introduction.	213
16.2 Les 1-formes.	214

16.3	Intégration des 1-formes.	215
16.4	les n -formes et les n -vecteurs.	216
16.5	L'intégration des k -formes.	217
16.6	La dérivation extérieure.	219
16.7	théorème de Stokes.	224
16.8	Intégration par partie.	226
16.9	Un peu de géométrie : vecteurs, 1-formes et leurs associations.	226
16.10	L'opérateur de Hodge.	231
16.11	Quelques applications.	232
17	Les équations de la physique.	236
17.1	Qu'est ce qu'une équation différentielle?	236
17.2	Equation de Laplace.	237
17.3	Equation d'onde et de chaleur.	240
18	Qu'est ce qu'un nombre ?	242
18.1	Les entiers naturels \mathbb{N}	242
18.2	Les ensembles \mathbb{Z} et \mathbb{Q}	243
18.3	Un peu de topologie.	244
18.4	L'ensemble des nombres réels.	246
18.5	Les nombres p -adiques.	248
19	Bibliographie.	250

1 Introduction.

Durant les deux premières années de l'université, on apprend les bases essentielles des mathématiques : calcul différentiel et intégral, algèbre linéaire, équations différentielles linéaires, etc. L'objet de ce cours est d'utiliser ce corpus pour introduire les méthodes mathématiques dites supérieures utilisées pour résoudre les problèmes classiques de la physique.

Les mathématiques ne sont pas une collection de méthodes juxtaposées et sans relation : il existe des concepts extrêmement généraux qui nous permettent de porter le même regard sur des notions a priori disparates. Le concept qui reviendra tout au long de ce cours est celui de l'espace vectoriel. Ainsi, tourner un vecteur du plan d'un angle quelconque ou appliquer un opérateur integro-différentiel à une fonction sont fondamentalement la même chose ; de même que trouver les valeurs propres d'une matrice ou résoudre une équation à dérivée partielle linéaire. C'est bien pour cela que l'étudiant apprend un tel volume d'algèbre linéaire dans les cours de mathématiques élémentaires.

Le plan du cours est le suivant : Après une introduction (un rappel) des espaces vectoriels, nous verrons que les fonctions elles mêmes peuvent être considérées comme des points (des vecteurs) dans un grand espace des fonctions, et que nous pouvons définir des bases orthogonales dans cet espace presque comme on le fait dans l'espace tri-dimensionnel.

Le chapitre suivant est consacré aux séries de Fourier, le premier exemple pratique que nous verrons de bases dénombrables dans l'espace des fonctions sur un intervalle *fini*. Nous verrons entre autre comment cette base nous permet de résoudre les équations classique de la physique comme celle de diffusion de la chaleur ou des cordes vibrantes.

Nous avons souvent affaire à des fonctions définies sur des intervalles *infinis*. Les transformées de Fourier nous permettent de disposer de bases pour l'espace de ces fonctions. Comme souvent cependant, les infinis posent des problèmes particuliers et nous aurons alors à définir les *distributions*, une généralisation des fonctions qui introduit en mathématique le concept de charge (ou force) ponctuelle si cher aux physiciens. Nous verrons alors le nombre incroyable de problèmes que ces nouvelles méthodes nous permettent d'aborder : de la résolution des équations différentielles à celle d'équations stochastiques (comme le mouvement brownien) en passant par la diffraction par les cristaux etc.

Le cousin germain des transformées de Fourier est la transformée de Laplace : nous verrons comment l'utiliser pour tous les problèmes où les conditions initiales

sont importantes.

Finalement, un complément utile à tous ces outils est la méthode de Green (ou fonctions de Green) qui à nouveau a à voir avec la généralisation des charges ponctuelles : si on connaît l'effet d'une charge (ou d'une force ou ...) ponctuelle, on peut alors facilement calculer l'effet d'une distribution de charge (de force ...).

Nous allons revenir sur le concept général d'opérateur integro-différentiel. Une rotation ou une homotétie transforment de façon *linéaire* un vecteur dans un autre. Un opérateur différentiel linéaire comme $(\partial_t - D\partial_x^2)$ fait la même chose pour les fonctions, considérées comme des vecteurs d'un grand espace. Nous savons qu'étudier une application linéaire est toujours beaucoup plus simple dans sa base propre. La même chose est vraie pour les vecteurs et valeurs propres des opérateurs. Les transformées de Fourier nous fournissent une base très particulière bien adaptée à certains problèmes de physique, nous verrons d'autres bases comme celle des polynômes orthogonaux et nous généraliserons le calcul des opérateurs.

Quelques chapitres sont consacrés aux notions plus avancées qui devront néanmoins être connues des étudiants à la fin de leur Master. Nous abordons le calcul des perturbations, outil indispensable dès que nous tentons la résolution de "vrais" problèmes, c'est à dire ceux qui s'écartent un peu des exemples classiques que nous savons résoudre. Par exemple, nous savons résoudre une équation différentielle d'une certaine forme, le calcul de perturbation nous permettra d'obtenir une solution approchée quand la forme change légèrement.

Un chapitre est consacré aux calculs des variations qui est une généralisation des problèmes d'extrémum à l'espace des fonctions et des fonctionnelles qui y agissent. La plupart des problèmes de physique sont formulés dans ce langage ou gagne à être formulé dans ce langage.

Nous aborderons également la théorie des formes différentielles. Souvent ces objets sont enseignés dans le cadre de la théorie des tenseurs et vus comme des tenseurs alternés. Il est cependant beaucoup plus simple de les aborder directement et en donner une image géométrique, surtout que ce sont des objets très simples à manipuler et qui donnent de la cohérence aux divers opérateurs différentiels comme le gradient, rotationnel et divergence. Nous verrons comment certaines lois de la physique comme les équations de Maxwell acquièrent une signification géométrique intuitive.

La théorie des tenseurs sera également dans un chapitre. Nous nous contenterons essentiellement des tenseurs dans un espace euclidien où il n'y a pas à faire de différence entre les vecteurs et les covecteurs.

Enfin un petit chapitre est consacré aux nombres. Nous les manipulons depuis si longtemps que nous avons oublié comment on les a construits. Ce chapitre tente de remédier à cet oubli.

Bon, suffisamment digressé, voyons du concret.

2 Éléments d'analyse fonctionnelle.

Les espaces vectoriels jouent un rôle unificateur fondamental en mathématiques. Peut-être cela rappelle au lecteur des souvenirs de matrices, de bases et de ses changements, ... Nous allons revoir tout cela de façon assez légère mais surtout appliquée à l'ensemble extrêmement vaste des *fonctions*. Nous allons voir que nous pouvons décrire les fonctions comme des *vecteurs* dans des espaces de dimensions infinies, en utilisant pratiquement les mêmes outils que pour des vecteurs à trois dimensions. Cela s'appelle *analyse fonctionnelle* et a été formalisé par Hilbert au début des années 1900. Le reste de ce cours s'appuie constamment sur les résultats de ce chapitre dont la lecture est indispensable.

2.1 Les espaces vectoriels.

Qu'est ce qu'un espace vectoriel ? Nous connaissons déjà certains ensemble célèbre comme celui des nombres réels \mathbb{R} ou complexes \mathbb{C} . On les appellera dans la suite indifféremment l'ensemble des scalaires \mathbb{S} . Un espace vectoriel est un ensemble \mathcal{E} où l'opération $+$ a un sens. Pas n'importe quel sens d'ailleurs, mais ce qu'on associe instinctivement¹ à cette opération : (i) si a et b appartiennent à notre ensemble, alors $a + b$ aussi ; (ii) $a + b = b + a$. En plus, multiplier un vecteur par un scalaire a un sens, qui plus est, lui aussi "très naturel" : si $s, s_1, s_2 \in \mathbb{S}$ et $a, b \in \mathcal{E}$, alors : (i) $sa \in \mathcal{E}$; (ii) $(s_1 + s_2)a = s_1a + s_2a$; (iii) $s(a + b) = sa + sb$; (iv) \mathcal{E} possède un élément *zéro*, qu'on notera $\mathbf{0}$ ² tel que $a + \mathbf{0} = a$, $a, \mathbf{0} \in \mathcal{E}$. N'oublions pas que quand on parle de sa , on parle bien d'un *vecteur* et non d'un *scalaire*. L'ensemble des maisons d'une ville par exemple n'a pas vraiment une structure d'espace vectoriel. Par contre, l'ensemble des vecteurs dans un plan, l'ensemble des polynômes, ou l'ensemble des fonctions définies sur $[0, 1]$ ont une structure d'espace vectoriel. L'intérêt majeur est que tout³ ce que l'on peut affirmer pour l'un de ces ensembles (en rapport avec son caractère vectoriel) pourra être généralisé aux autres.

1. un instinct forgé par une douzaine d'année d'étude.

2. En caractère gras pour ne pas le confondre avec le 0 des scalaires.

3. Bon, il faut, de temps en temps, prendre des précautions.

Bases d'espace vectoriel. Une base est l'ensemble de certains éléments de notre espace \mathcal{E} qui nous permet de décrire tout les autres. Pour être plus rigoureux, supposons que $e_1, e_2, e_3, \dots, e_i \in \mathcal{E}$, soit une base. Dans ce cas, pour n'importe quel élément a de \mathcal{E} , on peut trouver des scalaires (des chiffres donc) s_i tel que $a = \sum_i s_i e_i$. On dit que a est une combinaison linéaire des vecteurs e_i . Bien sûr, il faut prendre le minimum de e_i qui rende cette description faisable. Pour cela, il suffit d'exiger qu'aucun des e_i ne puisse être une combinaison linéaire des autres (on dit alors que ces vecteurs sont linéairement indépendant). Les scalaire s_i qu'on aura trouvé pour la description de a sont alors unique. On les appelle les *composantes* du vecteur a dans la base $\{e\}$.

Le grand intérêt des bases est qu'elles nous permettent de manipuler les vecteurs comme des collections de chiffres. Pour les vecteurs dans le plan, nous ne sommes pas obligé de faire des dessins, nous pouvons les représenter par des duplets (x_1, x_2) si nous nous sommes fixés à l'avance deux vecteurs de références. A partir du moment où on peut représenter les objets par des chiffres, on peut pratiquement tout faire (hem).

Pour l'espace vectoriel des polynômes, les polynômes $1, X, X^2, \dots$ constituent une base. Une autre serait $\{1, (1 - X), (1 - X)^2, \dots\}$. Bien sûr, le choix de la base n'est pas unique. On peut cependant remarquer que l'ensemble des vecteurs du plan est de dimension 2 (il suffit de deux vecteurs pour définir une base), tandis que l'ensemble des polynômes est de dimension infinie. Ce n'est pas une très grande infinie, le nombre d'éléments dans la base qui couvre les polynômes est le même que celui des nombres dans \mathbb{N} . On dit alors que c'est une infinie dénombrable⁴.

Quand est il de l'espace des fonctions? A priori, c'est un espace d'une très grande dimension. On verra par la suite que si on se donne quelques restrictions, on peut également définir une base *dénombrable* pour cet espace. C'est un des théorèmes les plus fascinants d'analyse.

Le produit scalaire. On peut enrichir la structure d'espace vectoriel en rajoutant d'autres opération que le $+$ et le produit par un scalaire. L'opération la plus utile à définir pour l'Analyse est le *produit scalaire* (qu'on appelle également le produit intérieur). Le produit scalaire est une opération qui, à deux *vecteurs*, associe un *scalaire*⁵. Nous noterons le produit scalaire de deux vecteurs (a, b) . En physique, on a plus l'habitude de le noter par $\vec{a} \cdot \vec{b}$, en mécanique quantique par $\langle a | b \rangle$.

Nous sommes assez habitués depuis les années du lycée avec ce concept. Un "bon" produit scalaire doit avoir ces quelques propriétés :

4. C'est le plus petit des infinis. Sans rentrer dans les détails, l'infini qui ensuite est vraiment plus grande que \mathbb{N} est celui de \mathbb{R} . L'ensemble de toutes les fonctions est une infinie encore plus grande.

5. $(\cdot, \cdot) : \mathcal{E} \times \mathcal{E} \rightarrow \mathbb{S}$. Si l'espace vectoriel est associé aux réels (complexes), le scalaire est un réel (complexe).

- (i) $(sa, b) = s(a, b)$ où $s \in \mathbb{S}$, et $a, b \in \mathcal{E}$.
- (ii) $(a + b, c) = (a, c) + (b, c)$. où $a, b, c \in \mathcal{E}$.
- (iii) $(a, a) \in \mathbb{R}$ et $(a, a) > 0$ si $a \neq \mathbf{0}$ et $(a, a) = 0$ si $a = \mathbf{0}$.

Par exemple, dans l'ensemble des vecteurs du plan, on peut définir un produit scalaire par $(a, b) = \sum x_i y_i$ où x_i et y_i sont les composantes des deux vecteurs a et b .

La propriété (iii) est très intéressante. Elle nous permet de définir la *longueur* d'un vecteur, qu'on appelle sa *norme* et que l'on note $\|a\|^2 = (a, a)$. L'intérêt de pouvoir disposer d'une norme est immense. On peut par exemple savoir si deux vecteurs a, b sont "proches" l'un de l'autre en regardant la norme de leur différence $\|a - b\|$, ce qui nous permet à son tour de définir la notion de limite (souvenez vous, les \forall blabla, \exists blabla tel que blablabla ...). Cela paraît évident si l'on parle des vecteurs d'un plan, ça l'est beaucoup moins quand on discute des espaces vectoriels plus riches comme celui des fonctions. Est ce que par exemple, on peut dire que la fonction $\sin(\cdot)$ et $\log(\cdot)$ sont proches ?

Nous avons besoin aussi de préciser la commutativité. Nous exigeons du produit scalaire :

- (iv) $(a, b) = (b, a)$ si \mathcal{E} est associé aux réels ;
- (iv') $(a, b) = (b, a)^*$ si \mathcal{E} est associé aux complexes.

Par exemple, pour les vecteurs de \mathbb{C}^2 , on peut définir le produit scalaire de a, b par $\sum_i x_i y_i^*$ où x_i, y_i sont les composantes de a et b . Notez bien que l'on doit multiplier la composante de l'un par le complexe conjugué de l'autre si on veut respecter la propriété (iii) et disposer d'une norme⁶. La propriété (iv) ou (iv)', combinée à la propriété (i) nous donne :

- (i') $(a, sb) = s(a, b)$ si \mathcal{E} est associé aux réels ;
- (i'') $(a, sb) = s^*(a, b)$ si \mathcal{E} est associé aux réels.

L'orthogonalité. Nous nous souvenons que pour les vecteurs dans \mathbb{R}^n , deux vecteurs ($\neq \mathbf{0}$) sont perpendiculaires (qu'on note $a \perp b$) ssi leur produit scalaire est nul. Nous acceptons cette définitions pour tout espace vectoriel. On appelle une base orthogonale une base telle que tout ses éléments soit perpendiculaire l'un à l'autre. Nous avons un avantage fantastique à utiliser des bases orthogonales. D'abord, si les vecteurs e_1, e_2, \dots sont orthogonale les uns aux autres, ils sont linéairement indépendant. Si notre espace vectoriel est de dimension n , il nous suffit donc de trouver n vecteurs tous \perp les uns aux autres et le tour est joué : nous disposons d'une base !

6. Un exemple intéressant de "produit scalaire" qui ne respecte pas (iii) est donné par la relativité restreinte. On repère un événement par ses quatre coordonnées spatio-temporelles (x, y, z, t) et le produit scalaire de deux événement est défini par $x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2 - t_1 t_2$. Deux événement *distincts* peuvent donc être à distance nulle l'un de l'autre.

On peut exiger encore plus d'une base : qu'elle soit orthonormée, c'est à dire que la norme de tous ses éléments soit l'unité. Si nous disposons d'une base orthonormée, on peut trouver les composantes d'un vecteur quelconque de façon extrêmement simple : si a est un vecteur et (e_1, \dots, e_n) une base orthonormée, alors $a = \sum (a, e_i) e_i$, c'est à dire que la composante de a selon e_i est (a, e_i) . Comme exemple, prenez le cas des vecteurs dans \mathbb{R}^n .

Exercices.

1. Démontrer que les deux vecteurs $(1, 0)$ $(0, 1)$ forment une base pour l'espace vectoriel \mathbb{C}^2 associé à \mathbb{C} . Même chose pour les deux vecteurs $(i, 0)$ et $(0, i)$.
2. Démontrer que si $\|a - b\| = 0$, alors $a = b$.
3. Démontrer que pour l'espace des matrices $n \times n$, $\sum a_{i,j} b_{i,j}$ est un produit scalaire. Ce produit scalaire est souvent utilisé en analyse matricielle numérique pour l'évaluation de la stabilité des méthode itératives.
4. Démontrer que si n vecteurs sont mutuellement orthogonaux, alors ils sont linéairement indépendants.
5. Démontrer que si $\{e_1, \dots, e_n\}$ est une base orthonormée, alors n'importe quel vecteur a peut s'écrire sous la forme

$$a = \sum_{i=1}^n (a, e_i) e_i$$

Comment doit on modifier cette formule si la base est simplement orthogonal, mais pas orthonormée ?

6. En réalité, une norme pour pouvoir légalement porter ce nom, doit respecter l'inégalité triangulaire :

$$\|a + b\| \leq \|a\| + \|b\|$$

Démontrez que la norme définie par le produit scalaire vérifie cette inégalité. Pour cela il faut d'abord démontrer l'inégalité de Cauchy-Schwarz :

$$|(a, b)|^2 \leq \|a\| \cdot \|b\|$$

qu'on peut assez facilement démontrer en considérant le produit $(a + \lambda b, a + \lambda b) \geq 0$.

7. Pouvez vous généraliser le produit scalaire dans \mathbb{R}^n à l'espace des polynômes ? Et surtout démontrer qu'il respecte toutes les propriétés d'un produit scalaire ?

8. Un opérateur linéaire est une fonction linéaire de l'espace vectoriel dans lui-même : il prend un vecteur en entrée et produit un vecteur en sortie. La linéarité veut dire que si L est un opérateur linéaire, a, b deux membres quelconques de l'espace vectoriel et λ, μ deux scalaires, alors

$$L(\lambda a + \mu b) = \lambda L(a) + \mu L(b)$$

(N'oublions pas que $L(a)$ et $L(b)$ sont des vecteurs au même titre que a et b). Si on se donne une base $\{e_i\}$, l'opérateur peut être caractérisé par son action sur *chaque* vecteur de la base :

$$L(e_j) = \sum_i L_{ij} e_i$$

Les nombres L_{ij} sont les composantes de l'application L dans la base des $\{e_i\}$. En général, pour les représenter, on les dispose dans un tableau (appelé matrice) où la i -ème ligne et la j -ème colonne contient le nombre L_{ij} .

Démontrez que les composantes de deux vecteurs quelconque a et b tel que $b = L(a)$ sont relié par la relation (noter l'ordre des sommations)

$$b_i = \sum_j L_{ij} a_j$$

9. Démontrer alors que si la base est orthonormale,

$$L_{ij} = (e_i, L(e_j))$$

En langage clair, pour connaître la composante L_{ij} d'une matrice, il faut trouver d'abord le vecteur qui résulte de l'application de l'opérateur au j -ème vecteur de la base $p = L(e_j)$, et former le produit scalaire de ce vecteur avec le i -ème vecteur de la base.

10. Soit deux bases $\{e_i\}$ et $\{f_i\}$ et P une application linéaire tel que

$$\begin{aligned} P(e_i) &= f_i \quad i = 1, 2, \dots, n \\ P^{-1}(f_i) &= e_i \end{aligned}$$

P est couramment appelé l'application de *passage*. Soit A une application linéaire quelconque dont les éléments dans la base des $\{f_i\}$ sont données par la matrice a_{ij} . Soit maintenant l'application linéaire $P^{-1}AP$. Calculer ses éléments de matrice dans la base des $\{e_i\}$.

2.2 L'espace vectoriel des fonctions.

Manipuler des vecteurs dans l'espace \mathbb{R}^n c'est bien, mais nous nous intéressons à un espace beaucoup plus vaste, celui des fonctions. Soit \mathcal{F} l'ensemble des fonctions

$\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ définies sur un intervalle donnée I . Les fonctions sont en faite des boites noire qui prennent des chiffres en entrée et produisent des chiffres en sortie. La fonction $\sin(\cdot)$ par exemple, à une valeur $x \in I$ associe le nombre $\sin x$. On peut voir les fonctions comme des points dans un espace immensément grand où en se baladant, on rencontrera de temps en temps des fonctions connues comme $\log(\cdot)$, $\exp(\cdot)$, $\exp(2)$ et la plupart de temps des fonctions qui n'ont pas de nom⁷.

Le produit scalaire. Il est évident que \mathcal{F} possède une structure d'espace vectoriel. On ne sait pas encore si nous pouvons étendre la notion de base à cet espace, mais on peut parfaitement définir des produits scalaires. Le produit scalaire que l'on utilisera abondamment est le suivant :

$$(f, g) = \int_I f(x)g(x)dx$$

On démontrera dans un exercice que ce produit scalaire a toute les bonnes propriétés. Mais on peut noter que cette définition généralise la somme $\sum x_i y_i$ du produit scalaire dans \mathbb{R}^n , quand $n \rightarrow \infty$ (souvenez vous de la définition de l'intégral).

Bien, nous disposons d'un produit scalaire, on peut donc définir la norme d'une fonction.

$$\|f\|^2 = \int_I [f(x)]^2 dx$$

Cette norme, appelée \mathcal{L}_2 , est très populaire. voyons quelques exemples, pour l'intervalle $[0, 2\pi]$,

1. $\|\exp(\cdot)\|^2 = \int_0^{2\pi} \exp^2(x)dx = (\exp 4\pi - 1)/2$.
2. $\|\sin(\cdot)\| = \sqrt{\pi}$
3. $\|\log(\cdot)\| = ???$ à faire en exercice.
4. $\|1/(\cdot)^n\| = \infty$ si $n > 1$.

On voit ici les premières bizarreries des ces grands espaces (de dimension infini) apparaître : un élément a priori sympathique peut avoir une norme infinie.

Le lecteur a remarqué que jusque là, nous avons utilisé une notation particulière pour distinguer une fonction (un point dans l'espace vectoriel des fonctions) de la valeur que prend cette fonction pour une entrée particulière : la première est notée $f(\cdot)$ est la deuxième $f(x)$. Comme cette notation est quelque peu lourde et que nous espérons que le lecteur est maintenant habitué à cette distinction, nous emploierons à partir de maintenant indifféremment la notation $f(x)$ pour les deux notions. Le contexte détermine si on parle de la fonction ou de sa valeur.

7. En faite, si on se baladait dans cet espace de façon aléatoire, on ne rencontrera jamais des fonctions connues.

Nous avons mentionné plus haut que disposer d'une norme nous permet de savoir si deux fonctions sont proches ou même identique si $\|f - g\| = 0$. Considérons alors les deux fonctions, définies sur $[0, 1]$: $f(x) = 1$ et $g(x) = 1$ si $x \neq 0$ et $g(x) = 0$ si $x = 0$. Au sens de notre norme \mathcal{L}_2 , ces deux fonctions sont identiques⁸ ! Grossièrement parlant, notre norme est une lunette pas trop précise et ne distingue pas les différences subtiles entre deux fonctions. Elle ne va retenir que les traits les plus importants⁹. Ainsi, quand $n \rightarrow \infty$, la suite des fonctions $f_n(x) = x^n$ converge vers $f(x) = 0$ sur l'intervalle $[0, 1]$ au sens \mathcal{L}_2 , mais ne converge pas au sens des convergences uniformes.

Notons enfin que si nous manipulons l'ensemble des fonctions qui associent à une valeur réelle un nombre *complexe*, i.e. $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$, nous devons légèrement modifier la définition du produit scalaire :

$$(f, g) = \int_I f(x)g(x)^* dx$$

où le symbole $*$ désigne le complexe conjugué.

L'orthogonalité. La notion d'orthogonalité se généralise immédiatement aux fonctions : f et g ($\neq \mathbf{0}$) sont orthogonales si $(f, g) = 0$. Ainsi, sur l'intervalle $[-1, 1]$, les fonctions 1 et x sont orthogonales. De même pour les fonction $\exp(-x/2)$ et $\exp(-x/2)(1 - x)$ sur l'intervalle $[0, \infty]$.

Nous avons vu plus haut que la notion d'orthogonalité nous donne un sérieux coup de main pour trouver une base. En particulier, dans un espace de dimension n , il nous suffit de trouver n vecteurs orthogonaux pour avoir une base. Peut on généraliser ce résultat à des espaces de dimension infinie ? la réponse est oui si on prend des précautions. Les fonctions de normes infinies nous posent de sérieux problèmes. Nous allons donc restreindre notre espace de fonctions en nous contentant des fonctions de carré sommable, c'est à dire des fonction f tel que $\int_I |f(x)|^2 dx < \infty$. Nous avons alors le théorème fondamental suivant :

Dans l'espace des fonctions de carré sommable, on peut trouver des ensembles *infini dénombrable* de fonctions orthogonaux qui chacun constitue une base.

Le lecteur peut méditer sur ce théorème : pour l'énoncer (sans le démontrer) nous avons pris de nombreux raccourcies sans même avoir précisé certains termes, encore moins leur donner un peu de rigueur et de décence. Nous allons dans la

8. C'est même pire : Si la fonction g est définie par $g(x) = 0$ si $x \in \mathbb{Q}$ et $g(x) = 1$ sinon, au sens de notre norme, elle est identique à la fonction f . Bien sûr, on aurait besoin de redéfinir ce que l'on entend par une intégrale.

9. Il existe bien sûr des normes aux pouvoirs de résolutions beaucoup plus grande, comme celle utilisée pour la convergence uniforme des suites de fonctions.

suite clarifier un peu mieux les choses, sans les démontrer. Mais avant cela, voyons le côté étrange de ce théorème.

Comme nous l'avons indiqué, l'infini dénombrable, celui des nombres entiers, et le plus petit des infinis. Il a cette particularité que pour un nombre donné, on peut indiquer celui qui est juste avant et celui qui est juste après. L'infini des nombres rationnels n'est pas vraiment plus grand, ni celui des nombres algébriques. Par contre, l'infini des nombre réels est vraiment plus grand. On peut dire grossièrement ¹⁰ que $\mathbb{R} = 2^{\mathbb{N}}$ (bien sûr, on parle en faite du cardinal, de la taille, de ces ensembles) : pour représenter *un* nombre réel, nous avons absolument besoin de \mathbb{N} nombre entier. L'ensemble des fonctions est beaucoup, beaucoup plus vaste. Imaginez que pour représenter *une seule* fonction, nous avons besoin de \mathbb{R} nombre réel. Le théorème ci-dessus nous dit que si la fonction est de carré sommable, nous n'avons alors besoin pour la représenter que de \mathbb{N} nombre réel ! Une exigence a priori anodin, que les fonctions soient de carré sommable, réduit sérieusement la taille de l'ensemble des fonctions.

Après ces digressions philosophiques, un peu de concret. D'abord, qu'est ce que ça veut dire une base dans ces espaces infinis ? intuitivement, ça doit être la même chose que les espaces de dimensions fini : un ensemble d'objet élémentaire qui nous permet de décrire tous les autres. Supposons que, dans l'espace des fonctions, $E = \{e_1, e_2, \dots\}$ constitue une base orthonormée. Dans ce cas, une fonction quelconque f doit pouvoir s'écrire, de façon unique,

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} f_n e_n(x)$$

où les f_n sont des *scalaires* qu'on appelle les composantes de f sur la base $\{e_n\}$. Elle sont données, comme pour des espaces de dimensions finis, par la *projection* de f sur les vecteurs de base en utilisant le produit scalaire :

$$f_n = \int_I f(x) e_n(x) dx$$

Remarquez que f_n est bien un nombre, un scalaire. On peut définir une suite de fonctions $\phi_N(x) = \sum_{i=1}^N f_i e_i(x)$. Si l'ensemble E est bien une base, alors $\|f - \phi_N\| \rightarrow 0$ quand $N \rightarrow \infty$. Cela veut dire qu'on peut approximer une fonction par une somme finie de fonctions de base, et on peut rendre cette approximation aussi bonne qu'on le souhaite en prenant suffisamment de composante. Le lecteur est déjà partiellement habitué à cette idée : le développement de Taylor approxime une fonction par la combinaison des fonctions x^n . L'espace des

10. le cardinal de \mathbb{N} est noté \aleph_0 (aleph zéro), celui de \mathbb{R} \aleph_1 si on accepte l'axiome de choix. En pensant aux nombres réels entre 0 et 1 comme une succession (infinie) de bits 0 et 1 (comme en informatique), la relation $\aleph_1 = 2^{\aleph_0}$ paraît assez raisonnable. Nous devons tous ces résultats sur les infinis aux travaux de Georg Cantor, à la fin du dix-neuvième siècle.

fonctions qui peuvent être couvert par un développement de Taylor est cependant beaucoup plus petit que \mathcal{L}_2 . Les mathématiciens ont été amené à trouver donc d'autres bases. Chaque base est bien adapté aux traitements d'un certain nombre de problèmes, essentiellement la résolution d'une certaine classe d'équations différentielles. La base la plus populaire, est de loin, et celui proposé par monsieur Fourier, préfet de l'Isère en son temps, au tout début du XIX^{ème} siècle. Ce sera l'objet du prochain chapitre.

Exercices.

1. Donner une définition précise de la convergence d'une suite au sens de la norme \mathcal{L}_2 dans l'espace des fonctions de carré sommable.
2. montrer que la fonction $f(x) = x^n$ définie sur $[0, 1]$ converge vers la fonction $g(x) = 0$ au sens \mathcal{L}_2 .
3. Démontrer que la convergence uniforme implique la convergence au sens \mathcal{L}_2 . L'exemple précédent montre bien sûr que le contraire n'est pas vrai.
4. En algèbre linéaire, les formes bilinéaires généralisent le concept du produit scalaire. On peut suivre le même chemin et définir le produit scalaire entre deux fonctions par

$$(f, g) = \int_I w(x)f(x)g(x)dx$$

où la fonction $w(x)$ est appelé le poids. Démontrer que cette définition possède les propriétés d'un produit scalaire. Que doit on imposer à la fonction poids?

5. On appelle polynômes orthogonaux des polynômes $P_n(x)$ de degrés n , orthogonaux les uns aux autres au sens du produit scalaire défini plus haut. Trouver les trois premiers polynômes associés au poids $w(x) = 1$ et à l'intervalle $[-1, 1]$. On appelle ces polynômes les polynômes de Legendre.
6. Démontrer que les polynômes de Legendre que vous avez trouvé obéissent à l'équation différentielle

$$(1 - x^2)y'' - 2xy' + n(n + 1)y = 0$$

En réalité, c'est souvent pour cela que l'on cherche les polynômes orthogonaux : ils sont solution d'équations différentielles intéressante pour la physique.

7. Même question que 5 pour le poids $w(x) = e^{-x}$ et l'intervalle $[0, \infty[$. Ces polynômes sont associés à la solution de l'équation de Schroedinger pour l'atome d'hydrogène.

8. L'opération $D = d/dx$ est une opération linéaire dans l'espace des fonctions infiniment dérivable (\mathcal{C}^∞) : (i) elle prend une fonction en entrée et donne une fonction en sortie; (ii) elle fait cela de façon linéaire, *i.e.* $D(\lambda f + \mu g) = \lambda Df + \mu Dg$, où λ, μ sont des scalaires et f, g des fonctions. Supposons que des fonctions orthonormées $f_n(x)$ constituant une base obéissent à la relation $df_n(x)/dx = f_n(x) + a_n f_{n+1}(x)$. Pouvez-vous donner la représentation matricielle de D dans la base des f_n ?

2.3 Quelques digressions historiques.

Le concept d'espace vectoriel des fonctions a été proposé par Hilbert à la fin du dix-neuvième et début du vingtième siècle et a unifié de nombreux champs de recherches en mathématique. La résolution des équations intégrales pouvait par exemple être ramené à la recherche des valeurs propres d'une certaines matrices. La résolution d'un système d'équations différentielles de premier ordre pouvait être donné directement comme l'exponentiel d'une matrice, ... Nous n'épuiserons pas par quelques exemples l'approche profondément novateur d'Hilbert. Ce champ de recherche était cependant méconnu des physiciens. Au début des années 1920, Heisenberg et ses collègues ont inventé une mécanique matricielle (qu' Einstein qualifia de cabalistique dans une lettre à Plank) pour expliquer les phénomènes observés à la petite échelle des atomes et des électrons. Quelques années plus tard, Schroedinger a proposé sa célèbre équation d'onde, qui elle aussi expliquait assez bien les phénomènes observés. C'est Von Neumann qui a démontré à la fin des années 1920 que ces deux approches étaient fondamentalement la même (voir exercice 8 plus haut) : l'équation de Schroedinger utilise un opérateur dans l'espace des fonctions de carré sommable(qui transforme une fonction dans une autre fonction, comme une matrice qui transforme un vecteur dans un autre vecteur), donc associé à une matrice infinie. Depuis, les grands succès de la mécanique quantique ont encouragé les physiciens à assimiler ces concepts dès leur plus tendre age, ce qui les aide à traiter de nombreux champs de recherches autres que la mécanique quantique par les même techniques.

3 Les séries de Fourier.

Nous allons dans ce chapitre étudier les Séries de Fourier. On ne peut pas sérieusement toucher un sujet de physique sans utiliser d'une manière quelconque ces séries (ou leur généralisation, les transformées de Fourier). Nous en verrons de nombreux exemples à travers ce cours. Les séries de Fourier ont également joué un grand rôle dans le développement des mathématiques. Quand Joseph Fourier présenta la première fois le résultat de son analyse de l'équation de la chaleur à l'Académie des Sciences, l'accueil était loin d'être enthousiaste et beaucoup, parmi les plus grands (Laplace et Lagrange) s'y sont violemment opposé : Comment la somme d'une suite de fonctions toutes continues peut être "égale" à une fonction discontinue ? Le pragmatisme a fait avancer l'usage des ces suites bizarres jusqu'à ce que d'autres mathématiciens comme Lebesgue (pour justifier ces pratiques un peu sales) redéfinissent la théorie de la mesure et fassent faire un bond à l'analyse mathématique. De tout cela, on ne parlera pas ici. Notre approche sera beaucoup plus pratique : Qu'est ce qu'une série de Fourier, à quoi elle sert, comment on fait pour l'obtenir.

3.1 Introduction.

Les premiers travaux sur la décomposition en série de Fourier viennent en faite du grand Lagrange lui même dans les années 1780 et son étude de l'équation des cordes vibrantes. Supposons une corde tendu entre 0 et L qu'on déforme à l'instant initial et que l'on relâche. Soit $y(x, t)$ l'écart à l'équilibre à la position x et à l'instant t . On démontre alors que

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} - v^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = 0 \tag{3.1}$$

où v est un coefficient qui dépend de la densité et de la tension de la ligne. Cherchons la solution de cette équation sous la forme $y = A_{k,\omega} \cos \omega t. \sin kx$. En injectant cette forme dans l'équation (3.1), on trouve que cette forme ne peut être une solution que si il existe une relation entre ω et k : $\omega = vk$. Ensuite, la fonction y doit satisfaire les conditions aux bords $y(0, t) = y(L, t) = 0$. La première condition est automatiquement satisfaite. La deuxième condition impose $\sin kL = 0$, c'est à dire $k = n\pi/L$, où $n = 0, 1, 2, 3, \dots$. On déduit de tout cela que les fonctions $f_n(x, t) = A_n \cos(n\pi vt/L) \sin(n\pi x/L)$ sont solution de notre

équation d'onde avec ses conditions aux bords. On les appelle les modes propres de vibration. Le principe de superposition nous dit (le démontrer) que si f et g sont solution, alors $f + g$ l'est aussi. La solution générale de l'équation d'onde (3.1) est donc de la forme

$$y = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \cos(n\pi vt/L) \sin(n\pi x/L)$$

Jusque là, nous n'avons rien dit des coefficients A_k , puisqu'elle ne peuvent pas être obtenus de l'équation d'onde directement. Ils doivent sortir de la condition $y(x, 0) = y_0(x)$, c'est à dire de la déformation originale que nous avons imprimé à notre corde à l'instant $t = 0$. Nous devons donc avoir :

$$y_0(x) = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin(n\pi x/L)$$

Est-il possible de trouver des coefficient A_n pour satisfaire cette équation? Nous verrons la réponse plus bas. A priori, trouver la réponse paraît assez compliquée. Notons que si y_0 a une forme simple, on peut trouver une solution. Par exemple, si $y_0(x) = 4 \sin(11\pi x/L)$, alors $A_{11} = 4$ et tous les autres A_n sont nul.

3.2 Les séries de Fourier.

Nous allons étudier maintenant de façon approfondie les fonctions sin et cos, puisqu'elles peuvent constituer une base. Plus précisément,

Théorème. Dans l'espace vectoriel $\mathcal{L}_2[0, L]$, c'est à dire celui des fonctions de carré sommable définies sur l'intervalle $[0, L]$, les fonctions

$$1, \sin(2\pi x/L), \cos(2\pi x/L), \dots \sin(2\pi n x/L), \cos(2\pi n x/L), \dots$$

constituent une base orthogonale.

Nous accepterons ce théorème sans démonstration¹, et allons plutôt contempler quelques uns de ses aspects. D'abord, l'orthogonalité. Puisque

$$(1, \sin n(\cdot)) = \int_0^L \sin(2\pi n x/L) dx = -\frac{L}{2\pi n} [\cos(2\pi n x/L)]_0^L = 0$$

1. La démonstration est due à Weierstrass dans les années 1880. Elle ne pose pas de difficulté majeure. Disons que pour qu'une suite f_n de vecteurs orthogonaux constitue une base, il faut que si un élément g est orthogonal à tous les f_n , alors $g = 0$. C'est pour cela par exemple que la suite des $\sin(\cdot)$ seul ne peut constituer une base : on peut trouver toujours des $\cos(\cdot)$ qui soit orthogonal à tous les $\sin(\cdot)$.

la fonction 1 est orthogonale à toutes les sinus, et de même à toutes les cosinus. Ensuite, comme

$$2 \sin(2\pi nx/L) \sin(2\pi mx/L) = \cos(2\pi(n-m)x/L) - \cos(2\pi(n+m)x/L)$$

les fonctions $\sin n(\cdot)$ et $\sin m(\cdot)$ sont orthogonales, sauf si $n = m$, auquel cas, $\|\sin n(\cdot)\| = \|\cos n(\cdot)\| = L/2$.

Ensuite, une fonction f quelconque de $\mathcal{L}_2[0, L]$ peut s'écrire sous la forme

$$f(x) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos(2\pi nx/L) + b_n \sin(2\pi nx/L)$$

et comme notre base est orthogonale, les coefficient a_n et b_n sont donnés par le produit scalaire de f par les éléments de la base :

$$a_0 = (1/L) \int_0^L f(x) dx \tag{3.2}$$

$$a_n = (2/L) \int_0^L f(x) \cos(2\pi nx/L) dx \tag{3.3}$$

$$b_n = (2/L) \int_0^L f(x) \sin(2\pi nx/L) dx \tag{3.4}$$

Notons que le coefficient a_0 est la moyenne de la fonction f sur l'intervalle donnée.

Exemple 1. Prenons la fonction $f(x) = x$, $x \in [0, 1]$. Le coefficient a_0 s'obtient facilement en utilisant l'eq.(3.2) : $a_0 = 1/2$. Pour les autres coefficients, nous avons besoin d'une intégration par partie :

$$b_n = 2 \int_0^1 x \sin(2\pi nx) dx = \frac{-1}{\pi n} [x \cos(2\pi nx)]_{x=0}^{x=1} + \frac{1}{\pi n} \int_0^1 \cos(2\pi nx) dx = -\frac{1}{\pi n}$$

$$a_n = 2 \int_0^1 x \cos(2\pi nx) dx = \frac{1}{\pi n} [x \sin(2\pi nx)]_{x=0}^{x=1} + \frac{1}{\pi n} \int_0^1 \sin(2\pi nx) dx = 0$$

Nous pouvons donc écrire

$$x = \frac{1}{2} - \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{\pi n} \sin(2\pi nx) \quad x \in [0, 1] \tag{3.5}$$

La figure 3.1 montre la fonction x , ainsi que ses approximations successives en prenant de plus en plus de termes de la série de Fourier. . Nous pouvons constater plusieurs choses : (i) évidemment, plus on prend de terme, plus l'approximation est bonne , mais nous avons des oscillations de plus en plus violentes sur les bords,

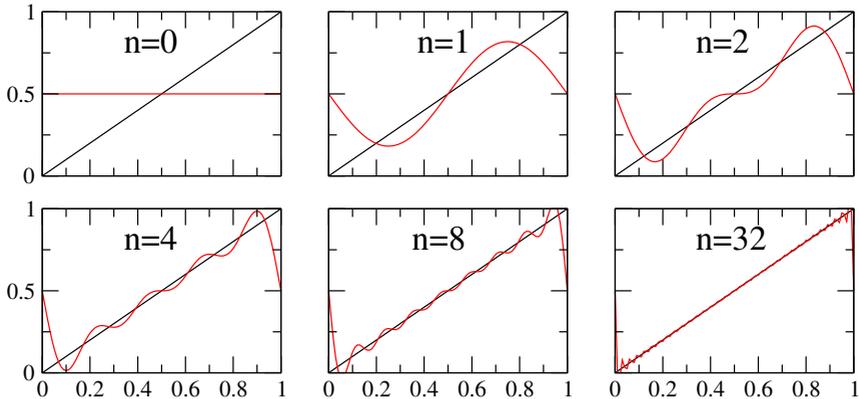


FIGURE 3.1 – Approximations successive de la fonction x par les séries de Fourier. En noir, la fonction originale, en rouge l'approximation par la série géométrique.

dont l'amplitude décroît ; (ii) l'approximation prend les mêmes valeurs aux deux bords, ce qui n'est pas le cas de la fonction originale ; (iii) cette valeur est $1/2$ dans le cas présent, ce qui est la moyenne des valeurs que prend la fonction originale aux deux bords.

Le point (ii) est dû à la périodicité de nos fonctions \sin et \cos : chaque fonction dans la somme, étant de période au moins 1, prend obligatoirement la même valeur sur les deux bords, donc la somme doit également prendre la même valeur sur les deux bords. Le point (iii) est plus troublant : la fonction originale $f(x) = x$ prend la valeur 0 en $x = 0$ et 1 en $x = 1$. La somme par contre, prend la valeur $1/2$ sur les deux bords : la somme ne converge donc pas en tout point vers la fonction originale (adieu la convergence uniforme ou point par point), mais seulement pour la *majorité* des points sur l'intervalle. Ils se trouvent que cette majorité est largement suffisante : si on prend une infinité de terme dans la somme, alors la somme et la fonction originale ne diffèrent qu'en deux points. Deux comparé à la taille de \mathbb{R} donne tous son sens à la notion de majorité. On dit que la différence entre la fonction originale et la série *est de mesure nulle*.

Tout ce que nous avons dit ci-dessus se généralise immédiatement aux intervalles quelconques $[a, b]$. Il suffit simplement dans les formules, poser $L = b - a$ qui représente comme avant la longueur de l'intervalle.

Exemple 2. Prenons cette fois la même fonction $f(x) = x$, mais sur l'intervalle $[-1/2, 1/2]$. Le même calcul que précédemment nous mène à

$$x = - \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{\pi n} \sin(2\pi n x) \quad x \in \left[-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right] \quad (3.6)$$

Nous voyons que les coefficients dépendent également de l'intervalle sur lequel la fonction est définie.

Notons enfin qu'en prenant des valeurs de x particulier, nous disposons d'un moyen intéressant de trouver la limite de certaines sommes. Dans l'équation (3.5) par exemple, si on pose $x = 1/4$, nous trouvons que

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{2n-1} = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \dots = \frac{\pi}{4}$$

Egalité de Parseval. En utilisant la notion d'orthogonalité et de produit scalaire, il est facile de démontrer que

$$\frac{1}{L} \int_0^L f(x)^2 = a_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} (a_n^2 + b_n^2) \quad (3.7)$$

Cela veut dire que au lieu de calculer explicitement l'intégrale du carré de la fonction, nous pouvons simplement sommer le carré de ses coefficients de Fourier. A priori, la démarche paraît absurde, puisque pour calculer les coefficient, on a du déjà effectuer des intégrales. Mais nous allons voir dans la suite que dans de nombreuses applications, notamment celles liées à la solution d'équation à dérivée partielle, nous calculons directement les coefficients du Fourier de la fonction recherché. Le coté gauche de l'équation (3.7) désigne souvent l'énergie stocké dans un volume, par exemple si f désigne la hauteur d'une corde tendu ou le champs électrique. L'égalité de Parseval nous permet alors d'accéder à cette quantité.

Exercices.

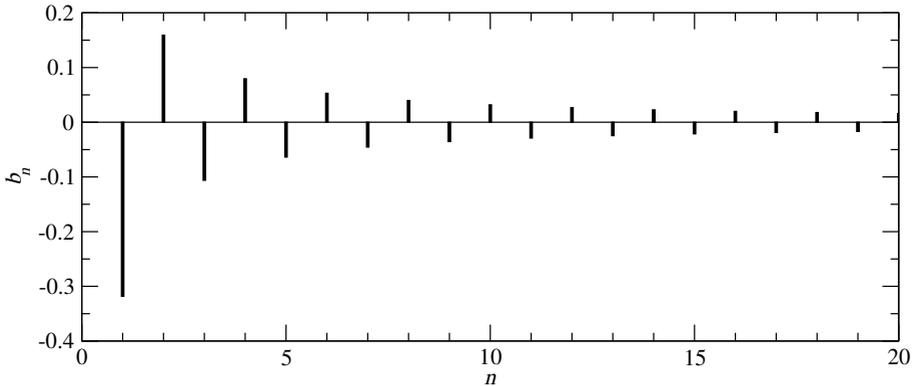
1. Décomposez les fonction $f(x) = x^2$ et $f(x) = \exp(x)$ sur l'intervalle $[0, 1]$. Pour ce dernier, si le produit scalaire vous pose problème, noter que $\cos(x) = (e^{ix} + e^{-ix})/2$. Profiter de la décomposition de x^2 pour trouver la limite de $\sum 1/n^2$. C'était une des fierté d'Euler, dans les années 1730, que d'avoir pu déterminer cette somme.
2. Soit la fonction "palier" f sur $[0, 1]$ tel que $f(x) = -1/2$ si $x < 1/2$ et $f(x) = 1/2$ si $x \geq 1/2$. Trouver sa décomposition en série de Fourier.

3. Même question que précédemment, mais la fonction f est définie par $f(x) = 0$ si $x < 1/2$ et $f(x) = 1$ si $x \geq 1/2$. En comparant ce résultat au résultat précédent, pouvez en tirer des conclusions générales ?
4. Décomposer la fonction triangle, $f(x) = 1 - 2|x|$ sur l'intervalle $[-1/2, 1/2]$.
5. Trouver la série de Fourier de $\sin(x/2)$ sur l'intervalle $[0, 2\pi]$.
6. Démontrer qu'à part le coefficient a_0 , les deux fonctions $f(x)$ et $g(x) = f(x) + C$ ont les mêmes coefficients de Fourier. Que vaut le coefficient a_0 pour ces deux fonctions ?
7. Une fonction paire est tel que $f(-x) = f(x)$, c'est à dire que l'axe y constitue un axe de symétrie. Démontrer alors que sur un intervalle $[-L, L]$, les coefficients b_n de la série de Fourier sont nuls. On peut généraliser cette affirmation : si la fonction f , sur l'intervalle $[0, L]$, est symétrique par rapport à son milieu, c'est à dire telle que $f(L-x) = f(x)$, alors ses coefficient de Fourier b_n sont nuls (à démontrer bien sûr).
8. Que peut on dire des coefficient de Fourier d'une fonction impaire ? En vous inspirant des deux précédents problèmes, que pouvez vous dire des coefficients de Fourier, sur $[0, L]$, d'une fonction telle que $f(L-x) = C - f(x)$?
9. Quelle est la condition pour que la fonction x^α appartienne à $\mathcal{L}_2[0, 1]$. Démontrer alors que si elle n'appartient pas à $\mathcal{L}_2[0, 1]$, elle ne peut pas se décomposer en série de Fourier. Pouvez vous généraliser ce résultat ?
10. Démontrer l'égalité de Parseval.
11. Qu'elle est la représentation matricielle de l'opérateur $D = d/dx$ dans la base de Fourier ? est celui de $D^2 = d^2/dx^2$?

3.3 Pourquoi les séries de Fourier sont intéressantes ?

La base de Fourier est en fait très bien adapté pour étudier les phénomènes oscillatoires, et ces derniers sont abondants dans la vie de tous les jours : le mouvement d'un camion sur un pont génère des vibrations dans toute la structure de ce dernier ; le mouvement des pistons dans le moteur met la voiture en vibration ; une onde électromagnétique provoque l'oscillation des électrons à la surface du métal, ... Nous ne pourrions pas traiter ces problèmes si nous ne disposions pas de la base de Fourier. Voyons cela ce plus près.

Soit une fonction f périodique, de période L . Cela veut dire que $f(x+L) = f(x)$. Pour connaître cette fonction, il suffit donc de connaître sa valeur seulement sur une intervalle de longueur L . Or, les fonctions $\sin(2\pi nx/L)$ et $\cos(2\pi nx/L)$ sont également périodique, et de la même période L . Donc, si une somme de ces

FIGURE 3.2 – Le spectre de la fonction x sur $[-1/2, 1/2]$

fonctions égale la fonction f sur une intervalle de longueur L , elle égale la fonction f partout !

Comme nous le savons, si ces fonctions sont de carré sommable sur une période, elle peuvent se décomposer en série de Fourier. Représenter leurs coefficients de Fourier a_n et b_n en fonction de n est aussi bien que de les représenter en fonction de x . Cette représentation est appelé le spectre d'une fonction, et ses composantes de Fourier les *harmoniques*. C'est un vocabulaire issue de la musique. La figure 3.2 représente le spectre de la fonction $f(x) = x$ sur $[-1/2, 1/2]$. En réalité, pour des raisons que nous verrons plus tard, on n'est même intéressé qu'aux coefficients $s_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2}$ et c'est ce dernier qu'on appelle couramment le spectre. Ce qui distingue le Do 240 Hz du piano de la même note d'une flûte n'est pas leurs fréquence de base, mais l'amplitude de leurs harmoniques (la forme de leur spectre). On appelle cela le timbre d'un instrument. L'oreille à une capacité fantastique à distinguer les timbres, et les meilleurs synthétiseur doivent sommer plus d'une vingtaine d'harmonique pour pouvoir imiter une note d'un vrai instrument.

L'oreille humain d'ailleurs ne fait que décomposer les sons en leurs harmoniques : la forme intérieure de l'oreille fait qu'une vibration pure (sinusoïdale) de fréquence donnée met une région particulière de l'oreille en oscillation, ce qui stimule les neurones à cet endroit. Chaque harmonique d'un son excite donc une région différente de l'oreille, et la carte de ces régions permet au cerveau de déterminer très précisément la nature du son et distinguer ainsi le piano du violon.

La compression JPEG des photos numériques utilise le principe des transformées de Fourier : un image est divisé en plusieurs régions et les composantes de Fourier de chaque sous régions sont calculées, mais seulement l'amplitude des premières harmoniques sont conservées, puisque l'oeil humain n'est pas sensible aux petits détails.

Exercices.

Représenter le spectre des fonctions décomposées plus hauts.

3.4 Un peu de généralisation.

Nous avons manipuler plus des sinus et des cosinus séparément. Mais ces deux fonctions ne sont que des combinaisons d'exponentiel d'arguments imaginaires. Il serait donc tout aussi logique de choisir comme base les fonctions $\exp(2i\pi nx/L)$. Cela en plus nous élargit un peu les horizons, puisqu'on peut alors étudier les fonctions $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ (pourvu qu'elles soient de carré sommable). N'oublions pas cependant que le produit scalaire s'obtient dans ce cas un intégrant une fonction qui multiplie le complexe conjugué de l'autre. Nous avons donc,

$$f(x) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n \exp(2i\pi nx/L)$$

Tous ce que nous avons dit plus haut se généralise aisément.

Exercices.

1. En vous inspirant du calcul des coefficient a_n et b_n , expliquer comment on calcule les coefficients c_n .
2. Démontrer que si $f(x) \in \mathbb{R}$, alors $c_{-n} = c_n^*$.
3. Trouver la relation entre a_n, b_n et c_n .
4. Énoncer la relation de Parseval avec les coefficients c_n .

3.5 Les séries de sinus et de cosinus.

Nous avons vu que sur l'intervalle $[0, L]$, les fonctions $1, \sin(n2\pi x/L), \cos(n2\pi x/L)$ ($n \in \mathbb{N}$) constituent une base orthogonale qu'on appelle la base de Fourier : ces fonctions sont orthogonales les uns aux autres, et la suite est *complète*. Cette dernière assertion est équivalent à "il n'existe pas une fonction, à part celle uniformément nulle, qui soit orthogonale à toutes les fonctions de la base de fourier". Est-il possible de trouver une autre base sur l'intervalle $[0, L]$ seulement composée de fonctions sinus ou seulement composée de fonction cosinus ? La réponse est oui : la suite des fonctions $\sin(n\pi x/L)$ (remarquer le coefficient 2 dans l'argument qui a disparu) également constitue une base, de même que la suite $\cos(n\pi x/L)$. Le choix d'une base plutôt que d'une autre est seulement dicté par le problème que nous avons à résoudre, nous en verrons un exemple plus bas.

Les séries de sinus. Prenons d'abord une fonction $f(x)$ définie sur $[-L, L]$ (un intervalle de longueur $2L$ donc). Sa série de Fourier est donnée par

$$f(x) = a_0 + \sum_{n=1} a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L}$$

et ses coefficients de Fourier sont

$$a_n = (1/L) \int_{-L}^{+L} f(x) \cos(n\pi x/L) dx$$

$$b_n = (1/L) \int_{-L}^{+L} f(x) \sin(n\pi x/L) dx$$

Supposons maintenant que la fonction f est impaire, c'est à dire $f(-x) = -f(x)$. En écrivant les intégrales ci-dessus comme la somme de deux intégrales (de $-L$ à 0 et de 0 à L) il est alors évident que tous les coefficients a_n sont nuls, et les coefficients b_n sont donnés par

$$b_n = (2/L) \int_0^L f(x) \sin(n\pi x/L) dx \quad (3.8)$$

Considérons maintenant une fonction $f(x)$ définie sur $[0, L]$. On peut toujours trouver une extension g de f telle que sur l'intervalle $[0, L]$ les deux fonctions coïncident ($g(x) = f(x)$) et que sur l'intervalle $[-L, L]$, la fonction g est impaire. Il est donc évident que sur l'intervalle $[0, L]$, nous pouvons développer f en série de sinus seulement

$$f(x) = \sum_{n=1} b_n \sin \frac{n\pi x}{L}$$

où les coefficients b_n sont donnés par la relation (3.8). La figure (3.3) montre les trois premiers vecteurs de la base de Fourier et de la base des sinus.

Exercice.

1. Développer de façon analogue le développement en série de cosinus pur d'une fonction sur l'intervalle $[0, L]$ en considérant les fonction *paires* sur l'intervalle $[-L, L]$.
2. Démontrer que les fonction $\sin(n\pi x/L)$ sont orthogonales les unes aux autres sur l'intervalle $[0, L]$, et que l'on ne peut pas trouver une fonction $\cos(kx)$ qui soit orthogonale à toutes ces fonctions. Cela pourrait un peu plus nous convaincre de la complétude de cette suite.

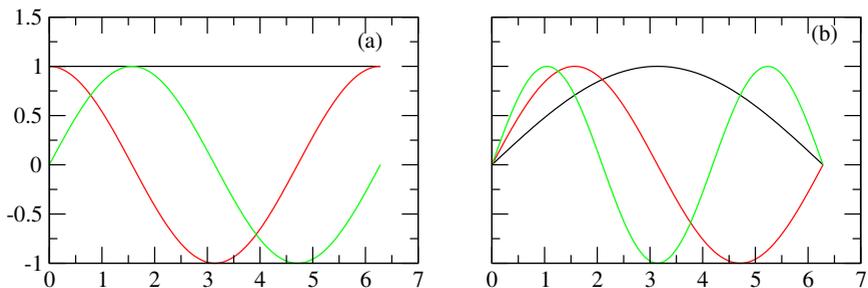


FIGURE 3.3 – Comparaison des trois premières fonction de la base de fourier (a) et celle des sinus.

3.6 Vibration d'une corde.

Les problèmes de vibration sont une des raisons du succès de l'analyse de Fourier. Nous traitons le cas de la corde vibrante, mais beaucoup d'autres problèmes ondulatoires comme le champs électromagnétique ou les ondes élastiques se traitent par exactement les mêmes méthodes. Revenons à l'équation d'une corde vibrante que nous avons mentionné au début de ce chapitre, et traitons le à l'aide de l'artillerie que nous avons développé. Comme nous l'avons dit plus haut, nous considérons une corde élastique dont (i) les deux extrémités sont fixées aux points $x = 0$ et $x = L$; (ii) est soumise à une tension T ; (iii) a une densité linéaire ρ . Si nous repérons la hauteur de la courbe par $y(x)$, l'équation d'évolution de y s'écrit

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \quad (3.9)$$

Nous ne justifions pas cette équation. Notons simplement que le membre de droite est l'accélération d'un élément infinitésimal de la corde (dans le sens vertical) au point x , et que le membre de droite est proportionnel à la force exercée sur cet élément par ses voisins. L'équation ci-dessus est simplement la relation de la dynamique $a = f/m$ pour un matériau continu. Le paramètre v a les dimensions d'une vitesse. Les seuls paramètres intrinsèques du problème étant la tension et la densité, il n'existe qu'une seule façon (dimensionnellement) de former une vitesse et v^2 doit être proportionnelle à T/ρ . Nous supposons enfin qu'initialement, la corde est maintenue dans une certaine forme (pincée par exemple) $y_0(x)$ et qu'on le relache à l'instant $t = 0$.

Nous pouvons à chaque instant, représenter la fonction $y(x;t)$ à l'aide de sa série de Fourier ou de sinus. Pour la représenter à tous les instants, il suffit donc

que les *coefficients* de la série soient fonction du temps :

$$y(x; t) = \sum_{n=1} b_n(t) \sin \frac{n\pi x}{L} \quad (3.10)$$

Notons que nous faisons ici le choix de rechercher la solution sous la forme de fonction de sinus, puisque chaque terme de la série respecte les conditions aux bords $y(0, t) = y(L, t) = 0$. En injectant (3.10) dans (3.9) est en identifiant terme à terme (puisque les fonctions sont orthogonales), nous trouvons une équation différentielle pour l'amplitude de chaque mode :

$$b_n''(t) + n^2\omega^2 b_n(t) = 0$$

où $\omega = \pi v/L$. Comme la corde est relaché avec une vitesse nulle, nous avons simplement

$$b_n(t) = B_n \cos(n\omega t)$$

où les coefficient B_n sont les coefficient de la série des sinus de la fonction $y_0(x)$.

L'image est donc la suivante : la déformation initiale est la superposition d'un certain nombre de mode, chacune avec une amplitude b_n . Une fois qu'on relache la corde, l'amplitude de chaque mode oscillera dans le temps. Remarquez cependant qu'il n'y a pas de transfert entre les modes : si un mode n'était pas présent dans la déformation initiale, il ne sera pas excité dans la suite. Chaque mode se comporte comme un oscillateur indépendant, non couplé aux autres. En langage plus chic, on dira que la base de Fourier est une base propre pour l'operateur Laplacian : dans cette base, la représentation matricielle de cet opérateur est diagonale.

Nous avons, lors de cette résolution, inversé l'ordre des operations de dérivation et de sommation. Nous savons qu'il existe des conditions très contraignantes pour pouvoir effectuer cette inversion, et elles sont loin d'être réunies à priori (voir ci-dessous). Notons enfin que la différence entre un clavecin et un piano, qui excitent pratiquement les même cordes tendues, est dans la façon de former la déformation initiale, donc de produire des coefficients B_n différents.

3.7 Dérivation terme à terme des series de Fourier.

3.7.1 Dérivation par rapport à la variable principale.

Soit la fonction continue et dérivable par morceau $f(x)$ dont la décomposition de Fourier est

$$f(x) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos(2\pi n x/L) + b_n \sin(2\pi n x/L)$$

Dans quelles conditions nous pouvons la dériver terme à terme? Décomposons la fonction $f'(x)$ en série de Fourier :

$$f'(x) = \alpha_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n \cos(2\pi nx/L) + \beta_n \sin(2\pi nx/L)$$

Nous avons alors pour le premier terme

$$\alpha_0 = \frac{1}{L} \int_0^L f'(x) dx = \frac{1}{L} (f(L) - f(0))$$

et pour les termes de cosinus

$$\begin{aligned} \alpha_n &= \frac{2}{L} \int_0^L f'(x) \cos(2\pi nx/L) dx \\ &= \frac{2}{L} (f(L) - f(0)) + \frac{2\pi n}{L} \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \sin(2\pi nx/L) dx \\ &= \frac{2}{L} (f(L) - f(0)) + \frac{2\pi n}{L} b_n \end{aligned} \quad (3.11)$$

Finalement, pour les termes en sinus, on trouve, en suivant le même chemin,

$$\beta_n = -\frac{2\pi n}{L} a_n$$

Nous voyons donc que si $f(L) = f(0)$, nous pouvons dériver la série de Fourier terme à terme. Sinon, des termes additionnelles apparaissent quand on dérive les termes en sinus dont il faut en tenir compte.

On peut généraliser ce résultat aux séries de sinus et de cosinus pures :

1. Si $f(x)$ est continue et dérivable par morceau, sa série de cosinus est dérivable terme à terme sans restriction.
2. Si $f(x)$ est continue et dérivable par morceau, sa série de sinus est dérivable terme à terme si $f(L) = f(0) = 0$! Sinon, des termes additionnelles apparaissent dans la série de sinus de la dérivée, qui sont de la forme $2(-1)^n f(L) - f(0) / L$.

Nous voyons maintenant dans quelles conditions nous avons pu dériver terme à terme la série de la corde vibrante. Comme nous avons la condition $u(0, t) = u(L, t) = 0$, nous pouvons dériver la série de sinus pour obtenir une série de cosinus. Nous avons pu ensuite dériver cette dernière encore une fois sans restriction particulière.

Une hérésie saute aux yeux dans l'équation (3.11) : la suite α_n comporte un terme qui ne dépend pas de n et ne tend pas vers 0. Cela n'est pas de plus bel

effet pour la convergence de la série! La réponse est dans le coefficient b_n , qui doit forcément avoir un terme en $-\Delta/\pi n$ pour annuler exactement le terme constant. C'est ce que l'on va voir plus bas dans un cas particulier.

En pratique, au lieu de dériver terme à terme et prendre en compte les termes additionnels dus aux conditions au bords, il est préférable de régulariser les conditions aux bords pour ne pas avoir de termes additionnels du tout. Supposons par exemple que les conditions aux bords soit $u(0, t) = a$, $u(L, t) = b$. Il est alors préférable d'utiliser la fonction

$$w(x, t) = u(x, t) - \frac{b-a}{L}x - a \quad (3.12)$$

Les dérivées temporelles et les dérivées seconde spatiale de u et w coincide évidemment. $w(x, t)$ est satisfait donc à la même équation que u si il s'agit d'une équation de chaleur ou de corde vibrante. Par ailleurs, de par sa construction, $w(0, t) = w(L, t) = 0$. Nous pouvons donc d'abord rechercher $w(x, t)$ et ensuite recouvrir u à l'aide de la relation (3.12). Nous verrons un exemple plus bas.

3.7.2 Dérivation par rapport à une autre variable.

Quand est il pour la dérivation par rapport à une autre variable? En écrivant

$$u(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} b_n(t) \sin(n\pi x/L)$$

nous avons concentré toute la dépendance temporelle dans l'amplitude des harmoniques $b_n(t)$. Pour avoir le droit de dériver par rapport à t sous la somme, nous devons pouvoir écrire (le démontrer)

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_0^L u(x, t) dx = \int_0^L \frac{\partial u}{\partial t} dx$$

L'échange de l'intégrale (sur x) et de la dérivation (par rapport au temps) est permis si $\partial u/\partial t$ existe sur l'intervalle $[0, L]$, est continue *et elle est bornée*. Nous supposerons dans la suite que pour les fonctions que nous considérons (qui représentent des hauteurs de cordes, des pressions ou des températures) ces conditions sont toujours vérifiées.

3.8 Equation de la chaleur.

La physique mathématique possède quelques équations "star". Ce sont les équations d'onde (rencontrées plus haut), l'équation de Laplace et l'équation de la cha-

leur. Cette dernière décrit les phénomènes diffusives (de la chaleur, de la concentration, ...) et est de la forme²

$$\frac{\partial u}{\partial t} = D \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad (3.13)$$

où u représente la température, la concentration, etc... Si x désigne l'espace et t le temps, nous voyons que D doit avoir la dimension d'une longueur au carré par unité de temps [L^2/T].

Remarquez la différence avec l'équation d'onde, où la dérivée par rapport au temps est de deuxième ordre. Nous voulons traiter le cas d'une barre (comme d'habitude, de longueur L) dont les extrémités sont maintenues à deux températures *différentes*, disons 0 et T . Nous avons donc les deux conditions aux limites

$$u(0, t) = 0 \quad (3.14)$$

$$u(L, t) = T \quad (3.15)$$

et nous supposons la condition initiale

$$u(x, 0) = f(x) \quad (3.16)$$

Voilà, le problème est maintenant bien posé. Avant de commencer son traitement total, voyons voir si il existe une solution stationnaire, c'est à dire une solution tel que $\partial_t u = 0$. Dans les processus diffusifs, c'est la solution qui est atteinte au bout d'un temps plus ou moins long et correspond à une sorte d'équilibre. Il est évident ici que $u_s(x) = T(x/L)$ satisfait parfaitement aux équations (3.13-3.15) et est la solution stationnaire recherchée. Sa série de sinus est donnée par

$$u_s(x) = \frac{2T}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \sin\left(\frac{n\pi}{L}x\right)$$

Bon, revenons maintenant à la solution générale. Nous décomposons la fonction u en série de sinus avec des coefficients dépendant du temps :

$$u(x, t) = \sum b_n(t) \sin(n\pi x/L) \quad (3.17)$$

Nous dérivons une première fois par rapport à x . Mais attention, la fonction u prend des valeurs différentes sur les deux bords, il faut donc ajouter des termes

$$\frac{2}{L} ((-1)^n u(L, t) - u(0, t)) = \frac{2T}{L} (-1)^n$$

2. Voir le chapitre correspondant pour la signification de cette équation.

à la série dérivée :

$$\partial_x u(x, t) = \frac{T}{L} + \sum \left[b_n(t) \left(\frac{n\pi}{L} \right) + \frac{2T}{L} (-1)^n \right] \cos(n\pi x/L)$$

Nous sommes maintenant en présence d'une série de cosinus, que nous redérivons encore une fois par rapport à x

$$\partial_x^2 u(x, t) = - \sum \left[b_n(t) \left(\frac{n\pi}{L} \right) + \frac{2T}{L} (-1)^n \right] \left(\frac{n\pi}{L} \right) \sin(n\pi x/L)$$

La dérivation par rapport au temps nous donne une série de sinus dont les coefficients sont $b'_n(t)$. En égalant terme à terme, nous obtenons une équation de premier ordre pour les coefficients

$$b'_n(t) = -D \left(\frac{n\pi}{L} \right)^2 b_n(t) - D \frac{2T}{L} \frac{n\pi}{L} (-1)^n$$

dont la solution est

$$b_n(t) = B_n \exp \left[-n^2 (\pi^2 D / L^2) t \right] + \frac{2T}{\pi} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \quad (3.18)$$

Notons d'abord que quand $t \rightarrow +\infty$, les coefficients b_n tendent vers les coefficients de sinus de la solution stationnaire : au bout d'un temps assez long, la distribution de température dans la barre devient linéaire. Ensuite, les amplitudes des harmoniques sont de la forme $\exp(-n^2 t / \tau)$, où $\tau \sim L^2 / D$. L'harmonique d'ordre n "disparaît" donc sur une échelle de temps $\sim L^2 / (n^2 D)$. (i) Plus L est grand, plus le temps de "thermalisation" est grand. Si on multiplie par 2 la longueur du barreau, on doit multiplier par 4 le temps nécessaire à la thermalisation³; (ii) Plus le coefficient de diffusion D est grand, plus la thermalisation est rapide : le cuivre est plus rapide à thermaliser que le verre; (iii) plus l'ordre d'un harmonique est important, plus il disparaît rapidement, est ceci est proportionnel au *carré* de l'ordre. Très rapidement, il ne restera pratiquement que l'harmonique d'ordre 1, qui sera le plus lent à "mourir" (voir figure 3.4).

Nous avons réussi à nous en sortir même quand la dérivation sous la somme posait problème. Mais était-il vraiment nécessaire de faire appel à une telle artillerie lourde, qui numériquement n'est pas entièrement satisfaisant? Et si au lieu de chercher la fonction $u(x, t)$ qui satisfait aux équations (3.13-3.16), nous cherchions la fonction

$$\phi(x, t) = u(x, t) - u_s(x) \quad (3.19)$$

3. Sachant qu'un gigot de 1 kg cuit en une heure au four, quel est le temps de cuisson d'un gigot de 2 kg?

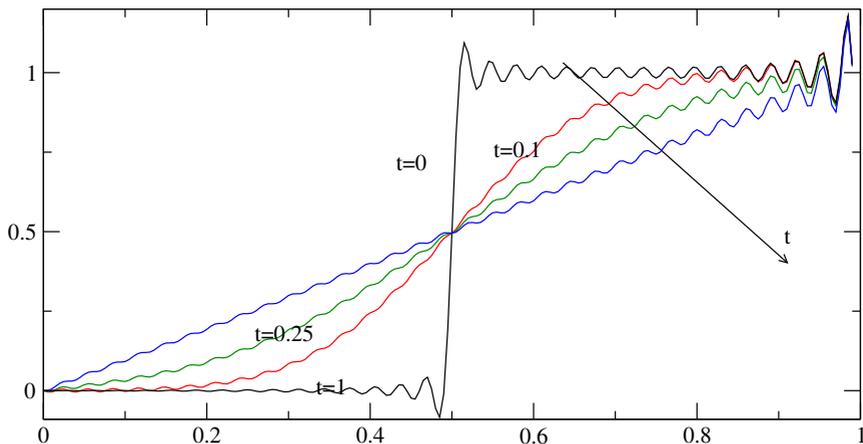


FIGURE 3.4 – Solution de l'équation de la chaleur par les séries de sinus avec $L = 1$, $u(0, t) = 0$; $u(1, t) = 1$, et condition initiale une fonction palier. La solution est tracée pour 4 temps différents. Nous avons représenté la série par *simplement* ses 64 premiers harmoniques. Notez les oscillations artificielles : les séries de sinus ont du mal à reproduire les discontinuités.

Cette fonction obéit bien sûr à l'équation (3.13). Ces conditions aux limites sont

$$\phi(0, t) = u(0, t) - u_s(0) = 0 \quad (3.20)$$

$$\phi(L, t) = u(L, t) - u_s(L) = T - T = 0 \quad (3.21)$$

La fonction ϕ obéit donc (contrairement à u) à des conditions aux limites *continues*, et ne pose donc aucun problème lors de ses dérivations par rapport à x . Sa condition initiale est donnée par

$$\phi(x, 0) = f(x) - u_s(x)$$

Les équations pour ϕ sont donc maintenant bien posées, et nous pouvons les résoudre par la technique habituelle des séries de sinus sans la complications des termes additionnels. Une fois ϕ trouvée, nous avons évidemment trouvé u . La figure (3.5) montre l'avantage (entre autre numérique) de cette dernière méthode.

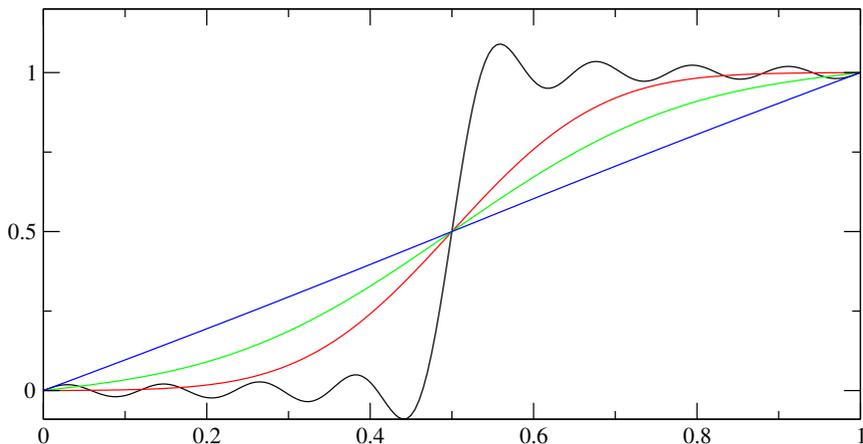


FIGURE 3.5 – La solution de la même équation de chaleur mais où on a cherché d’abord la fonction ϕ . Nous n’avons pris ici que 16 termes harmoniques. Nous voyons qu’au temps $t = 0$, des oscillations artificielles sont toujours présentes à cause de la discontinuité de la condition initiale. Mais les oscillations artificielles pour des temps ultérieurs de la figure (3.4) ont disparu, puisqu’on a résolu le problème de la discontinuité des conditions aux limites.

Problèmes avancés.

1. Vibration d'une corde tendu.

L'exemple de la corde vibrante que nous avons considéré plus haut peut être complété de bien des façons. Si la corde est soumise à un frottement visqueux, il faut ajouter un terme en $-\lambda \partial y / \partial t$ (proportionnel à la vitesse locale) à droite de l'équation (3.9). Si la corde est en plus soumise à une force par unité de longueur $f(x, t)$, il faut également l'ajouter à droite. Résoudre l'équation de la corde vibrante (i) en présence d'un frottement (ii) en présence de la force de gravité $f = -\rho g$ (iii) en présence d'une force de rappel harmonique $f = -ky$. Les conditions aux bords sont toujours les mêmes : corde fixée à ses deux extrémités et avec une déformation initiale $y_0(x)$.

2. Vibration d'une barre élastique.

L'équation de vibration d'une barre élastique est donnée par

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = \alpha \frac{\partial^4 y}{\partial x^4}$$

Discuter les solutions de cette équation. Que pensez vous des conditions initiales ?

3. Équation de Schroedinger dans un puits rectangulaire.

Dans un puits de potentiel rectangulaire est très profond, à une dimension, l'équation de Schroedinger s'écrit :

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2}$$

avec les conditions aux limites $\psi(-L, t) = \psi(L, t) = 0$ et $\psi(x, 0) = f(x)$. Discuter de la solution de cette équation en suivant l'exemple de la corde vibrante.

4. Equation de la Chaleur I.

Soit une barre thermiquement isolée, c'est à dire $\partial_x u(0, t) = \partial_x u(L, t) = 0$. En effet, le flux de chaleur à travers une section est proportionnel à la pente de u en cet endroit, et que isolée (pas de flux de chaleur de/vers l'extérieur), impose les conditions ci-dessus. En partant d'une distribution de température initiale parabolique $u(x, 0) = Tx(L - x)/L^2$, résolvez l'équation de la chaleur. A t'on plutôt intérêt à prendre des séries de cosinus ou des séries de sinus ?

5. Equation de la chaleur II.

Si une source de chaleur est présente dans le milieu (sous forme de résistance électrique ou de particule radioactive ...), l'équation de la chaleur prend la forme

$$\frac{\partial u}{\partial t} = D \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + Q(x)$$

où Q est la quantité de chaleur produit en x . Prenez une source constante localisé autour de $L/2$, et résolvez alors l'équation de la chaleur.

6. Equation de la chaleur III.

Nous nous intéressons à la distribution de température dans une barre dont l'un des cotés est maintenu à température constante et l'autre extrémité à une température qui varie dans le temps selon une loi connue. Résolvez

$$\frac{\partial u}{\partial t} = D \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

avec les conditions aux limites $u(0, t) = 0$; $u(L, t) = g(t)$. Nous supposons une condition initiale homogène $u(x, 0) = 0$ et bien sûr $g(0) = 0$. Notez que vous avez intérêt à chercher plutôt la fonction $\phi(x, t) = u(x, t) - g(t)x/L$ pour régulariser les conditions aux limites. Si vous n'aimez pas cette façon de faire, il faut faire attention aux dérivations terme à terme (qui donneront, bien sûr, la même réponse).

7. Énergie d'un corps noir.

Reprenons le cas de la corde vibrante fixée à ses deux extrémités. Quelle est son énergie libre F quand elle est maintenue à une température T ⁴? Ce problème a joué un rôle majeur dans l'évolution de la physique au tournant du XIX^{ème} siècle et a donné lieu à la première formulation de la mécanique quantique.

Avant d'attaquer de front ce problème, quelques rappels sur un cas simple. Prenons un oscillateur harmonique (une boule au bout d'un ressort) dont l'amplitude à un instant est $x(t)$. L'énergie élastique enmagasinée dans l'oscillateur est $E(x) = (k/2)x^2$. L'énergie libre est une sorte de moyenne pondérée par la température de toutes les énergies disponible :

$$Z = e^{-F/T} = \sum_{\{x\}} e^{-E(x)/T} \quad (3.22)$$

4. Nous mesurons la température en échelle d'énergie : $T = K_B \theta$, où θ est la température habituelle. Cela nous évite de trainer la constante de Boltzmann.

où la somme s'entend au sens de toutes les configurations possibles. Comme l'amplitude x est une variable continue, la somme peut être transformée en intégrale et ⁵

$$Z = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-kx^2/2T} dx = C \cdot \sqrt{T/k}$$

L'énergie élastique moyenne de l'oscillateur est

$$\langle E \rangle = \sum_{\{x\}} E(x) e^{-E(x)/T} / Z = T/2$$

Si à la place d'un oscillateur, nous avons deux oscillateurs indépendants (non couplés), x_1 et x_2 de raideur k_1 et k_2 , l'énergie serait

$$E = (1/2)(k_1 x_1^2 + k_2 x_2^2) \tag{3.23}$$

et la somme (3.22) pour obtenir l'énergie serait cette fois une double intégrale qui se calcule tout aussi facilement. Un calcul élémentaire nous montre alors que l'énergie élastique moyenne est

$$\langle E \rangle = \langle E_1 \rangle + \langle E_2 \rangle = T$$

Pour N oscillateurs, nous aurions $\langle E \rangle = NT/2$, ce qu'on appelle en physique statistique, l'équipartition.

Voilà pour des rappels rapides. Revenons à notre corde vibrante, dont la hauteur à l'abscisse x est reperé par $u(x)$. L'énergie élastique emmagasiné dans la corde, pour une configuration donnée $u(x)$ vaut ⁶

$$E[u(x)] = \int_0^L k \left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 dx \tag{3.24}$$

Au lieu de représenter la corde par $u(x)$, nous pouvons le représenter sur la base de Fourier :

$$u(x) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n \exp[(2i\pi n/L)x]$$

et une application simple du théorème de Parseval nous montre que

$$E = \int_0^L k \left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 dx = \sum_{n=-\infty}^{\infty} k \left(\frac{2\pi n}{L} \right)^2 |c_n|^2$$

5. Le résultat s'obtient facilement en effectuant le changement de variable $x \rightarrow x\sqrt{T/k}$; la constante C est juste une intégrale définie qui vaut $\sqrt{2\pi}$

6. Pour la signification de cette expression, voir les deux chapitres sur le calcul variationnel et le sens des équations de la physique.

Remarquez l'expression de droite et comparer le à (3.23). C'est comme si nous étions en présence de N ($N \rightarrow \infty$) oscillateurs harmonique indépendants, l'oscillateur n , d'amplitude c_n ayant une constante de ressort $k(2\pi n/L)^2$. L'énergie moyenne emmagasiné dans la corde est

$$\langle E \rangle = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} T/2$$

Aïe .. Une simple corde à température non nulle emmagasine une énergie infinie. La raison principale pour cette divergence est la forme (3.24) de l'énergie de la corde : elle n'est valable pour des petites déformations de la corde. Les modes à n grand (les hautes fréquences) imposent cependant de très fortes déformations. Il est évident que vous ne pouvez pas plier en 10000 une corde de 1m. Il doit donc exister une sorte de longueur minimum qui limiterait les hautes fréquences, et on parle alors de longueur de *cut-off*.

Par contre, la forme (3.24) décrit parfaitement l'énergie du champ électrique (poser $E = \nabla u$) dans une cavité. Bien sûr, il faut prendre un champs électrique tridimensionnel et prendre en compte les diverses polarisations; cela est légèrement plus long à calculer mais c'est exactement le même genre de calcul. Ce problème que l'on appelle divergence ultra-violet (pour les hautes fréquence spatiale) a été résolu par Planck et Einstein en supposant que l'énergie d'un mode n ne pouvait pas prendre des valeurs continues mais varie par palier discret.

8. Le mouvement Brownien.

Considérons une particule sur un réseau discret unidimensionnel de pas a , c'est à dire une particule qui peut sauter de site en site. Appelons α la probabilité de saut par unité de temps autant vers la gauche que vers la droite. Cela veut dire que la probabilité pour que la particule saute à gauche ou à droite pendant un temps infinitésimal dt est αdt (et donc, la probabilité de rester sur place est $1 - 2\alpha dt$). On cherche à déterminer $P(n, t)$, la probabilité pour qu'au temps t , la particule se trouve sur le site n , sachant qu'à $t = 0$, la particule se trouvait à $n = 0$ ⁷. Pour que la particule soit en n au temps $t + dt$, il faut qu'il ait été en $n \pm 1$ au temps t , et qu'il ait effectué un saut vers n pendant l'intervalle dt . Ce phénomène enrichit la probabilité d'être en n . Par ailleurs, si la particule se trouvait en n au temps t , il a une probabilité de sauter à gauche ou à droite pendant l'intervalle dt , ce qui appauvrit la probabilité d'être en n . En prenant en

7. Le mouvement de petites graines de poussière dans l'eau, étudié par Brown à la fin du dix-neuvième siècle, est une version continue de ce mouvement. Einstein a donné l'explication de ce mouvement ératique en supposant la nature moléculaire de l'eau en 1905. Cet article est celui qui est cité le plus dans le monde scientifique.

compte ces deux phénomènes, on obtient une équation qu'on appelle maîtresse :

$$\frac{1}{\alpha} \frac{dP(n)}{dt} = P(n-1) + P(n+1) - 2P(n) \quad (3.25)$$

Ceci est en fait une infinité d'équations différentielles de premier ordre, avec la condition initiale $P(n=0, t=0) = 1, P(n \neq 0, t=0) = 0$. La série de Fourier est devenue une célébrité en résolvant en particulier ce genre d'équation. La méthode que l'on va suivre est une méthode extrêmement générale. Supposons que les $P(n)$ sont les coefficients de Fourier d'une fonction $\phi(s, t)$

$$\phi(s, t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} P(n, t) \exp(ins) \quad (3.26)$$

et essayons de voir à quelle équation doit obéir ϕ . Notons tout d'abord que ϕ est 2π -périodique en s . La fonction ϕ est appelée la fonction génératrice des probabilités et caractérise entièrement le processus stochastique. Par exemple, on obtient la moyenne très facilement :

$$\langle n \rangle = \sum nP(n) = -i \left. \frac{\partial \phi}{\partial s} \right|_{s=0}$$

Question : comment on obtiendra la variance ?

En multipliant l'éq(3.25) par $\exp(ins)$ et en sommant sur les n , on obtient pour ϕ :

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = -2\alpha(1 - \cos s)\phi$$

Ce qui nous donne, en intégrant l'équation différentielle par rapport à t :

$$\phi = A(s) \exp[-2\alpha(1 - \cos s)t]$$

Et la condition initiale $\phi(s, t=0) = 1$ (pourquoi ?) nous impose $A(s) = 1$. On connaît donc ϕ et on peut par exemple calculer que la variance $\sim 2\alpha t$, qui est un des résultats importants du mouvement brownien. Mais on peut pousser l'analyse plus loin, et calculer explicitement les probabilités. Il existe une classe de fonctions qu'on appelle des fonctions de Bessel d'ordre n que l'on les étudiera plus tard lors de ce cours. Ces fonctions (voir Fig.3.6) sont définies par des intégrales :

$$I_n(z) = \frac{1}{\pi} \int_0^\pi e^{z \cos \theta} \cos(n\theta) d\theta$$

Cela nous donne directement les $P(n, t)$:

$$P(n, t) = \exp(-2\alpha t) I_n(2\alpha t)$$

On peut à partir de là effectuer une analyse beaucoup plus fine du mouvement Brownien.

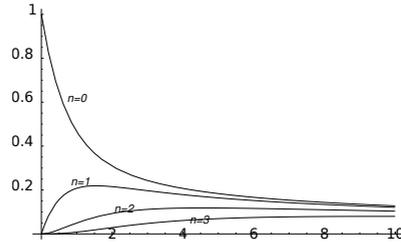


FIGURE 3.6 – Les fonctions $e^{-x} I_n(x)$ pour $n = 0, \dots, 3$. Pour $z \ll 1$, $I_n(2z) \approx z^n/n!$, et pour $z \rightarrow \infty$, $I_n(z) \approx e^z/\sqrt{2\pi z}$.

9. fluctuation de mort et naissance.

Soit un système (comme par exemple un ensemble de bactéries) dont la taille varie par palier discret de façon aléatoire. Supposons que la probabilité par unité de temps pour qu'il passe de la taille n à $n \pm 1$ soit proportionnelle à n (notez la différence avec le cas brownien). montrez alors que la probabilité $P(n, t)$ pour que le système ait la taille n à l'instant t obéit à l'équation :

$$dP(n)/dt = (n - 1)P(n - 1) + (n + 1)P(n + 1) - 2nP(n) \quad (3.27)$$

Nous supposons qu'à l'instant initial $t = 0$, le système a une taille 1 : $P(1, 0) = 1$, $P(n \neq 1, 0) = 0$. Ceci constituera notre condition initiale. Résoudre cette équation n'est pas a priori facile. Posons $u(x, t) = \sum P(n, t) \exp(inx)$, et cherchons si on peut trouver une équation pour cette fonction. Notons tout de suite que de par sa définition, u est 2π périodique. On l'appelle la fonction génératrice. Si on réussit à trouver u , on voit alors que les $P(n, t)$ sont simplement les coefficients de la transformée de Fourier de cette fonction. Quelle est la condition initiale pour u , c'est à dire $u(x, 0) = ?$ En multipliant les deux côtés de l'équation (3.27) par $\exp(inx)$ et en sommant sur n , démontrez que

$$\frac{\partial u}{\partial t} = 2(\cos x - 1) \frac{\partial u}{\partial x}$$

Démontrez que la solution de cette dernière (nous verrons plus tard comment résoudre ces équations) est donnée par :

$$u(x, t) = \frac{1 - i(1 + 2t) \tan x/2}{1 + i(1 - 2t) \tan x/2}$$

Calculez la moyenne et la variance en fonction du temps. Avec un peu de vigueur en plus, démontrez que

$$\begin{aligned} P(0, t) &= t/(1 + t) \\ P(n, t) &= t^{n-1}/(1 + t)^{n+1} \end{aligned}$$

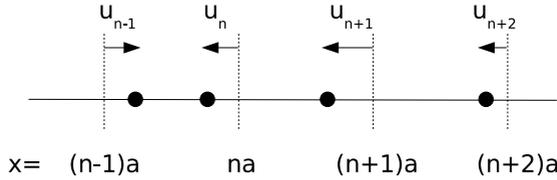


FIGURE 3.7 – Une portion du cristal montrant 4 atomes

Discutez ce résultat.

10. Propagation du son dans un cristal (les phonons).

Mise en place du problème. Nous allons considérer un cristal uni-dimensionnel de maille élémentaire a . La position d'équilibre de l'atome n est $x_n = na$. Chaque atome n'interagit qu'avec ses deux plus proches voisins. Nous voulons savoir comment une perturbation des atomes par rapport à leur positions d'équilibre se propage dans le cristal. Soit u_n l'écart de l'atome n par rapport à sa position d'équilibre (Fig. 3.7). La force $f_{n+1 \rightarrow n}$ exercée par l'atome $n+1$ sur son voisin n est une fonction de la distance entre les deux : $f_{n+1 \rightarrow n} = C(u_{n+1} - u_n)$ où C est un coefficient qui dépend de la nature de la liaison chimique (grand pour les cristaux ioniques ou covalents plus petit pour les cristaux moléculaires). Soit m la masse d'un atome; son équation de mouvement ($\gamma = F/m$) s'écrit, en considérant les forces exercées par ses deux voisins,

$$\frac{d^2 u_n}{dt^2} = (C/m)(-2u_n + u_{n+1} + u_{n-1}) \quad (3.28)$$

Dorénavant, nous poserons $\omega_0^2 = C/m$.

Résolution. Nous considérerons les quantités $u_n(t)$ comme les coefficients de Fourier d'une fonction caractéristique $\phi(q, t)$ où la variable q appartient à l'intervalle $[-\pi/a, \pi/a]$ (la longueur de l'intervalle est donc $L = 2\pi/a$). Le paramètre q est souvent appelé "nombre d'onde". ϕ s'écrit donc

$$\phi(q, t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} u_n(t) \exp(iaqn) \quad (3.29)$$

1. En multipliant l'équation (3.28) pour l'atome n par $\exp(iaqn)$ et en sommant sur toutes les équations, démontrer que la fonction ϕ obéit à l'équation

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} + 2\omega_0^2(1 - \cos(aq)) \phi = 0 \quad (3.30)$$

[Help : Utilisez et justifiez $\sum_{n=-\infty}^{+\infty} u_{n\pm 1} \exp(iaqn) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} u_n \exp(iaq(n \mp 1))$].

2. Vérifiez que la solution de cette équation différentielle linéaire homogène de seconde ordre en t est donnée par

$$\phi(q, t) = A(q) \exp(i\omega_q t) + B(q) \exp(-i\omega_q t)$$

où $\omega_q = 2\omega_0 \sin(aq/2)$. [Help : arranger d'abord l'équation (3.30) en exprimant $\cos(2\theta)$ en fonction de $\sin \theta$]. $A(q)$ et $B(q)$ sont des fonctions du paramètre q , mais pas du paramètre t qui peuvent être déterminées à l'aide des conditions initiales, mais nous n'avons pas besoin de les expliciter ici.

3. (i) Donnez enfin la forme des $u_n(t)$. Comme vous pouvez le constater, les u_n peuvent être considérés comme des superpositions d'ondes planes $\exp[i(\omega_q t \pm qna)]$.
 (ii) La vitesse de propagation d'onde est définie par $v_q = d\omega_q/dq$. Donnez l'expression de v_q et tracez la en fonction de q . Que vaut cette vitesse pour $q \rightarrow 0$ (grande longueur d'onde) et $q \approx \pm\pi/a$?

4. **Généralisation.** Pouvez-vous indiquer, en suivant rapidement le même chemin que pour les questions précédentes, ce qui changerait si un atome interagissait avec ses 4 plus proches voisins ?

$$\begin{aligned} \frac{d^2 u_n}{dt^2} &= \omega_0^2 (-2u_n + u_{n+1} + u_{n-1}) \\ &+ \alpha \omega_0^2 (-2u_n + u_{n+2} + u_{n-2}) \end{aligned}$$

4 Les transformations de Fourier.

4.1 Entrée en matière.

Nous avons vu plus haut que si une fonction était définie sur un intervalle *fini* de taille L , elle pouvait être approximée aussi précisément qu'on le veuille par les séries de Fourier $\exp(2i\pi nx/L)$. On peut, pour clarifier la notation, poser $q = 2\pi n/L$ et écrire pour notre fonction :

$$f(x) = \sum_q \tilde{f}_q \exp(iqx) \quad (4.1)$$

où q varierait par palier discret de $1/L$. Notez également que les coefficients sont donnés de façon fort symétrique

$$\tilde{f}_q = (1/L) \int_0^L f(x) \exp(-iqx) dx \quad (4.2)$$

C'est en quelque sorte une formule d'inversion que nous devons à l'orthogonalité. Cela est fort sympathique, mais si on voulait approcher notre fonction sur toute l'intervalle $]-\infty, \infty[$? La réponse simple (simpliste) serait que q deviendrait alors une variable continue, la somme se transforme en une intégrale, et nous avons :

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \tilde{f}(q) \exp(iqx) dq \quad (4.3)$$

et par analogie avec (4.2), on doit avoir

$$\tilde{f}(q) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) \exp(-iqx) dx \quad (4.4)$$

On appelle les équations (4.3,4.4) des transformations de Fourier : prenez votre fonction, multipliez par $\exp(-iqx)$, intégrez sur $]-\infty, +\infty[$, et hop, c'est prêt. Notez la beauté de la symétrie : si $\tilde{f}(q) = \text{TF}[f(x)]$ alors $f(-x) = (1/2\pi)\text{TF}[\tilde{f}(q)]$. Par convention, on met un petit chapeau sur la TF pour distinguer la fonction originale de la fonction transformée. La variable q est la variable réciproque de x . Pourquoi ce facteur 2π doit apparaître dans la TF inverse? En faite, si nous définissions la TF par [multiplier par $\exp(2i\pi qx)$ et intégrer] la TF et son inverse

seraient parfaitement symétrique, et certaines personnes préfèrent cette dernière définition. Cela nous obligerait cependant à traîner des 2π lors des dérivations et des changements de variables et nous préférons donc la définition (4.4).

La signification de la TF est la suivante : une fonction $f(x)$ peut être considérée comme la superposition d'oscillations pures $\exp(iqx)$, chaque oscillation ayant un poids $\tilde{f}(q)$. Cette signification, comme nous l'avons dit, est juste une généralisation des séries de Fourier. La TF est un exemple d'opérateur linéaire, c'est à dire une boîte noire qui prend une fonction en entrée et produit une nouvelle fonction en sortie, et fait cela de façon linéaire, c'est à dire :

$$\text{TF}[\lambda f(x) + \mu g(x)] = \lambda \text{TF}[f(x)] + \mu \text{TF}[g(x)]$$

Voyons pour l'instant quelques exemples.

1. $f(x) = e^{-k|x|}$. Il est facile de démontrer que $\tilde{f}(q) = 2k/(k^2 + q^2)$. La formule d'inversion est un peu plus compliqué à démontrer, et nécessite quelques éléments de la théorie des variables complexes.

2. La fonction $\Pi(x)$, appelé *porte*, est définie par $\Pi(x) = 0$ si $|x| > 1$ et $\Pi(x) = 1$ si $x \leq 1$. Sa TF est donnée par $\tilde{f}(q) = 2 \sin(q)/q$. Cette fonction joue un rôle important dans la théorie de la diffraction.

Nous n'avons pas énoncé dans quelle condition les TF existent. Une condition suffisante évidente serait que f doit être sommable. Nous ne rentrons pas plus dans le détail, disons simplement qu'en général, les résultats obtenus sont radicalement aberrants si on a violé les limites permises.

Exercices.

1. Démontrer la formule donnée pour la TF de $k \exp(-k|x|)$. Que devient cette transformée si $k \rightarrow +\infty$?
2. Calculer la TF de la fonction $f(t) = H(t) \exp(-\nu t)$. $H(t)$ est appelé la fonction d'Heaviside (Physicien anglais de la fin du XIXème). Elle est nulle pour $t < 0$ et vaut 1 pour $t \geq 0$.
3. Calculer la transformée de Fourier de la fonction $a^{-1} \Pi(x/a)$. Que devient cette transformée quand $a \rightarrow 0$?
4. Sachant que $\int_{-\infty}^{+\infty} \exp(-x^2) dx = \sqrt{\pi}$, calculez la TF de $\exp(-x^2/2)$. Pour cela, notez que $x^2 + 2iqx = (x + iq)^2 + q^2$. Le résultat d'intégration reste valable si on parcourt un axe parallèle à l'axe réel.
5. Calculez la TF de $a^{-1} \exp[-x^2/2a^2]$. Que devient cette transformée quand $a \rightarrow 0$?
6. Calculer la TF d'un "train d'onde", $f(x) = \Pi(x/a) \exp(ik_0 x)$. k_0^{-1} est la période de l'onde et a son extension spatial. Discutez les divers limites.

4.2 Les opérations sur les TF.

Si les TF sont si intéressante, c'est en partie parce qu'elles nous permettent de manipuler les équations différentielles comme des équations algébriques. Ceci est un peu l'analogie de l'invention des logarithme par monsieur Neper au début des années 1600. Il est difficile de multiplier deux grands nombres. On prend alors le log de chacun (en consultant une table), on *additionne* (au lieu de multiplier) les deux nombres obtenus, et on prend l'antilog du résultat. C'est presque la même chose pour les équations différentielles et les TF : on prend la TF des équadifs (parfois en consultant une table), on résout l'équation *algébrique* correspondant, on prend la TF inverse du résultat. Pour cela, nous devons connaître quelques règles de manipulation des TF, l'équivalent des règles comme $\log(ab) = \log(a) + \log(b)$ pour les logarithme. Voyons cela de plus près.

Translation. Si $\text{TF}[f(x)] = \tilde{f}(q)$ alors $\text{TF}[f(x-a)] = \exp(-iqa)\tilde{f}(q)$

Traduire dans l'espace direct revient à multiplier par un facteur de phase dans l'espace réciproque. Le changement de variable $x \rightarrow x+a$ (si on remplace x par $x+a$) nous donne la démonstration :

$$\int f(x-a)e^{-iqx}dx = e^{-iqa} \int f(x)e^{-iqx}dx$$

Inversion. Si $\text{TF}[f(x)] = \tilde{f}(q)$, alors $\text{TF}[f(-x)] = \tilde{f}(-q)$

Changement d'échelle. Si $\text{TF}[f(x)] = \tilde{f}(q)$, alors $\text{TF}[f(x/a)] = a\tilde{f}(qa)$

La dilatation d'échelle dans l'espace direct conduit à la contraction d'échelle dans l'espace réciproque. Cela se démontre par le changement de variable $x \rightarrow ax$, comme ce que vous avez fait dans les exercices 1 et 3 ci-dessus. Nous avons en réalité supposé que $a > 0$. Dans le cas général, on doit écrire $\text{TF}[f(x/a)] = |a|\tilde{f}(qa)$.

Dérivation. Si $\text{TF}[f(x)] = \tilde{f}(q)$, alors $\text{TF}[df(x)/dx] = iq\tilde{f}(q)$.

Dériver dans l'espace direct revient à multiplier par iq dans l'espace réciproque. C'est là le grand avantage qui permet de transformer les équadifs en équation algébrique dans l'espace réciproque. Pour démontrer cela, il faut simplement effectuer une intégration par partie, et noter que puisque f est sommable, $f(x) \rightarrow 0$ quand $x \rightarrow \pm\infty$.

4.3 Transformée de Fourier Rapide.

Une des raisons qui a grandement popularisé les TF est la disponibilité, depuis le début des années 1960, des algorithmes qui permettent de les calculer efficacement. La première étape pour traiter numériquement un signal est de l'échantillonner, c'est à dire de le mesurer et de l'enregistrer tous les pas de temps Δt . Le son sur un CD est par exemple échantillonné à 48 KHz, c'est à dire 48000 enregistrement de l'amplitude par seconde. Nous sommes alors en possession de N nombres (qui sont les $f_n = f(n\Delta t)$). Normalement, si on voulait calculer la TF, on devrait effectuer N^2 opérations (de multiplications et d'addition). Les transformés de Fourier Rapide (ou FFT, pour fast fourier transform en anglais) n'effectuent pour ce calcul que $N \log N$ opérations. La différence est énorme en temps de calcul. Par exemple, en supposant que notre ordinateur effectue un milliard d'opérations par seconde, la TF d'une seconde d'un CD prendrait environ 2 secondes, tandis que sa TFR ne prendrait que 0.5 ms. C'est cette différence qui permet d'analyser le signal en "temps réel".

4.4 Manipulation et utilisation des TF.

Filtrage.

Un filtre ne laisse passer que certaines fréquences. Par exemple, pour la réception radio de France Info, on règle un circuit électrique pour ne laisser passer que le 105.5 MHz. En optique, on fait souvent un filtrage spatial pour "nettoyer" un faisceau laser et enlever les speckles. Le principe est toujours le même : nous avons un signal $x(t)$ en entrée et un signal $y(t)$ en sortie. Dans le cas d'un circuit RLC, ils sont reliés par une équation différentielle

$$\frac{d^2y}{dt^2} + \alpha \frac{dy}{dt} + \omega_0^2 y = x(t)$$

Une habitude veut que la variable réciproque est notée q (ou k) quand la variable directe est x , et ω (ou ν) quand la variable directe est t . En prenant la TF des deux côtés de l'équation, on obtient

$$\tilde{y}(\omega) = \frac{\tilde{x}(\omega)}{(-\omega^2 + i\alpha\omega + \omega_0^2)} \quad (4.5)$$

Le signal en entrée $x(t)$ est la superposition d'oscillations pures $\exp(i\omega t)$, chaque oscillation ayant un poids $\tilde{x}(\omega)$. L'équation (4.5) montre comment le poids de chacune de ces oscillations est modifié en sortie. Le signal (temporel) en sortie est la superposition de ces oscillations avec le poids $\tilde{y}(\omega)$. L'amplitude du poids de la fréquence ω en entrée est donc divisée par $[(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \alpha^2\omega^2]^{1/2}$. Chaque composante de sortie subit également un déphasage $\phi = \arctan[(\omega_0^2 - \omega^2)/\alpha\omega]$.

Il existe bien sûr autant de filtre que de problème à traiter. Les images issues de la microscopie électronique sont souvent brouillées par des pixels aléatoires. Pour nettoyer ces images, on filtre les hautes fréquences : on prend la TF de l'image (c'est une TF à deux dimensions) et on "coupe" les hautes fréquences, en multipliant la TF par une fonction d'Heaviside $H(q_0 - q)$ où q_0 est la fréquence (spatiale) de coupure. On prend alors la TF inverse et l'image résultante a été nettoyé du bruit aléatoire. Bien sûr, dans l'opération, on a aussi perdu peut-être quelques informations. L'opération peut-être résumé comme suit : $I_n(\mathbf{x}) = \text{TF}^{-1}[H(q_0 - q)\text{TF}[I(\mathbf{x})]]$.

TF de $H(t) \cos(\omega_0 t)$.

Nous souhaitons calculer la TF de la fonction $f(t) = H(t) \cos(\omega_0 t)$ où $H(t)$ est la fonction d'Heaviside. Cela paraît à priori problématique, la fonction $\cos(\omega_0 t)$ ne tendant pas vers zero pour $t \rightarrow +\infty$. Calculons plutôt la TF de la fonction $f_\nu(t) = H(t) \exp(-\nu t) \cos(\omega_0 t)$. Pour $\nu > 0$, cette fonction converge rapidement vers zéro et son intégrale est très bien définie. Donc,

$$\begin{aligned} \tilde{f}_\nu(\omega) &= \frac{1}{2} \int_0^\infty \left(e^{-(\nu - i\omega_0)t} + e^{-(\nu + i\omega_0)t} \right) e^{-i\omega t} dt \\ &= \frac{\nu + i\omega}{(\nu + i\omega)^2 + \omega_0^2} \end{aligned}$$

Maintenant, si on prend la limite $\nu \rightarrow 0$, nous voyons que $f_\nu(t) \rightarrow f(t)$ (pas uniformément), et que la transformée de Fourier tend également vers une limite bien définie. Nous posons donc :

$$\tilde{f}(\omega) = i \frac{\omega}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

Bien sûr, si on voulait prendre la TF inverse, on aurait à nouveau des problèmes pour l'intégration autour des singularités $\omega = \pm\omega_0$. On s'en sort en prenant la *valeur principale* des intégrales. Quelques connaissances de la théorie d'intégration dans le plan complexe nous montre alors qu'on trouve bien le bon résultat¹. Le lecteur peut démontrer, en suivant une démarche analogue, que

$$\text{TF} [H(t) \sin(\omega_0 t)] = \frac{\omega_0}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

Théorie de la diffraction de la lumière et de la formation d'image.

Considérons un rayon de lumière qui se propage d'un point A à un point B . Si la phase du champs au point A est $\exp(i\omega_0 t)$, elle est de $\exp(i\omega_0 t + \phi)$ au point

1. Cela est en dehors du champs de ce cours.

B . ω_0 est (à 2π près) la fréquence de la lumière (de l'ordre de 10^{14}s^{-1} pour la lumière visible) et ϕ est le déphasage dû au temps que la lumière met pour aller de A à B (distant de l) :

$$\phi = \omega_0 \Delta t = 2\pi f \frac{AB}{c} = 2\pi \frac{l}{\lambda}$$

où λ est la longueur d'onde de la lumière (entre 0.3 et 0.8 micron pour la lumière visible). Le lecteur connaît sans doute tout cela depuis le premier cycle universitaire.

Chaque point d'un objet recevant une onde lumineuse peut être considéré comme une source secondaire. Si $a \exp(i\omega_0 t)$ est le champs qui arrive au point P , le champs émis est $ar \exp(i\omega_0 t + i\phi)$. Le coefficient r (≤ 1) désigne l'absorption de la lumière au point P . Le coefficient ϕ est le déphasage induit au point P si par exemple en ce point, le matériaux a un indice différent de son environnement. Le coefficient complexe $T = r \exp(i\phi)$ est le coefficient de transmission du point P . Un objet est donc caractérisé par une fonction complexe $f(\mathbf{x})$ qui est son coefficient de transmission pour chacun de ses points \mathbf{x} .

Considérons maintenant une onde plane arrivant sur un objet (qui pour plus de simplicité, nous considérons unidimensionnel) et un point P à l'infini dans la direction θ (Fig. 4.1(a)). Le champ réçu en ce point est la somme des champs secondaires émis par les divers points de l'objet. Par rapport au rayon OP que l'on prend comme référence, le rayon AP aura un déphasage de $\phi = -2\pi AA'/\lambda = -(2\pi/\lambda)x \sin(\theta)$. En appelant $q = (2\pi/\lambda) \sin(\theta)$, et en appelant $f(x)$ la fonction de transmission de l'objet, nous voyons que le champs au point P vaut

$$\int f(x) \exp(-iqx) dx$$

qui n'est rien d'autre que la TF de la fonction f .

Mettons maintenant une lentille à une distance U en face de l'objet, une image se formera dans un plan à distance V de la lentille (Fig. (b)). Les rayons qui partaient dans la direction θ vont maintenant se focaliser dans le plan focal arrière de la lentille (distant de F) en un point P dont la coordonnée x' vaut $F \tan \theta \approx F \sin \theta$ tant que l'angle θ n'est pas trop important. Nous en déduisons l'intensité du champ $g(x')$ dans le plan focal arrière de la lentille :

$$g(x') = \int f(x) \exp\left(-i\left(\frac{2\pi}{\lambda F}\right)x' \cdot x\right) dx = \tilde{f}\left(\frac{2\pi}{\lambda F}x'\right)$$

Il n'est pas trop difficile de démontrer que l'image formée est la TF du plan focal arrière, nous laissons cela au soin du lecteur. La formation d'image peut donc être vu comme une double transformation de Fourier. Cela ouvre de grands perspectives pour effectuer des opérations de filtrage directement dans le pfa

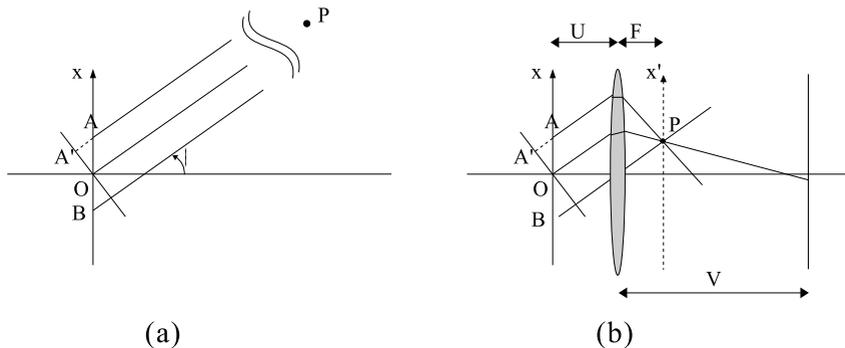


FIGURE 4.1 – Formation d'image vu comme une double transformée de Fourier.

d'une lentille. Voir des objets transparents, comme par exemple des cellules dans l'eau n'est pas possible en microscopie classique. Zerniké, dans les années 1950, a inventé une technique appelé contraste de phase, qui consiste à introduire des filtres dans le pfa de l'objectif et permet la visualisation des objets transparents sous microscope.

Énergie injecté dans un oscillateur.

Soit une particule dans un puits harmonique ($E_p = (1/2)kx^2$) soumis à une force extérieure $F(t)$. Nous désirons savoir quelle énergie cette force transfert à la particule. L'équation du mouvement s'écrit :

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega_0^2x = (1/m)F(t) \quad (4.6)$$

où $\omega_0^2 = k/m$ est la fréquence propre d'oscillation de la particule. Nous supposons qu'au temps T_1 du début, l'oscillateur est au repos. L'énergie totale transférée à l'oscillateur est donc la somme de son énergie cinétique et potentielle au bout d'un temps T_2 (que nous prendront égale à $+\infty$ par la suite).

Notons tout de suite que la gauche de l'équation (4.6) peut s'écrire $(d/dt - i\omega_0)(d/dt + i\omega_0)x$. Comme nous allons voir, cette décomposition a son utilité. En mécanique quantique, on appellera l'analogie de ces termes des opérateurs de création et d'annihilation qui sont fréquemment utilisés. Par ailleurs, H , l'énergie totale² du système (cinétique + potentielle), s'écrit :

$$\begin{aligned} (2/m)H &= (dx/dt)^2 + \omega_0^2x^2 \\ &= (dx/dt - i\omega_0x)(dx/dt + i\omega_0x) \end{aligned}$$

2. En mécanique analytique, on appelle Hamiltonien l'énergie totale du système, d'où le H . Comme le système n'est pas isolé, H n'est pas une constante du mouvement : $H = H(t)$

Si on pose $z = dx/dt + i\omega_0 x$, nous aurons alors $(2/m)H = zz^*$, et l'équation (4.6) se transforme en

$$dz/dt - i\omega_0 z = (1/m)F(t) \quad (4.7)$$

L'énergie transférée à l'oscillateur est $\Delta E = H(T_2) - H(T_1) = H(T_2)$. Multiplions maintenant les deux cotés de l'équation (4.7) ci-dessus par $\exp(-i\omega_0 t)$ et intégrons entre T_1 et T_2

$$\int_{T_1}^{T_2} (dz/dt - i\omega_0 z) e^{-i\omega_0 t} dt = (1/m) \int_{T_1}^{T_2} F(t) e^{-i\omega_0 t} dt$$

Il nous suffit maintenant d'effectuer une intégration par parties du côté gauche de l'intégrale et d'utiliser le fait que l'oscillateur est au repos à l'instant T_1 pour trouver que ce côté vaut $z(T_2) \exp(-i\omega_0 T_2)$. Comme en plus l'oscillateur est au repos avant T_1 , on peut étendre l'intégrale à $-\infty$. Quand $T_2 \rightarrow +\infty$, le côté droit devient égale à la TF de F évaluée pour la fréquence ω_0 , et nous avons

$$\Delta E = \frac{1}{2m} \tilde{F}(\omega_0) \tilde{F}^*(\omega_0)$$

Pour connaître l'énergie totale transférée à l'oscillateur, nous n'avons pas à résoudre l'équation différentielle de second ordre avec second membre, évaluer simplement la TF de la Force appliquée à la fréquence propre de l'oscillateur nous suffit.

Vous pouvez donc facilement calculer l'énergie transférée dans les cas suivants :

1. $F(t) = f_0 e^{-t/t_0}$ si $t \geq 0$; sinon, $F(t) = 0$.
2. $F(t) = f_0 \Pi(t/t_0)$
3. $F(t) = f_0$ si $t \geq 0$; sinon, $F(t) = 0$
4. $F(t) = f_0 \cos(\omega_1 t)$

Dans les cas 1 et 2, discutez le transfert d'énergie en fonction du temps t_0 . Pour résoudre le cas 3 et 4, vous aurez besoin des résultats sur les distributions disponibles dans les prochains chapitres.

4.5 Relation entre les séries et les transformés de Fourier.

Nous avons indiqué au début du chapitre, sans le démontrer, que l'on passe des séries au transformés de Fourier en laissant la longueur de l'intervalle L vers l'infini. Revoyons ce passage avec quelques détails maintenant. Considérons une

fonction $f(x)$ sur l'intervalle $[-L/2, L/2]$. Ses coefficients de Fourier (complexe) sont donnés par

$$c_q = \frac{1}{L} \int_{-L/2}^{L/2} f(x) e^{-iqx} dx$$

où pour plus de simplicité, nous notons $q = 2\pi n/L$. Désignons par $I(q)$ l'intégrale ci-dessus (sans le facteur $1/L$ donc). Par définition, nous avons pour $f(x)$:

$$f(x) = \sum_{q, 2\pi/L} (1/L) I(q) e^{iqx}$$

où dans la somme, l'indice q varie par pas discret $dq = 2\pi/L$. Quand $L \rightarrow \infty$, $dq \rightarrow 0$ et par définition de l'intégrale de Riemann, la somme ci-dessus tend vers

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} I(q) e^{iqx} dq$$

Par ailleurs, il est évident que quand $L \rightarrow \infty$, $I(q)$ tend vers $\tilde{f}(q)$ donnée par l'équation (4.4).

4.6 Approfondissement : TF à plusieurs dimensions.

Nous nous occupons dans ce cours essentiellement des fonctions à une seule variable $f(x)$. Ces concepts cependant se généralisent sans problème à plusieurs variable. Si nous notons les variables de façon vectorielle

$$\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_d)$$

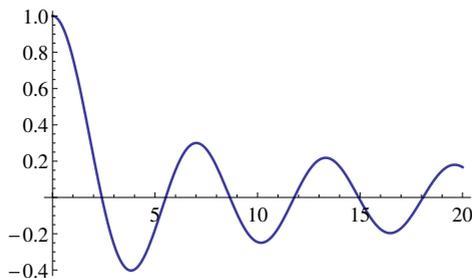
alors la TF est définie comme

$$\tilde{f}(\mathbf{k}) = \int_{\mathbb{R}^d} f(\mathbf{x}) e^{-i\mathbf{k} \cdot \mathbf{x}} d\mathbf{x} \tag{4.8}$$

où $\mathbf{k} \cdot \mathbf{x} = k_1 x_1 + \dots + k_d x_d$ désigne le produit scalaire. De même, la TF inverse est

$$f(\mathbf{x}) = \frac{1}{(2\pi)^d} \int_{\mathbb{R}^d} \tilde{f}(\mathbf{k}) e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{x}} d\mathbf{k}$$

Étudions deux cas particuliers que nous rencontrons souvent.

FIGURE 4.2 – La fonction $J_0(x)$

4.6.1 Symétrie cylindrique.

Dans le premier cas, $d = 2$ et la fonction est à symétrie cylindrique : $f(\mathbf{x}) = f(r)$ où $r^2 = x_1^2 + x_2^2$. La fonction $f(x, y) = 1/(x^2 + y^2)$ en est un bon exemple. Il est évident que dans un tel cas, nous avons intérêt à utiliser les coordonnées polaire. Dans ce cas,

$$\tilde{f}(\mathbf{k}) = \int_0^\infty \int_0^{2\pi} f(r) e^{-i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x}} r dr d\theta$$

Le problème consiste à calculer le facteur $\exp(-i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x})$. La coordonnée θ désigne l'angle entre le vecteur \mathbf{x} et l'axe des x . Cependant, si nous tournons l'axe des x pour l'aligner sur l'axe de \mathbf{k} , la fonction $f(\mathbf{x})$ ne change pas, puisqu'elle est de symétrie cylindrique. Dans ce cas, θ désigne l'angle entre le vecteur \mathbf{x} et le vecteur \mathbf{k} et

$$\mathbf{k}\cdot\mathbf{x} = kr \cos \theta$$

où $k = \sqrt{k_1^2 + k_2^2}$

L'intégration sur θ nous donne

$$\int_0^{2\pi} e^{-ikr \cos \theta} d\theta = 2\pi J_0(kr)$$

La fonction $J_0(z)$ est appelée la fonction de Bessel d'ordre 0 et apparaît en physique mathématique à de très nombreux endroits. Les fonctions de Bessel jouent le rôle des fonctions trigonométriques en coordonnées polaires. Nous avons donc

$$\tilde{f}(\mathbf{k}) = 2\pi \int_0^\infty r f(r) J_0(kr) dr \quad (4.9)$$

Il est évident que la fonction $\tilde{f}(\mathbf{k})$ est également de symétrie cylindrique et la TF inverse est

$$f(r) = \frac{1}{2\pi} \int_0^\infty k f(k) J_0(kr) dk$$

4.6.2 Symétrie sphérique.

Étudions maintenant le cas $d = 3$ où la fonction est à symétrie sphérique. En répétant les arguments ci-dessus pour les coordonnées sphériques, nous aboutissons à

$$\tilde{f}(\mathbf{k}) = \int_0^\infty \int_0^\pi \int_0^{2\pi} f(r) e^{-i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x}} r^2 \sin\theta dr d\theta d\phi$$

L'intégration sur ϕ nous donne juste un facteur 2π . Par ailleurs,

$$\int_0^\pi e^{-ikr \cos\theta} \sin\theta d\theta = 2 \frac{\sin(kr)}{kr}$$

et donc finalement

$$\tilde{f}(\mathbf{k}) = \frac{4\pi}{k} \int_0^\infty r f(r) \sin(kr) dr$$

En faisant le même chemin pour la TF inverse, nous avons

$$f(r) = \frac{-1}{\pi r} \int_0^\infty k f(k) \sin(kr) dk$$

Exercice. Calculer la Transformée de Fourier de

$$f(\mathbf{x}) = \frac{1}{\sigma^{d/2}} \exp\left(-\frac{r^2}{4\sigma}\right)$$

au dimension $d = 1, 2, 3$.

5 Les distributions.

5.1 Ce qu'il faut savoir.

Les transformées de Fourier nous posent quelques problèmes quant à la définition de base orthogonale. Nous avons vu que, sur l'intervalle $] -\infty, +\infty[$, la fonction $f(x)$ peut être représentée comme la superposition des fonctions $\exp(ix)$ avec le poids $\tilde{f}(q)$. Pour en revenir à notre image de base dans l'espace des fonctions, les fonctions $e^{iq(\cdot)}$ ($q \in \mathbb{R}$) forment une base, et les coefficients $\tilde{f}(q)$ sont les projections du vecteur $f(\cdot)$ sur les vecteurs de cette base.

Nous avions aux sections précédentes basé nos démonstrations sur le concept d'orthogonalité. Mais peut on dire que $\exp(iq_1x)$ et $\exp(iq_2x)$ sont orthogonales? Le produit scalaire a t'elle encore un sens? En effet, comment définir la valeur de

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \exp(iq_1x) \exp(-iq_2x) dx \quad (5.1)$$

qui au sens normal de la théorie d'intégration, n'a aucun sens?

Il faut comprendre Le produit scalaire (5.1) dans le sens suivant d'un passage à la limite :

$$\lim_{L \rightarrow \infty} \frac{1}{L} \int_{-L/2}^{+L/2} \exp(iq_1x) \exp(-iq_2x) dx \quad (5.2)$$

Quand $q_1 \neq q_2$, l'intégrale est au plus de l'ordre de $1/L$ et le $(1/L)$ fait tout tend vers zéro. Par contre, si $q_1 = q_2$, l'intégrale vaut L et l'expression (5.2) vaut 1. Le produit scalaire (5.1) est donc de l'ordre de L (avec $L \rightarrow \infty$) pour $q_1 = q_2$ et de l'ordre de 1 sinon. Nous noterons ce genre d'objet $\delta(q_1 - q_2)$ et nous l'appellerons le *delta* de Dirac, du nom du physicien qui a établi les règles de manipulation de ces objets dans son livre sur la mécanique quantique en 1930.

Pour un physicien, le concept de la *fonction* δ est très intuitif et généralise le concept de charge ou de masse ponctuel. Supposez que vous avez des charges répartit continuellement dans l'espace avec une densité $\rho(\mathbf{x})$ et que vous voulez calculer la charge totale contenue dans une sphère de rayon R autour d'un point. Rien de plus simple, il suffit d'intégrer la densité autour $C = \int_V \rho(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$. Supposez maintenant que $R \rightarrow 0$, c'est à dire que vous prenez des sphères de plus en plus petite autour de votre point. Il est évident qu'il y aura de moins en moins de charge à l'intérieur et que $C \rightarrow 0$. C'est vrai, sauf si vous avez placé une charge

ponctuelle au point considéré. Pour une charge ponctuelle Q , quel que soit la taille de la sphère autour, la quantité totale de la charge à l'intérieur reste constante. En gros, pour une charge ponctuelle placée en \mathbf{x}_0 , la densité de charge est *nulle* partout, sauf en \mathbf{x}_0 où elle vaut infinie! Ce genre de densité infinie en un point, nulle partout et dont l'intégrale est *finie* est justement un "delta" de Dirac. Les mathématiciens nous exécuteraient si on appelait ces objets des fonctions et nous obligent à les nommer des *distributions*. La propriété de delta de Dirac est la suivante :

$$\int_I \delta(x) dx = 1 \quad \forall I \ni 0 \quad (5.3)$$

Du moment que l'intervalle I contient 0, l'intégrale vaut 1, sinon elle *vaut* zéro. L'objet de ce chapitre est de se familiariser avec les distributions, et en particulier avec la distribution de Dirac.

On peut voir $\delta(x)$ comme un processus de limite. Prenons le cas de la fonction

$$f_a(x) = \frac{1}{a\sqrt{\pi}} e^{-(x/a)^2}$$

C'est une gaussienne centrée sur 0, et son intégrale vaut 1. Quand $a \rightarrow 0$, elle devient de plus en plus piquée, avec une extension de moins en moins large, mais l'intégrale reste constante. On peut dire la même chose de la fonction $g_a(x) = (1/2a)\Pi(x/a)$ ou en faite de n'importe quelle fonction qui, lors d'un processus de passage à la limite, réduit son extension, augmente l'amplitude de son pique, et garde son intégrale constante. La distribution $\delta(x)$ est la limite de ce genre de fonction.

La définition (5.3) nous permet quelques généralisations. Par exemple, on peut définir $3\delta(x)$, la distribution dont l'intégrale vaut 3 sur des intervalles contenant 0. On peut même définir $f(x)\delta(x)$ où on suppose $f(x)$ continue en 0. L'intégrale vaut :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)\delta(x) dx = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_{-\epsilon}^{+\epsilon} f(x)\delta(x) = f(0)$$

Vous pouvez démontrer cela facilement en utilisant la définition de la continuité d'une fonction. Mais intuitivement, cela paraît évident : comme $\delta(x)$ est nulle partout sauf en 0, le multiplier par $f(x)$ revient simplement à le multiplier par $f(0)$. En faite, on utilise cela comme la définition de la distribution $\delta(x)$:

$$\int_I f(x)\delta(x) dx = f(0) \quad \forall I \ni 0 \quad (5.4)$$

$\delta(x)$ est une distribution centrée sur 0. $\delta(x - x_0)$ est une distribution centrée sur x_0 et $\int \delta(x - x_0)f(x) = f(x_0)$. Finalement, les règles pour manipuler les δ ne sont pas vraiment compliquées.

La dernière chose à savoir sur $\delta(x)$ est sa transformée de Fourier (on pose dorénavant $R =] - \infty, +\infty[$:

$$\tilde{\delta}(q) = \int_R \delta(x) \exp(-iqx) dx = 1$$

La TF de $\delta(x)$ est la fonction constante 1. Cela veut dire que $\delta(x)$ est la superposition, à poids égal, de toutes les modulations $\exp(iqx)$! Cela n'est pas vraiment étonnant : comme $\delta(x)$ varie vraiment très rapidement, toutes les modulations doivent y être présent. Inversement,

$$\frac{1}{2\pi} \int_R \exp(iqx) dq = \delta(x) \quad (5.5)$$

Exercice : Démontrer que la fonction δ définie par (5.5) est bien une δ de dirac, c'est à dire que $\int_R \delta(x)f(x) = f(0)$.

La dimension de la distribution δ . En mathématique, nous manipulons essentiellement des chiffres, c'est à dire des nombre sans dimensions. En physique cependant, les quantités que nous manipulons représentent des grandeurs telles que des longueurs, énergies, temps, vitesses, etc. Ces grandeurs ont des dimensions. Les physiciens attachent beaucoup d'importance à cette question pour plusieurs raisons. Une de ces raisons est purement gramaticale et permet de vérifier la cohérence des divers étapes d'un calcul. Prenons le cas d'une équation différentielle du genre $d^2y/dt^2 + \omega_0^2 y = f_0$ et supposons que nous avons trouvé $y = f_0 \sin(\omega_0 t)$. Si y représente une quantité de dimension $[y]$, alors $[\omega_0] = T^{-1}$ et $[f_0] = [y]T^{-2}$. Ceci est nécessaire si nous voulons que les deux cotés de l'équation aient la même dimension. La dimension du côté gauche de la solution est $[y]$. Comme la fonction \sin n'a pas de dimension, le côté droit de la solution a la dimension de $[y]T^{-2}$! Les deux cotés de la solution n'ont pas la même dimension et nous nous sommes manifestement trompé à une étape de la résolution. Ces vérifications peuvent (et doivent) être effectué à chaque étape du calcul.

Comme nous manipulerons pas mal les distributions par la suite, nous avons besoin de connaitre leur dimension. Les fonctions $\sin(x)$ et $\exp(x)$ n'ont pas de dimensions. Qu'en est-il de la distribution $\delta(x)$? Pour cela, il faut d'abord répondre à la question de la dimension de $\int y dx$. Le signe \int n'est qu'une généralisation de l'opération addition. La dimension d' "une pomme + une pomme" est toujours "une pomme". Le signe d signifie "une très petite quantité de" et la dimension d'une "très petite quantité de pomme" est toujours "une pomme". Nous en déduisons de tout cela que $[\int y dx] = [y][x]$

Nous pouvons maintenant utiliser la propriété de la distribution $\delta : \int \delta(x)f(x) dx = f(0)$. Il est alors aisé de voir que $[\delta(x)] = [x]^{-1}$! Nous aurions pu bien sûr arriver au même résultat en utilisant l'expression par passage à la limite $\delta(x) =$

$(1/a)\exp(-x^2/a^2)$ quand $a \rightarrow 0$. Voilà, il faut avoir cela en tête à chaque fois que l'on veut vérifier la cohérence des équations qui impliquent des δ .

5.2 Un peu de décence.

Du point de vue du mathématicien, ce que nous avons raconté plus haut est, en restant poli, mal propre. Laurent Schwarz, dans les années 1950, a rendu rigoureux la théorie des distributions. Il est utile de connaître les grande ligne de sa construction. Il est parti de la constatation que les distributions ne sont utilisées en pratique que sous le signe intégral, comme en (5.4).

Une fonctionnelle est une généralisation d'une fonction. Elle prend *une fonction* en entrée et produit *un scalaire* en sortie. C'est une fonction de fonction en quelque sorte. Notons que la TF *n'est pas* une fonctionnelle, puisqu'elle produit une fonction en sortie.

Appelons \mathcal{E} l'espace des fonctions¹, et \mathcal{F} l'espace des fonctionnelles *linéaires* (ou dit plus sérieusement, des formes linéaires définies sur \mathcal{E}). Un exemple de fonctionnelle est $\mathcal{L}_{\exp(-x^2)}$ qui prend une fonction en entrée, calcul son produit scalaire avec la fonction $\exp(-x^2)$, et produit ce chiffre en sortie :

$$\mathcal{L}_{\exp(-x^2)}[f] = \int_{\mathbb{R}} \exp(-x^2)f(x)dx$$

Nous pouvons généraliser cet exemple : à chaque fonction $g \in \mathcal{E}$, nous pouvons associer une fonctionnelle $\mathcal{L}_g \in \mathcal{F}$ tel que

$$\mathcal{L}_g[f] = \int_{\mathbb{R}} f(x)g(x)dx$$

Et nous pouvons démontrer facilement que ce \mathcal{L}_g est bien une fonctionnelle linéaire. Nous pouvons trouver beaucoup d'autres fonctionnelles linéaires. Par exemple, la fonctionnelle δ_{x_0} est définie par

$$\delta_{x_0}[f] = f(x_0)$$

Voilà, le tour est joué. Cette fonctionnelle est bien le delta de Dirac $\delta(x - x_0)$ définie plus haut. Noter bien l'opération : on peut identifier une partie de l'espace \mathcal{F} avec l'espace \mathcal{E} via ces \mathcal{L}_g que nous avons construit : à chaque élément de \mathcal{E} nous pouvons faire correspondre un élément de l'espace \mathcal{F} . Mais l'espace \mathcal{F} est plus vaste, et quelques uns de ces éléments en plus constituent les distributions inhabituelles. C'est un peu comme enrichir l'ensemble des nombres rationnels \mathbb{Q} pour arriver à l'ensemble des nombres réel \mathbb{R} .

1. En réalité, l'espace des fonctions à support bornés et infiniment dérivable, mais nous ne sommes pas à notre premier délit.

On peut définir des opérations sur les distributions. Il est toujours plus simple de partir des distributions du genre \mathcal{L}_g dont le sens est familier pour définir ensuite les mêmes opérations sur les distributions du genre δ . Par exemple, que veut dire $\mathcal{L}_{g'}$?

$$\mathcal{L}_{g'}[f] = \int_R g'(x)f(x)dx = - \int_R g(x)f'(x)dx = -\mathcal{L}_g[f']$$

(N'oublions pas que comme f et g sont au moins sommable, elle tendent vers zéro pour $x \rightarrow \infty$). On peut donc définir :

$$\delta'_{x_0}[f] = -\delta_{x_0}[f'] = -f'(x_0)$$

où dans le langage moins élégants des physiciens,

$$\int \delta'(x - x_0)f(x)dx = -f'(x_0)$$

De même, nous pouvons démontrer que $H'(x) = \delta(x)$. Nous ne continuerons pas plus le développement formel des distributions. Mais la constructions de Schwarz est extrêmement élégante et nous conseillons au lecteur de voir au moins une fois les bases rigoureuses de cette construction.

Nous voyons cependant que l'espace plus large des distributions nous permet de manipuler aisement des objets qui nous semblaient interdit. Une force ponctuelle a un sens. Une discontinuité également. En physique, une fonction ne *peut* pas être discontinue. La densité de l'eau ne saute pas de ρ_l à ρ_v à l'interface liquide–solide, il existe une couche d'épaisseur petite (très petite devant les autres échelle de longueur) où la densité varie continuellement d'une valeur à une autre. La lumière réfléchit par un miroir pénètre sur une petite longueur *dans* le miroir où son intensité décroît exponentiellement et ainsi de suite. Nous pouvons donc caractériser les discontinuité des fonctions par des distribution. Soit la fonction $f(x) = g(x) + \Delta H(x - x_0)$, où la fonction g est une fonction continue est dérivable en x_0 . La fonction f par contre, saute de la valeur $g(x_0)$ à x_0^- à $\Delta + g(x_0)$ à x_0^+ . Au sens des distributions, la dérivé de f est donnée par $f'(x) = g'(x) + \delta(x - x_0)$. Imaginez donc f' comme une fonction normale, avec une flèche positionnée en x_0 .

Exercices.

1. En utilisant la définition (5.4), démontrer que l'expression (5.1) égale $\delta(q_1 - q_2)$.
2. Que valent $\delta'(x)$ et $\int \delta(x)$?
3. Soit une fonction L -périodique f . Que vaut sa TF (au sens des distributions) ?

4. Une peigne de Dirac est défini par $\Xi(x) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(x - n)$. C'est comme si nous avons posé un delta de Dirac sur chaque nombre entier. Quelle est la TF de $\Xi(x/a)$?
5. Démontrer que $\delta(x + a) = \delta(x) + a\delta'(x) + (1/2)a^2\delta''(x) + \dots$. On peut faire un développement de Taylor des δ comme pour les fonctions usuelles. Pour pouvoir démontrer cette égalité, appliquer les deux côtés de l'égalité à une fonction f
6. Démontrer que $\delta(-x) = \delta(x)$ et $\delta(ax) = (1/|a|)\delta(x)$.
7. Considérons une fonction $g(x)$ avec un zéro simple en x_0 : $g(x_0) = 0$, $g'(x_0) \neq 0$. Prenons un intervalle $I = [x_0 - a, x_0 + a]$ autour de x_0 (on peut supposer a aussi petit que l'on veut). En développant g autour de sa racine à l'ordre 1, démontrez que

$$\int_I \delta(g(x))f(x)dx = \frac{1}{|g'(x_0)|}f(x_0)$$

8. En supposant que la fonction $g(x)$ n'a que des racines simples, et en utilisant le résultat ci-dessus, démontrez :

$$\delta(g(x)) = \sum_i \frac{1}{|g'(x_i)|} \delta(x - x_i)$$

où les x_i sont les racines simples de $g(x)$. Donner comme application l'expression de $\delta(x^2 - a^2)$.

9. En vous inspirant du résultat de la question 5, pouvez indiquer pourquoi dans la question 7, nous pouvions nous restreindre à un développement d'ordre 1 ?

5.3 Manipulation et utilisation des distribution.

Oscillateur soumis à une force périodique. Il obéit à l'équation $d^2x/dt^2 + \omega_0^2x = A \exp(i\omega_1 t)$. En prenant la TF des deux côtés, nous avons :

$$\tilde{x}(\omega) = \frac{2\pi A \delta(\omega - \omega_1)}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

comme $x(t) = (1/2\pi) \int \tilde{x}(\omega) \exp(i\omega t) d\omega$, nous trouvons

$$x(t) = \frac{A \exp(i\omega_1 t)}{\omega_0^2 - \omega_1^2}$$

Nous connaissons ce résultat depuis l'exercice sur le filtrage.

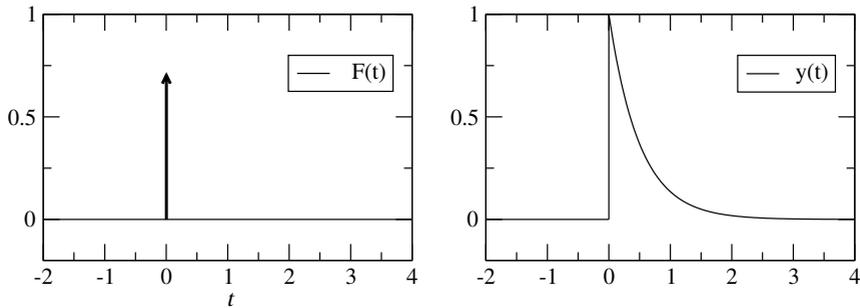


FIGURE 5.1 – Reponse d’un oscillateur amorti à une force impulsionnelle. La distribution δ est représentée par une flèche verticale.

Oscillateur amorti soumis à une force impulsionnelle. Un oscillateur amorti soumis à une force $F(t)$ obéit à l’équation

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} + \lambda \frac{dy}{dt} + ky = F(t)$$

Nous souhaitons connaître la reponse de l’oscillateur à une force impulsionnelle $F(t) = F_0 \delta(t)$. Ceci est l’idealisation d’un coup de marteau très bref et très puissant sur l’oscillateur. Pour simplifier le problème, nous supposons dans un premier temps que la masse est négligeable (que les forces d’inertie sont petites devant les forces de frottement) et que l’oscillateur est au repos. En renormalisant nos coefficients, l’équation prend la forme :

$$\frac{dy}{dt} + \nu y = f_0 \delta(t) \quad (5.6)$$

et en prenant la TF des deux cotés, nous trouvons que $\tilde{y}(\omega) = f_0 / (\nu + i\omega)$. Il suffit maintenant de prendre la TF inverse. Il se trouve que dans ce cas, si l’on se souvient de l’exercice (§4.1 :2), nous pouvons directement écrire

$$y(t) = f_0 H(t) \exp(-\nu t) \quad (5.7)$$

Ce résultat est représenté sur la figure (5.1). Nous suggérons au lecteur de discuter les limites $\lambda \rightarrow 0$ et $\lambda \rightarrow \infty$.

Equation de la chaleur avec une source ponctuelle. Une goutte d’encre extrêmement concentrée, déposée en un point de l’espace va se diluer en diffusant. De même pour un pulse ponctuel de chaleur. Comme nous l’avons vu précédemment,

les phénomènes de diffusion sont gouvernés par l'équation de la chaleur :

$$\frac{\partial u}{\partial t} = D \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + Q(x, t)$$

où u désigne la température ou la concentration et Q est un terme de source. Dans le problème qui nous intéresse ici, $Q(x, t) = Q_0 \delta(x) \delta(t)$. En prenant la TF par rapport à la variable d'espace x , nous avons :

$$\partial_t \tilde{u}(q, t) + Dq^2 \tilde{u}(q, t) = Q_0 \delta(t) \quad (5.8)$$

Mais cette équation est exactement eq.(5.6), celle qu'on a écrit pour l'oscillateur amorti. C'est bien une équation différentielle *ordinaire* par rapport à la variable temps, et q peut être considéré comme une constante : Pour chaque mode q , nous avons une EDO indépendante. La solution est donc analogue à (5.7), et s'écrit :

$$\tilde{u}(q, t) = Q_0 H(t) \exp(-Dq^2 t)$$

Il nous suffit maintenant de prendre la TF inverse pour obtenir la solution dans l'espace direct :

$$\begin{aligned} u(x, t) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \tilde{u}(q, t) \cdot e^{iqx} dq \\ &= \frac{Q_0}{2\sqrt{\pi}} \frac{1}{\sqrt{Dt}} \exp\left(-\frac{x^2}{4Dt}\right) \end{aligned}$$

La dernière intégrale s'obtient facilement par les techniques que nous avons déjà utilisées. L'évolution de $u(x)$ pour différentes valeurs de t sont représentées sur la figure (5.2).

Extension (difficile) : si la source n'est pas ponctuelle dans le temps, mais seulement dans l'espace, *i.e.* $Q(x) = Q_0 \delta(x)$, quel est le comportement de la solution ? Help : Essayez comme avant d'obtenir une expression pour $\tilde{u}(q, t)$. Cette expression est trop compliquée pour inverser, mais $\partial_t \tilde{u}(q, t)$ l'est beaucoup moins. En changeant alors l'ordre des opérations TF⁻¹ et ∂_t , vous pouvez obtenir une expression pour $\partial_t u(x, t)$. Il vous suffit alors d'évaluer

$$u(x, \tau) = \int_0^\tau \partial_t u(x, t) dt$$

Il n'est pas difficile alors d'obtenir le comportement asymptotique de u pour $t \rightarrow \infty$.

Equation d'onde avec source ponctuelle. Considérons une corde tendue infinie et au repos à l'instant initial. A l'instant $t = 0$, on la soumet à une force ponctuelle

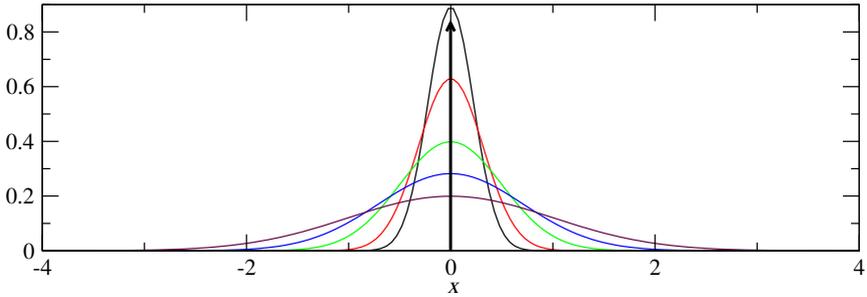


FIGURE 5.2 – profil de concentration en fonction de x , à différent temps $t = 0.1, 0.2, 0.5, 1, 2$. Ici, $D = 1/4$. La distribution originale, en $\delta(x)$, est représenté par une flèche verticale.

dans le temps et dans l'espace (l'idéalisation d'un marteau de piano tapant sur la corde). l'équation d'onde s'écrit

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - v^2 \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \gamma \delta(x) \delta(t)$$

En suivant la même démarche que ci-dessus, vous devriez pouvoir obtenir la propagation de l'onde. Vous pouvez notamment montrer que l'extension du domaine ou $u \neq 0$ croît à la vitesse v .

Vitesse de phase, vitesse de groupe. Donnons nous un signal $u(x, t)$ qui se propage (Fig.5.3). Comment devrait on définir la vitesse du signal? On pourrait par exemple repérer le maximum de u et de suivre ce point en fonction de temps; ceci n'est pas très bon cependant, puisque le signal peut se déformer et notre maximum disparaître ou d'autres maximum apparaître. Nous devons définir la vitesse en prenant en compte l'ensemble du signal. Une bonne définition est par exemple de suivre le baricentre du signal, ou même mieux, le baricentre du carré du signal pour éviter les compensations de signe :

$$\bar{x}(t) = \int_I x u^2(x, t) dx$$

Par la suite, sans perte de généralité, nous supposons notre signal normée : $\int_I u^2(x, t) dx = 1$. Supposons par exemple que notre signal se propage sans se déformer $u(x, t) = u_0(x - ct)$ et nous avons alors

$$\begin{aligned} \bar{x}(t) &= \int_I x u_0^2(x) + ct \int_I u_0^2(x) \\ &= \bar{x}_0 + ct \end{aligned}$$

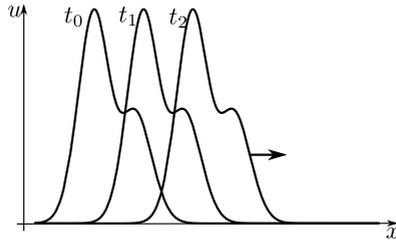


FIGURE 5.3 – un signal $u(x, t)$ en fonction de x à trois temps t différents, se propageant vers la droite.

ce qui correspond bien à notre intuition de la vitesse d'un signal.

En utilisant la définition des TF et de la distribution $\delta(x)$, il est facile de démontrer que (cf exercice) :

$$\bar{x}(t) = -i \int_I \left(\frac{\partial \tilde{u}(q, t)}{\partial q} \right) \tilde{u}^*(q, t) dq \quad (5.9)$$

où $\tilde{u}(q, t)$ est la TF de $u(x, t)$ par rapport à x . Reprenons à nouveau notre signal qui se propage sans se déformer : $u(x, t) = u_0(x - ct)$. Par la règle des manipulation des TF, nous savons qu'une translation dans l'espace direct revient à multiplier par une exponentielle complexe dans l'espace réciproque :

$$\tilde{u}(q, t) = \tilde{u}_0(q) \cdot e^{-iqct}$$

En remplaçant dans l'expression (5.9), nous voyons que cela nous donne

$$\begin{aligned} \bar{x}(t) &= \bar{x}_0 + ct \int_I \tilde{u}_0(q) \tilde{u}_0^*(q) dq \\ &= \bar{x}_0 + ct \end{aligned}$$

puisque, par la relation de Parseval, $\int_I \tilde{u}_0(q) \tilde{u}_0^*(q) dq = \int_I u_0^2(x)$.

En général le facteur qui multiplie le temps dans l'exponentiel complexe est appelé la fréquence angulaire ω , qui dans ce cas simple de signal se propageant sans déformation s'écrit

$$\omega = cq$$

et nous voyons que nous pouvons définir la vitesse comme

$$c = \frac{d\omega}{dq}$$

Prenons maintenant le cas plus général de signaux se déformant en se propageant. Il existe un cas très important appelé milieu dispersif, où la déformation du signal

prend une forme simple dans l'espace réciproque :

$$\tilde{u}(q, t) = \tilde{u}_0(q)e^{-i\omega(q)t}$$

c'est à dire que le mode q est pondéré par un facteur de phase $\omega(q)t$ au temps t , avec une forme $\omega(q)$ quelconque, sans plus nécessairement être proportionnel au mode q . Dans le cas d'un cristal par exemple, on peut démontrer (voir le problème correspondant au chapitre sur les séries de fourier) que $\omega(q) = A \sin(q)$. Nous pouvons néanmoins calculer la vitesse du baricentre du signal comme avant :

$$\bar{x}(t) = \bar{x}_0 + t \int_I \left(\frac{d\omega}{dq} \right) \tilde{u}_0(q) \tilde{u}_0^*(q) dq$$

Si $\omega(q)$ varie de façon lente par rapport à $\tilde{u}_0(q)\tilde{u}_0^*(q)$, et que ce dernier possède un pic étroit en q_0 , alors une bonne approximation pour la vitesse du baricentre serait

$$c = \left. \frac{d\omega}{dq} \right|_{q=q_0}$$

Ceci est ce qu'on appelle la vitesse du groupe. L'expression ω/q , ayant un sens pour les signaux se propageant sans déformation, s'appelle la vitesse de phase.

Bruit de Langevin. (transférer au chapitre prochain) (Bien expliquer la signification de $\langle \rangle$). Langevin a trouvé, vers 1910, une façon extrêmement élégante de traiter le mouvement Brownien, en considérant une particule soumise aux équations classique du mouvement et à une force *aléatoire* :

$$m \frac{d^2x}{dt^2} + \nu \frac{dx}{dt} = \xi(t)$$

ν est la viscosité et $\xi(t)$ une force aléatoire. Nous ne connaissons de cette force que ses caractéristique stochastique : La moyenne de cette force est nulle, $\langle \xi(t) \rangle = 0$ et sa variance est proportionnelle à la température : $\langle \xi^2(t) \rangle = \alpha T$. D'autre part, c'est un bruit blanc : si nous connaissons la valeur de cette force à un instant, nous ne pouvons rien dire sur sa valeur à quelque temps que ce soit après.

5.4 Exercices.

1. Que valent les distributions $\delta(x) \cos(qx)$, $\delta(x) \sin(qx)$ et $\delta'(x) \sin(qx)$?
2. En dérivant directement la fonction $y(t) = (f_0/\omega_0)H(t) \sin(\omega_0 t)$, démontrer qu'elle est la solution de $\ddot{y} + \omega_0^2 y = f_0 \delta(t)$.
3. Démontrer que $tH(t)$ est la primitive de $H(t)$. En utilisant une integration par partie, trouver la primitive de $tH(t)$.

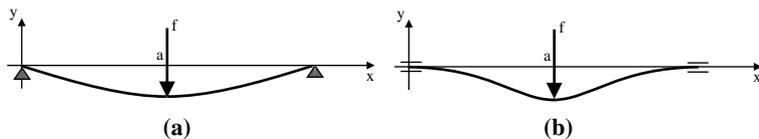


FIGURE 5.4 – la flèche d'un pont sous l'effet d'une force ponctuelle.

4. Une particule initialement au repos de masse m soumise à une force impulsionnelle obéit à l'équation $m\ddot{y} = f_0\delta(t)$. En intégrant directement et en utilisant les conditions initiales, trouver la solution. Trouver la même solution en considérant la particule soumise à une force constante avec une certaine durée $f = (f_0/2T)\Pi(t/T - 1)$ et faire tendre ensuite la durée vers zéro.
5. Intégrer directement l'équation $dy/dt + \nu y = f_0\delta(t)$ en utilisant la méthode de la variation des constantes.
6. L'élasticité des barres est donnée par l'équation

$$Bd^4y/dx^4 = F(x)$$

où $F(x)$ est la densité de force (force par unité de longueur) appliqué au point x et B une constante qui donne l'amplitude de la rigidité de la barre et qu'on appelle module de courbure. C'est par exemple cette équation qui donne la *flèche* d'un pont sous l'effet d'une charge. Nous souhaitons connaître la flèche d'un pont de longueur L sous l'effet du mouvement d'un camion à la position a dessus. Comme les dimensions du camion sont petit par rapport au pont, on le modélise par une distribution de dirac. En solvant donc l'équation $y^{(4)} = f_0\delta(x - a)$ trouver la forme du pont. Nous utiliserons deux formes de conditions aux limites : (i) pont posé sur des piliers, $y(0) = y(L) = 0$; $y''(0) = y''(L) = 0$ (figure 5.4.a); (ii) pont ancré aux deux bouts $y(0) = y(L) = 0$; $y'(0) = y'(L) = 0$ (figure 5.4.b). Pour quelle valeur de a la flèche est maximum ?

7. Démontrer que

$$\int_I xu^2(x)dx = \int_I \tilde{u}'(q)\tilde{u}^*(q)dq$$

où $\tilde{u}(q)$ est la TF de $u(x)$. Help : écrire $\tilde{u}'(q)$ et $\tilde{u}^*(q)$ par leurs définition des TF, former leurs produit et intégrer sur q . Il suffira juste de remarquer que $\int_I \exp(iq(x - y))dq = 2\pi\delta(x - y)$.

6 Convolution et corrélation.

Deux concepts abondamment utilisés en physique (et bien d'autres endroits) sont les convolutions et les corrélations. Les TF nous permettent de calculer ces choses de façon assez simple.

6.1 Les convolutions.

Le produit de convolution $f * g$ de deux fonctions f et g est définie par

$$h(x) = (f * g)(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(s)g(x-s)ds$$

Exercice : démontrer que le produit est commutatif : $f * g = g * f$.

L'endroit où l'on rencontre fréquemment ce produit est quand on mesure un signal. Supposons que le signal qu'on mesure est l'intensité lumineuse sur un écran, $f(x)$. Pour mesurer ce signal, l'expérimentateur doit positionner son détecteur à un point x , et mesurer son intensité. Bien sûr, il va effectuer cette mesure en plusieurs points. Le détecteur est cependant un instrument réel, de taille finie, disons 2ℓ (et non infinitésimal). Quand l'instrument est positionnée en x , toute la lumière dans l'intervalle $[x - \ell, x + \ell]$ rentre dans le détecteur, et l'expérimentateur mesure donc en fait la moyenne de l'intensité sur une intervalle autour du point x , et non la valeur exacte de l'intensité en ce point. Evidemment, plus ℓ est petit, meilleure est la précision de l'appareil. En terme mathématique, l'expérimentateur enregistre le signal $h(x)$:

$$\begin{aligned} h(x) &= \int_{x-\ell}^{x+\ell} f(s)ds \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(s)\Pi\left(\frac{x-s}{\ell}\right)ds \\ &= (f * \Pi_\ell)(x) \end{aligned}$$

Ici, $\Pi_\ell(x) = \Pi(x/\ell)$ est la *fonction de l'appareil*. Les fonctions d'appareil peuvent avoir des formes plus compliquées, comme par exemple une gaussienne. Le facteur limitant la précision du signal est le pouvoir de résolution ℓ de l'appareil qui lisse et rend flou le signal original. Par exemple, un objectif de microscope est

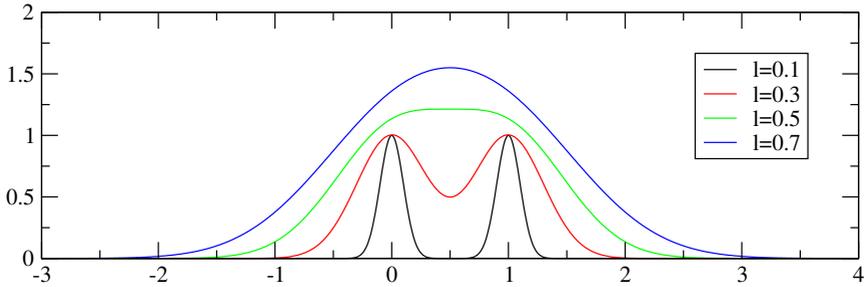


FIGURE 6.1 – La convolution du signal $\delta(x) + \delta(x - 1)$ par des gaussiennes G_l de différente largeur.

un appareil de mesure dont le signal mesuré est l'image formée. Ernst Abbe, physicien de la compagnie Carl Zeiss dans les années 1890, a développé la théorie de la formation d'image et démontré que le pouvoir de résolution des objectifs et, au mieux, $\ell = \lambda/2NA$, où λ est la longueur d'onde utilisée et NA est l'ouverture de l'objectif (le sinus de l'angle maximum de capture de la lumière). Les microscopes optiques ne peuvent donc pas "voir" les échelles plus petites que 0.2 micron.

Exercice : soit le signal $f(x) = \delta(x) + \delta(x - x_0)$, c'est à dire deux pics de dirac distant de x_0 . Calculer et tracer le signal mesuré si la fonction de l'appareil est (i) Π_l ; (ii) $G_l = \exp(-x^2/2\ell^2)$. Traiter particulièrement les cas $x_0 \ll \ell$, $x_0 \gg \ell$ et $x_0 \approx \ell$ (voir figure 6.1). Pouvez vous déterminer dans le cas de la gaussienne, à partir de quelle ℓ , nous ne pouvons plus distinguer deux pics séparés ?

Les transformées de Fourier nous permettent de calculer facilement les produits de convolution :

$$\text{TF}[f * g] = \text{TF}[f] \cdot \text{TF}[g]$$

La transformée de Fourier du produit de convolution de deux fonctions est le produit (normal) de leurs transformées de Fourier. Soit $h(x) = (f * g)(x)$, alors

$$\begin{aligned} \tilde{h}(q) &= \int_{-\infty}^{+\infty} dx e^{-iqx} \int_{-\infty}^{+\infty} ds f(s)g(x-s) \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} ds f(s) \int_{-\infty}^{+\infty} dx e^{-iqx} g(x-s) \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} ds f(s)e^{-iqs} \int_{-\infty}^{+\infty} dx e^{-iqx} g(x) \\ &= \tilde{f}(q)\tilde{g}(q) \end{aligned}$$

Calculer numériquement le produit de convolution dans l'espace direct est de l'ordre de N^2 , où N est le nombre de points d'échantillonnage des fonctions. Par contre, prendre la TFR, effectuer une multiplication entre les TF et prendre une TFR inverse ne coutera que $N \log N$ opérations.

Un autre endroit où l'on rencontre fréquemment les convolutions est la théorie des probabilités et le théorème central limite. Soit deux variables aléatoires continues X_1 et X_2 *indépendantes* de densité $f(x)$ et $g(x)$. Cela veut dire que la probabilité pour qu'une réalisation de X_1 "tombe" entre x et $x + dx$ est égale à $f(x)dx$: $\Pr(x < X_1 < x + dx) = f(x)dx$. Nous nous demandons maintenant si nous pouvons déterminer la densité de probabilité $h(z)$ de la variable $Z = X_1 + X_2$.

$$\begin{aligned} h(z)dz &= \Pr(z < X_1 + X_2 < z + dz) \\ &= \int_{x_1=-\infty}^{x_1=+\infty} \Pr(z - x_1 < X_2 < z - x_1 + dz) \Pr(x_1 < X_1 < x_1 + dx_1) \\ &= dz \int_{-\infty}^{+\infty} g(z - x_1) f(x_1) dx_1 \end{aligned}$$

Nous voyons donc que $h(z) = (f * g)(z)$.

Exercice 1 : Démontrer que la densité de probabilité de la *moyenne* de deux variables aléatoires est donnée par $h(z) = 2(f * g)(2z)$.

Exercice 2 : Démontrer que le produit de convolution de deux gaussiennes de largeur l et p est encore une gaussienne

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{\sqrt{l^2 + p^2}} \exp\left(-\frac{x^2}{2(l^2 + p^2)}\right)$$

pour vraiment apprécier les TF, faire le calcul d'abord dans l'espace direct, et ensuite à l'aide des TF. Une gaussienne de largeur l est la fonction

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}l} \exp(-x^2/2l^2)$$

Les résultats ci-dessus sont importants. Supposons que nous ayons deux variables aléatoires gaussiennes de largeur l . Leur moyenne est alors également une variable aléatoire gaussienne, mais de largeur $l/\sqrt{2}$. Ce résultat se généralise à N variables aléatoires : la moyenne est alors une gaussienne de largeur l/\sqrt{N} . La moyenne de N variables aléatoires est également une variable aléatoire, mais qui fluctue \sqrt{N} fois *moins* que les variables originales. C'est pour cette raison par exemple qu'un expérimentateur, pour caractériser un phénomène physique, prend plusieurs mesures et calcule leur moyenne (voir les problèmes avancés).

Exercices :

1. Calculer $\Lambda(x) = (\Pi * \Pi)(x)$, et représenter le graphiquement.
2. Démontrer que la distribution δ est l'unité pour la convolution : $f * \delta = f$
3. Que vaut $f * \delta'$?
4. Démontrer que la translation $T_a[f(x)] = f(x - a)$ est la convolution de $\delta(x - a)$ avec la fonction f .
5. Le graal de l'expérimentateur est de déconvoluer son signal, c'est à dire connaissant le signal enregistré $h(t) = (f * A)(t)$ et la fonction d'appareil $A(t)$, déterminer $f(t)$. On pourrait se dire que pour connaître $f(t)$ il suffit de diviser la TF de h par la TF de A et de prendre la TF inverse du resultat. En pratique, ceci n'est pas une bonne solution, puisqu'on ne peut jamais enregistrer un signal pendant un temps infiniment long. Soit $H(t)$ le signal enregistré de $-T$ à $+T$. Mathématiquement parlant, $H(t) = h(t).\Pi(t/T)$. Montrer alors que

$$\tilde{H}(\omega) = 2T \int_{\omega-1/T}^{\omega+1/T} \tilde{f}(\nu)\tilde{A}(\nu)d\nu$$

On voit donc que l'intervalle de temps fini *mélange* les fréquences. Que trouve t'on à la limite $T \rightarrow \infty$?

6.2 Auto-corrélation.

Un outil indispensable en physique est le concept d'auto-corrélation. Cela joue un rôle important dans les processus stochastiques, la diffraction, ...Supposons que nous avons une fonction $x(t)$. Pour plus de simplicité, nous considérons notre signal de moyenne nulle, c'est à dire

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_t^{t+T} x(t)dt = 0$$

Nous désirons savoir combien d'information nous pouvons avoir sur $x(t + \tau)$ si nous connaissons le signal en t . Cette quantité est contenu dans la fonction d'auto-corrélation

$$G(\tau) = \int_{-\infty}^{+\infty} x^*(t)x(t + \tau)dt$$

Le complexe conjugué est nécessaire si l'on veut que pour $\tau = 0$ $G(\tau)$ soit réelle. Dans beaucoup de cas, le signal est réel et le complexe conjugué dans l'espace réelle n'a pas d'importance. Concrètement, nous prenons notre signal au temps

t , nous le multiplions par le signal au temps $t + \tau$, nous répétons cette opération pour tous les temps t et ajoutons le résultat. Nous donnerons plus loin quelques exemples de la façon dont cette mesure est utilisée pour déterminer les caractéristiques de certains systèmes physiques. Que vaut la TF de la fonction d'auto-corrélation ?

$$\tilde{G}(\omega) = \int d\tau \int dt x^*(t)x(t + \tau) \exp(-i\omega\tau) \quad (6.1)$$

$$= \int dt x^*(t) \int d\tau x(t + \tau) \exp(-i\omega\tau) \quad (6.2)$$

$$= \int dt x^*(t) \exp(+i\omega t) \int d\tau x(\tau) \exp(-i\omega\tau) \quad (6.3)$$

$$= \tilde{x}^*(\omega)\tilde{x}(\omega) = |\tilde{x}(\omega)|^2 \quad (6.4)$$

Le résultat est d'une grande beauté : la TF de la fonction d'auto-corrélation est égale au module de la TF du signal au carré. Rappelons simplement que pour passer de (6.1) à (6.2), nous avons échangé l'ordre d'intégration ; pour passer de (6.2) à (6.3) nous avons effectué le changement de variable $\tau \rightarrow \tau - t$.

La fonction d'auto-corrélation reçoit des interprétations différentes dans différents contextes. Par exemple en probabilités, soit X_1 la valeur d'une fonction aléatoire au temps t , et X_2 la valeur de même fonction au temps $t + \tau$. En suivant la discussion sur les convolutions, on peut alors démontrer que l'autocorrélation $G(\tau)$ est la densité de probabilité de la variable aléatoire $X_2 - X_1$.

En matière condensée, on a coutume d'imager autrement la fonction d'auto-corrélation. Supposez que vous avez des particules distribuées dans l'espace. Quelle est la distribution des distances entre les particules ? Prenez n'importe quelles deux particules i, j et calculez la distance r_{ij} entre les deux. Faites maintenant un histogramme de toutes les distances, et vous avez une fonction d'autocorrélation des concentrations. Nous avons vu, dans le chapitre sur les TF, que le champ $E(\mathbf{q})$ de lumière diffusé dans une direction \mathbf{q} est la TF de la fonction de transmission local. En utilisant des rayons γ ou neutron à très petite longueur d'onde, la fonction de transmission devient proportionnelle à la concentration des molécules qui diffusent ces longueurs d'onde efficacement, c'est à dire : $E(\mathbf{q}) \sim TF[c(\mathbf{x})]$. Or, les plaques photographiques ou les senseurs de nos caméras ne mesurent pas le champ, mais l'intensité, c'est à dire $I(\mathbf{q}) = E(\mathbf{q})E^*(\mathbf{q})$. Les clichés de diffusion des Rayons γ sont donc une mesure directe de la fonction d'auto-corrélation des concentrations moléculaires.

Exercice : le démontrer.

6.3 Approfondissement : Relation entre l'équation de diffusion et les convolutions.

Montrer que la solution de l'équation de la chaleur est juste un lissage (une convolution) de la condition initiale. Introduire la notion de "mollifying function" et faire le lien avec la fonction de Green.

Problèmes avancés.

1. Diffusion des corrélations.

Soit une fonction (représentant par exemple une concentration ou une probabilité, ...) obéissant à l'équation de diffusion

$$\frac{\partial c}{\partial t} = D \frac{\partial^2 c}{\partial x^2}$$

Et soit la fonction d'auto-corrélation spatiale

$$G(y; t) = \int_{-\infty}^{\infty} c(x; t)c(x + y; t)dx$$

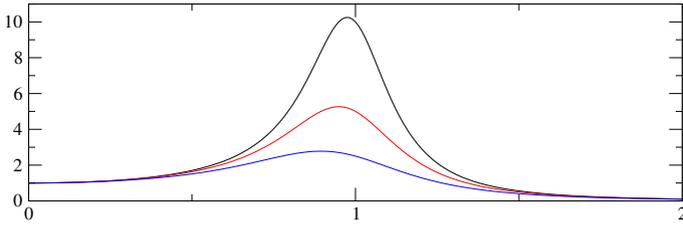
Démontrer que G obéit également à une équation de diffusion, mais avec un coefficient de diffusion de $2D$. [indication : il suffit d'échanger soigneusement les dérivations et les intégrales]

2. Ressort soumis au bruit thermique.

(Discuter ergodicité). Supposons une particule dans un puits harmonique, soumis au bruit thermique. Son équation du mouvement s'écrit :

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + \nu \frac{dx}{dt} + kx = f\xi(t) \quad (6.5)$$

m est la masse de la particule, ν est la force visqueuse et k la constante du ressort. Ceci constitue une équation différentielle stochastique, et le formalisme a été développé par Langevin vers 1910. La partie gauche de l'équation est celle du mouvement classique d'une particule attaché à un ressort. La partie droite tient compte des chocs aléatoires des molécules du fluide qui entourent la particule et qui font subir à cette dernière une force. La fonction ξ est une fonction aléatoire, c'est à dire qu'on ne connaît pas vraiment la valeur qu'elle peut prendre, mais seulement la *probabilité* qu'elle prenne une certaine valeur. Cela généralise le

FIGURE 6.2 – $|\tilde{x}(\omega)|^2$ en fonction de ω pour $\omega_0 = 1$ et $\nu = 0.1, 0.2, 0.4$.

concept de variable aléatoire utilisé en calcul des probabilités. f est l'amplitude des chocs aléatoires et vaut $K_B T/a$, où a est la taille de la particule.

On suppose que la fonction ξ est de moyenne nulle, c'est à dire qu'il y a autant de chance, *en moyenne*, que les chocs mènent vers la gauche que vers la droite. De plus, on suppose que la connaissance de la valeur de $\xi(t)$ ne nous donne aucune information sur $\xi(t + \tau)$, quelque soit τ . On exprime cela par

$$G(\tau) = \int \xi(t)\xi(t + \tau) = \delta(\tau) \quad (6.6)$$

où bien sûr, δ désigne le delta de Dirac. Cela n'est pas trop dur à imaginer : comme $\xi(t + \tau)$ est complètement indépendant de $\xi(t)$, il y'a autant de chance qu'il soit de signe contraire que de même signe. A la longue, l'intégral doit tendre vers 0. Par contre, $\xi^2(t) > 0$, son intégrale tend donc vers l'infini (reportez vous à notre discussion sur ce genre d'objet au chapitre précédent). En prenant la TF de l'éq.(6.6), on obtient :

$$\tilde{G}(\omega) = \tilde{\xi}(\omega)\tilde{\xi}^*(\omega) = 1$$

En notant $\omega_0^2 = k/m$ et en prenant la TF de l'équation (6.5), nous obtenons :

$$(\omega_0^2 - \omega^2 + i\nu\omega)\tilde{x}(\omega) = (f/m)\tilde{\xi}(\omega)$$

ce qui nous donne, grâce à la relation (6.6),

$$|\tilde{x}(\omega)|^2 = \frac{(f/m)}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + \nu^2\omega^2} \quad (6.7)$$

Cette fonction présente un pique à $\omega \approx \omega_0$, comme on peut le constater sur la figure 6.2.

On peut faire beaucoup de chose à partir de là. En physique, on réalise souvent ¹ des ressorts de taille micrométrique pour exercer des forces sur des bactéries où

1. Par des pinces optiques, magnétique, des micropipettes, ...

des molécules biologiques. Un problème majeur est celui de calibrer le ressort, c'est à dire trouver sa constante k . L'équation (6.7) nous montre qu'il existe une façon extrêmement robuste de trouver cette constante : (i) enregistrer la position $x(t)$ d'une particule au bout de ce ressort au cours du temps (ses fluctuations thermiques) ; (ii) prendre la TF de $x(t)$; (iii) élever le module de la TF au carré ; (iv) trouver pour quelle fréquence, cette dernière présente un maximum : nous avons la fréquence propre de l'oscillateur.

3. Somme de deux variables aléatoires et théorème limite centrale.

Une variable aléatoire X est une fonction qui produit un nombre aléatoire à chaque réalisation. On peut se donner l'image d'un boîtier électronique qui affiche un nombre à chaque fois qu'on appuie sur un bouton (une réalisation). C'est par exemple, le jeté d'un dé ; ou le temps entre l'arrivée de deux particules sur notre senseur ; ou la direction prise par une amibe au fond d'une boîte de petri quand on la photographie toute les 30 secondes ; ou le cours de la bourse à chaque seconde ; ...

On caractérise une variable aléatoire (que l'on suppose continue) par sa densité de probabilité $f(x)$: la probabilité d'observer une réalisation de X entre x et $x+dx$ est égale à $f(x)dx$. Cela veut dire concrètement que si on effectue par exemple 10^6 réalisations (mesurons l'arrivée d'un million de particule sur notre senseur), une proportion $f(x)dx$ des réalisations tomberont dans l'intervalle $[x, x+dx[$. D'après ce que nous venons de dire, il est évident que $f(x) \geq 0$ et

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx = 1$$

Soit maintenant deux variables aléatoires *indépendantes*² X et Y de densité $f(x)$ et $g(y)$. Quelle est la densité de la variable $Z = X+Y$ (comme par exemple la somme de deux dés) ? En probabilité, le "et" d'événement indépendant se traduit par le produit de chacune des probabilités et le "ou" par l'opération somme des probabilités. Appelons $h(z)dz$ la probabilité d'observer Z dans l'intervalle $[z, z+dz[$. La probabilité d'observer un tel événement égale la probabilité d'observer X dans $[x, x+dx[$ et Y dans $[z-x, z-(x+dx)+dz[$ pour un x quelconque. Cet événement a la probabilité

$$f(x)dx.g(z-x)(dz-dx) = f(x)g(z-x)dx dz + O(dx^2)$$

Cette probabilité est pour une valeur x quelconque. Il faut donc ajouter la probabilité pour toutes les valeurs possibles de x pour obtenir $h(z)dz$, ce qui nous donne

$$h(z) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x)g(z-x)dx$$

2. une réalisation de l'une n'influe pas sur le résultat de la réalisation de l'autre.

La densité de probabilité de la somme de deux variables aléatoires égale le produit de convolution des densités de chaque variable.

La moyenne d'une variable aléatoire X est notée $\langle X \rangle$ et est définie par

$$\langle X \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} xf(x)dx$$

De façon générale, pour une fonction quelconque V , on définit

$$\langle V(X) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} V(x)f(x)dx$$

Exercices. La suite des exercices suivantes vous entraîne à manipuler les probabilités. Si vous les suivez dans l'ordre jusqu'au bout (bravo), cela vous mènera à la démonstration du théorème de la limite centrale : quelque soit la densité de probabilité de la fonction X (pourvu qu'elle est une variance finie), la densité de probabilité de la moyenne de N de ces variables est une gaussienne, de largeur σ/\sqrt{N} , où σ^2 est la variance de X . L'ensemble de ces exercices constitue un bon cours de probabilité.

1. Démontrer que $\langle aX \rangle = a \langle X \rangle$ où a est un nombre réel. De façon générale, quelle est la densité de probabilité de $Z = aX$?
2. Démontrer que $\langle X + Y \rangle = \langle X \rangle + \langle Y \rangle$. Que vaut la moyenne de la variable $Z = (X + Y)/2$? Soit $Z_N = (1/N) \sum_{i=1}^N X_i$ où les variables aléatoire X_i sont identique. Que Vaut $\langle Z_n \rangle$?
3. La variance d'une variable est définie par $Var(X) = \langle X^2 \rangle - \langle X \rangle^2$. Que vaut $Var(X + Y)$? Et $Var(Z_N)$?
4. La fonction caractéristique $\phi_X(t)$ d'une variable aléatoire X de densité $f(x)$ est définie par

$$\phi_X(t) = \langle \exp(itX) \rangle$$

Quelle est la relation entre la densité de X et la fonction $\phi_X(t)$?

5. Démontrer que $\phi_X(0) = 1$; $\phi'_X(0) = i \langle X \rangle$; $\phi''_X(0) = -\langle X^2 \rangle$; généraliser ce résultat. Vous pouvez obtenir ce résultat par le développement de Taylor de la fonction exponentielle.
6. Que valent $\phi_{aX}(t)$ et $\phi_{X+Y}(t)$? Que vaut $\phi_{Z_n}(t)$?
7. Démontrer que de façon générale, $\phi_X(t)$ a un maximum absolue à $t = 0$.
8. On suppose que $\langle X \rangle = 0$ et $Var(X) = \sigma^2$. Développer $\phi_{Z_n}(t)$ à l'ordre 2 en t autour de son maximum, et démontrer qu'elle tend vers $\exp(-\sigma^2 t^2 / 2\sqrt{N})$. [Help : $(1 + x/n)^n \rightarrow \exp(x)$]. En déduire la densité de probabilité de Z_n . Généraliser ce résultat au cas $\langle X \rangle \neq 0$.

4. Fluctuation de courbure des polymères.

D'abord, un peu de géométrie différentielle. Soit une courbe dans le plan. Nous pouvons par exemple la décrire par l'équation $y(x)$ ou par ses coordonnées paramétriques $x(t), y(t)$. Si nous appelons l'extrémité de la courbe A , la longueur d'arc à partir de A jusqu'à un point P est définie par

$$s = \int_0^t \sqrt{\dot{x}^2(t) + \dot{y}^2(t)} dt$$

Appelons l'angle $\theta(s)$ l'angle que fait la tangente à la courbe au point P avec l'axe y . En faite, nous pouvons parfaitement définir la courbe par la donnée de la fonction $\theta(s)$. Par exemple, $\theta = \text{Cte}$ décrit une droite, $\theta = s/R$ décrit un cercle de rayon R . Cette description d'une courbe s'appelle semi-intrinsèque. La courbure de la courbe à la position s est donnée par $\kappa = (d\theta/ds)^2$. Nous pouvons également décrire une courbe dans le plan par la donnée de $\kappa(s)$ de façon totalement intrinsèque, sans référence à aucun système d'axe.

Soit maintenant un polymère (à deux dimensions) de longueur L ($L \rightarrow \infty$ à l'échelle moléculaire, comme l'ADN par exemple) baissant dans un bain à température T . L'énergie emmagasinée dans le polymère par unité de longueur dépend de la courbure de sa conformation et s'écrit

$$E = \int_0^L B\kappa^2(s) ds$$

où B est le module de rigidité du polymère. Quelle est la corrélation entre les tangentes à la courbe distant de σ ? Plus exactement, démontrer que

$$\langle \mathbf{u}(s) \cdot \mathbf{u}(s + \sigma) \rangle = \exp(-\sigma/L_p)$$

où $\mathbf{u}(s)$ est le vecteur tangent à l'abscisse curviligne s et $L_p = B/KT$.

Ceci est loin d'être un calcul anodin : c'est comme cela que l'on mesure la rigidité des polymères biologiques comme l'actin, les microtubules ou l'ADN.

5. Corrélation dans le mouvement brownien.

Calculer la fonction d'autocorrélation pour un mouvement brownien $x(t)$.

7 Les transformées de Laplace.

7.1 Entrée en matière.

Les mathématiciens ont inventé de nombreux transformation intégrale d'une fonction, parmi lesquels nous avons vu les transformées de Fourier. Une autre transformation extrêmement utilisée est celle de Laplace. Les transformées de Laplace sont les cousins des transformées de Fourier. Leur relation est celle de la fonction exponentielle et de la fonction sinus ou cosinus. Comme vous vous souvenez, pour prendre la TF, on multiplie la fonction $f(t)$ par $\exp(i\omega t)$ et on intègre entre, notez le bien, $-\infty$ et $+\infty$. Pour les TL, on multiplie la fonction par $\exp(-st)$ et on intègre entre, cette fois, 0 et $+\infty$

$$\tilde{f}(s) = \text{TL}[f(t)] = \int_0^{\infty} f(t) \exp(-st) dt$$

Les conventions veulent que la variable conjuguées à t s'appelle ω pour les TF et s pour les TL. La fonction $f(t)$ est appelée l'original, et sa TL son *image*. Dans la plupart des livres que vous consulterez, l'image est noté $F(s)$, mais nous maintenons ici la convention $\tilde{f}(s)$ ou $\hat{f}(s)$. Il existe de nombreux avantages et désavantages à utiliser les TL à la place des TF. D'un point de vue pratique, toutes les deux transforment des équations différentielles linéaires en des équations algébriques. Mais il est difficile d'intégrer les conditions initiales dans les TF, tandis qu'elles s'introduisent naturellement dans les TL, comme nous en verrons des exemples plus bas. Prenons le cas d'un signal temporel $x(t)$. Pour les transformées de Fourier, ce signal a toujours existé (depuis $t = -\infty$) et existera toujours. Pour les Transformée de Laplace, le signal ne commence son existence qu'à un temps fini ($t = 0$).

Un autre (grand) avantage des TL est que nos exigences sur le comportement de $f(t)$ quand $t \rightarrow \infty$ sont beaucoup plus légères : comme la fonction $\exp(-st)$ décroît très rapidement à l'infini (pour $\text{Re}(s) > 0$), la transformée de Laplace de la plupart des fonctions usuelles existera. Voyons quelques exemples.

1. $\text{TL}[1] = 1/s$
2. $\text{TL}[\exp(-at)] = 1/(s + a)$

3. $\text{TL}[t] = 1/s^2$. Pour le démontrer, il suffit d'effectuer une intégration par partie :

$$\begin{aligned} \int_0^{+\infty} te^{-\omega t} dt &= 0 + \frac{1}{s} \int_0^{+\infty} e^{-st} dt \\ &= \frac{1}{s^2} \end{aligned}$$

4. $\text{TL}[t^k] = k!/s^{k+1}$ (démontrez cette relation par récurrence.)

Le désavantage des TL est que nous perdons le concept de bases orthogonales. Nous avons vu qu'en étendant un peu notre espace de fonctions à l'espace des distributions, nous pouvions considérer les fonctions $\exp(i\omega t)$ comme une base orthogonale. Rien de tel n'existe pour les TL et les fonctions $\exp(-st)$, quoi qu'on fasse, *ne sont pas* orthogonales les uns aux autres. Avec la perte d'orthogonalité, nous perdons également la possibilité d'inverser (facilement) une transformée de Laplace et la belle symétrie entre une fonction et sa transformée.

7.2 Opérations sur les TL.

Les opérations sur les TL sont très similaires, à un facteur i près, aux opérations sur les TF. Par contre, il faut vraiment bien les maîtriser, puisque prendre la TL inverse est souvent une opération complexe (au sens propre) et qu'on préfère toujours se ramener à des expressions connues.

Changement d'échelle. $\text{TL}[f(t/a)] = a\tilde{f}(as)$ La démonstration est triviale.

Translation. $\text{TL}[\exp(-at)f(t)] = \tilde{f}(s+a)$ Multiplier l'originale par une exponentielle revient à traduire l'image. Par exemple, $\text{TL}[1] = 1/s$, donc $\text{TL}[\exp(-at)] = 1/(s+a)$.

Multiplication par t . Si on dérive $\tilde{f}(s)$ par rapport à s , nous avons $d\tilde{f}(s)/ds = -\int tf(t)\exp(-st)dt$. Donc, $\text{TL}[tf(t)] = -d\tilde{f}(s)/ds$. Par exemple, comme $\text{TL}[1] = 1/s$, alors $\text{TL}[t] = 1/s^2$

Dérivation. Elle contient un élément supplémentaire, et c'est cela le grand intérêt des TL.

$$\int_0^{\infty} f'(t)\exp(-st)dt = f(t)\exp(-st)\Big|_{t=0}^{t=\infty} + s \int_0^{\infty} f(t)\exp(-st)dt$$

1. Vous remarquerez que nous avons souvent été négligent avec l'orthodoxie des convergences et des dérivations sous le signe somme. Mais vous pouvez facilement démontrer qu'ici au moins, nous n'avons pas enfreint de règles (démontrez le).

Ce qui nous amène à

$$\text{TL}[f'(t)] = -f(0) + s\text{TL}[f(t)]$$

En généralisant cela, nous voyons que $\text{TL}[f''(t)] = s^2\tilde{f}(s) - sf(0) - f'(0)$, et ainsi de suite.

Intégration. Il n'est pas difficile, en utilisant la règle de dérivation ci-dessus, de démontrer que

$$\text{TL}\left[\int_0^t f(\tau)d\tau\right] = (1/s)\tilde{f}(s)$$

Exemple 1. Résolvons l'équation différentielle

$$x'(t) + \nu x(t) = \alpha t \tag{7.1}$$

avec la condition initiale $x(t=0) = x_0$. Par la méthode classique, on résoudre d'abord l'équation homogène pour obtenir $x = C \exp(-\nu t)$, ensuite nous allons supposer que $C = C(t)$, obtenir une autre équation différentielle pour C , la résoudre et finalement utiliser la condition initiale pour obtenir la solution finale. Prenons plutôt la TL des deux cotés de l'éq.(7.1) :

$$-x_0 + (s + \nu)\tilde{x}(s) = \frac{\alpha}{s^2}$$

Nous avons déjà, à l'exemple 3 ci-dessus, calculé la TL[t], et nous avons juste utilisé ce résultat. En général, les TL des fonctions les plus connues sont entrecroisées dans des tables et on ne fait souvent que les consulter au lieu de recalculer la TL (comme pour les tables de logarithme). En décomposant en fraction simple, nous avons

$$\frac{\nu}{s^2(s + \nu)} = \frac{1}{s^2} - \frac{1}{\nu} \frac{1}{s} + \frac{1}{\nu} \frac{1}{s + \nu}$$

et la solution de notre équation s'écrit :

$$\tilde{x}(s) = \frac{\alpha}{\nu} \left[\frac{1}{s^2} - \frac{1}{\nu} \frac{1}{s} + \frac{1}{\nu} \frac{1}{s + \nu} \right] + \frac{x_0}{s + \nu} \tag{7.2}$$

Bon, nous connaissons la TL de la solution, et il faut inverser le processus pour calculer $x(t)$. Or, nous savons que l'originale de $1/s^2$ est t , l'originale de $1/s$ est 1 , l'originale de $1/(s + \nu)$ est $\exp(-\nu t)$ (souvenez vous de la règle de translation). Nous avons donc

$$x(t) = \frac{\alpha}{\nu} t - \frac{\alpha}{\nu^2} (1 - e^{-\nu t}) + x_0 e^{-\nu t} \tag{7.3}$$

On peut vérifier, en l'injectant directement dans l'équation (7.1) que ceci est bien la solution. Notez avec quelle facilité la condition initiale a été prise en compte dans la solution.

$f(t)$	$\tilde{f}(s)$
$f(t/a)$	$a\tilde{f}(as)$
$\exp(-at)f(t)$	$\tilde{f}(s+a)$
$tf(t)$	$-\frac{d}{ds}\tilde{f}(s)$
$f'(t)$	$s\tilde{f}(s) - f(0)$
$f''(t)$	$s^2\tilde{f}(s) - s f(0) - f'(0)$
$f^{(n)}(t)$	$s^n\tilde{f}(s) - \sum_{k=1}^n s^{n-k} f^{(k-1)}(0)$
$\int_0^t f(\tau)d\tau$	$\frac{1}{s}\tilde{f}(s)$
1	$1/s$
t	$1/s^2$
$\exp(-at)$	$1/(s+a)$
$\sin(at)$ ou $\cos(at)$	$a/(s^2+a^2)$ ou $s/(s^2+a^2)$
$\sinh(at)$ ou $\cosh(at)$	$a/(s^2-a^2)$ ou $s/(s^2-a^2)$
$-t \cos(at) + (1/a) \sin(at)$	$2a^2/(s^2+a^2)^2$
$1/\sqrt{t}$	$\sqrt{\pi}/\sqrt{s}$
\sqrt{t}	$(\sqrt{\pi}/2)s^{-3/2}$
$1/(t+1)$	$\exp(s)\Gamma(0, s)$

TABLE 7.1 – Résumé des règles de manipulation des TL et un petit dictionnaire des TL élémentaires.

Exemple 2. Résoudre $x^{(3)} + 3\ddot{x} + 3\dot{x} + x = 1$ avec les conditions initiales nulles.

La TL nous donne $\tilde{x}(s) = 1/s(s+1)^3 = (1/s) - 1/(s+1)^3 - 1/(s+1)^2 - 1/(s+1)$. En se reportant à la table (7.1), on trouve immédiatement $x(t) = 1 - (t^2/2 + t + 1)\exp(-t)$.

7.3 Décomposition en fraction simple.

Comme nous avons à utiliser souvent les décompositions en fraction simple, nous allons faire un petit détour pour rappeler les grands principes.

Cas des racines simples. Soit $\tilde{f}(s) = p(s)/q(s)$, où $p(s)$ et $q(s)$ sont des polynômes et qu'en plus, $q(s)$ n'a que des racines simples, *i.e.* $q(s) = (s - a_1)(s - a_2)\dots(s - a_n)$. Nous voulons écrire $f(s)$ comme

$$\tilde{f}(s) = \frac{A_1}{s - a_1} + \frac{A_2}{s - a_2} + \dots + \frac{A_n}{s - a_n}$$

Soit $q_i(s) = q(s)/(s - a_i)$. Nous voyons que $q_i(s)$ n'a pas de zéro en $s = a_i$. Quand $s \rightarrow a_i$, le terme dominant dans $f(s)$ est

$$\tilde{f}(s) = \frac{p(s)}{q_i(s)} \cdot \frac{1}{s - a_i} = \frac{p(a_i)}{q_i(a_i)} \cdot \frac{1}{s - a_i} + \mathcal{O}(1)$$

d'où on déduit que $A_i = p(a_i)/q_i(a_i)$. En plus, comme $q(a_i) = 0$,

$$\lim_{s \rightarrow a_i} q_i(s) = \lim_{s \rightarrow a_i} \frac{q(s) - q(a_i)}{s - a_i} = q'(a_i)$$

quand $s \rightarrow a_i$. Nous pouvons donc écrire l'original de $\tilde{f}(s)$ directement comme

$$f(t) = \sum_n \frac{p(a_n)}{q'(a_n)} \exp(a_n t)$$

où la sommation est sur les zéros de $q(s)$.

Exemple : $\tilde{f}(s) = (3s^2 - 3s + 1)/(2s^3 + 3s^2 - 3s - 2)$. Nous avons $p(s) = 3s^2 - 3s + 1$, $q(s) = 2s^3 + 3s^2 - 3s - 2$ et $q'(s) = 6s^2 + 6s - 3$. Les zéros du dénominateur sont aux $s = 1, -2, -1/2$. Comme $p(1)/q'(1) = 1/9$, $p(-2)/q'(-2) = 19/9$ et que $p(-1/2)/q'(-1/2) = -13/18$, nous avons

$$\tilde{f}(s) = \frac{1}{9} \frac{1}{s - 1} + \frac{19}{9} \frac{1}{s + 2} - \frac{1}{6} \frac{1}{s + 1/2}$$

Cas des racines multiples. Soit maintenant $\tilde{f}(s) = R(s)/(s - a)^n$ où $R(s)$ est un quotient de polynôme qui n'a pas de pôles en a . Nous voulons l'écrire sous forme de

$$\tilde{f}(s) = \frac{A_0}{(s - a)^n} + \frac{A_1}{(s - a)^{n-1}} + \dots + \frac{A_{n-1}}{(s - a)} + T(s)$$

où $T(s)$ contient le développement en fractions simples autour des autres pôles. Pour déterminer les coefficients A_i nous avons à nouveau à calculer le comportement de $\tilde{f}(s)$ pour $s \rightarrow a$. Comme $R(s)$ est tout ce qui a de plus régulier autour de a , nous pouvons le développer en série de Taylor autour de ce point :

$$R(s) = R(a) + R'(a)(s - a) + (1/2)R''(a)(s - a)^2 + \dots$$

Ce qui nous donne immédiatement

$$\begin{aligned} A_0 &= R(a) \\ A_1 &= R'(a) \\ &\dots \end{aligned}$$

Exemple : Trouvons l'originale de $\tilde{f}(s) = 1/(s^2 + a^2)^2$. Nous avons

$$\tilde{f}(s) = \frac{A_0}{(s - ia)^2} + \frac{A_1}{s - ia} + \frac{B_0}{(s + ia)^2} + \frac{B_1}{s + ia}$$

Nous pouvons bien sûr tout calculer, mais remarquons simplement que dans l'expression de $\tilde{f}(s)$, le changement de s en $-s$ laisse ce dernier invariant. Pour avoir cette même invariance dans l'expression de $\tilde{f}(s)$ une fois décomposée en fraction simple, nous devons avoir $B_0 = A_0$ et $B_1 = -A_1$. Or, d'après ce qu'on vient de dire, autour de la racine $s = ia$, $R(s) = 1/(s + ia)^2$ et

$$A_0 = \frac{1}{(s + ia)^2} \Big|_{s=ia} = -\frac{1}{4a^2}$$

De même,

$$A_1 = \frac{-2}{(s + ia)^3} \Big|_{s=ia} = \frac{1}{4ia^3}$$

Comme l'originale de $1/(s \mp ia)^2$ est $t \exp(\pm iat)$ et que l'originale de $1/(s \mp ia)$ est $\exp(\pm it)$, en regroupant correctement les termes, on trouve que

$$f(t) = -\frac{1}{2a^2} t \cos(at) + \frac{1}{2a^3} \sin(at).$$

7.4 Comportement asymptotique.

7.4.1 Comportement pour $t \rightarrow +\infty$.

Si nous connaissons la transformée de Laplace d'une fonction $f(t)$, nous pouvons parfois trouver des approximations de cette fonction quand $t \rightarrow \infty$. Par exemple, les fonctions de Bessel $I_n(t)$ sont définies par

$$I_n(t) = \frac{1}{\pi} \int_0^\pi e^{t \cos \theta} \cos(n\theta) d\theta$$

et il n'est pas difficile de démontrer² que la transformée de Laplace de $I_0(t)$ est $\hat{I}_0(s) = 1/\sqrt{s^2 - 1}$. Cette transformée nous permet facilement d'approximer, pour $t \gg 1$, la fonction de Bessel par $\exp(t)/\sqrt{2\pi t}$ (figure 7.1). Voyons voir le comment du pourquoi.

Nous nous sommes peu intéressés jusque là au domaine d'existence de la Transformée de Laplace. Il est évident que pour que la TL ait un sens, il faut que $\int_0^\infty f(t) \exp(-st) dt$ existe. Pour certaines fonctions comme $\exp(-t^2)$, cette condition est toujours réalisée. Pour d'autres, comme $\exp(t^2)$, elle ne l'est jamais. Enfin,

2. en changeant l'ordre d'intégration sur θ et t , cf exercice 8.

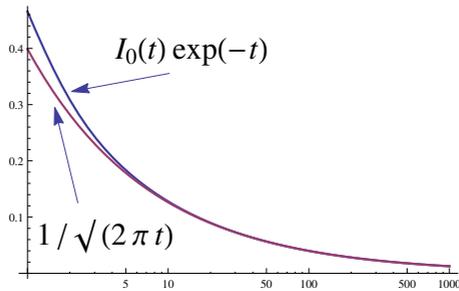


FIGURE 7.1 – Comparaison des la fonction de Bessel $I_0(t)$ et son approximation asymptotique (l'axe x est logarithmique)

pour la plupart de fonctions usuelles³, la condition est réalisée si $Re(s) > s_0$, où s_0 est un réel. Par exemple, pour toutes les fonctions polynomiales ou toute puissance positive de t , $s_0 = 0$. Pour la fonction $\cosh(t)$, $s_0 = 1$.

Souvent, nous nous intéressons surtout au comportement de $f(t)$ pour t grand : nous voulons savoir rapidement si notre particule revient à une position donnée ou si au contraire, elle part à l'infini, et si elle part à l'infini, à quelle vitesse elle le fait. Nous allons voir dans la suite que le comportement de $\tilde{f}(s)$ autour de son pôle le plus à droite s_0 nous renseigne directement sur le comportement asymptotique de l'originale. Sans perte de généralité, nous allons supposer par la suite que $Re(s_0) = 0$, puisque si la TL de la fonction $f(t)$ à un pôle en $s = a$, la fonction $\exp(-at)f(t)$ a un pôle en $s = 0$. Le comportement asymptotique de la fonction $f(t)$ s'en déduit donc immédiatement.

Revenons maintenant à notre fonction $f(t)$. Si $I = \int_0^\infty f(t)dt < +\infty$, c'est que $f(t) \rightarrow 0$ quand $t \rightarrow +\infty$ et nous n'avons pas trop de questions à nous poser pour son comportement asymptotique. Supposons donc que I n'existe pas, mais que la TL de $f(t)$ est bien définie pour $Re(s) > 0$. Nous pouvons toujours écrire $f(t) = g(t) + h(t)$, où $g(t)$ contient le terme dominant de $f(t)$ quand $t \rightarrow \infty$ et $h(t)$ tous les autres. Par exemple, le terme dominant de $1/\sqrt{t} + \exp(-5t) + 1/(1+t^2)$ est $1/\sqrt{t}$. Nous pouvons formellement écrire que $h(t) = o(g(t))$ ⁴. Il est évident que pour $s \rightarrow 0$, la transformée de Laplace est dominée par la TL de $g(t)$, c'est à dire $\tilde{h}(s) = o(\tilde{g}(s))$ quand $s \rightarrow 0$ (exercice : le démontrer). Un simple développement autour du pôle le plus à droite de la TL nous donne donc directement le comportement asymptotique de l'originale.

3. lire "qui ne croient pas plus vite qu'une exponentielle"

4. C'est à dire que $\lim_{t \rightarrow \infty} h(t)/g(t) = 0$. Les notations \mathcal{O} et o sont dues à Edmund Landau, mathématicien du premier tiers du vingtième siècle.

Exemple 1. $\tilde{f}(s) = 1/s(s+a)$ pour $a > 0$ a son pôle le plus à droite à $s = 0$. Autour de ce point, $\tilde{f}(s) = 1/as + \mathcal{O}(1)$. Donc, $f(t) \approx 1/a$ quand $t \rightarrow \infty$ (l'original de $1/s$ est bien sûr 1). Dans cet exemple, et ceux qui suivent, le lecteur est encouragé à calculer l'originale exacte et vérifier le développement asymptotique.

Exemple 2. $\tilde{f}(s) = 1/s(s-a)^2$ pour $a > 0$. Le pôle le plus à droite est en $s = a$. $\tilde{f}(s) \approx (1/a)(s-a)^{-2}$ quand $s \rightarrow a$ et donc $f(t) \approx (t/a) \exp(-at)$ quand $t \rightarrow \infty$. Remarquer que nous aurions pu pousser l'approximation un peu plus loin : $\tilde{f}(s) \approx (1/a)(s-a)^{-2} - (1/a^2)(s-a)^{-1}$ et donc $f(t) \approx (t/a - 1/a^2) \exp(-at)$.

Exemple 3. $\tilde{f}(s) = 1/(s^2 + a^2)^2$. Là, nous avons deux pôles de même partie réelle $s = \pm ia$, et nous devons tenir compte des deux. Nous laissons le soin au lecteur de démontrer que le terme dominant doit être $-t \cos(at)/2a^2$.

Nous avons en faite souvent recours au développement asymptotique parce que nous ne savons pas calculer exactement l'originale. Prenons l'équation $\ddot{x} + \dot{x} = \sqrt{t}$ avec des conditions initiales nulles. C'est l'équation du mouvement d'un corps soumis à un frottement visqueux et à une force qui grandit comme la racine du temps. La solution est facilement trouvée en terme de TL : $\tilde{x}(s) = (\sqrt{\pi}/2)s^{-5/2}(s+1)^{-1}$. Nous ne savons pas calculer⁵ l'originale de cette fonction. Par contre, comme il existe un pôle à zero, le développement asymptotique s'écrit $x(t) \approx (4/3\sqrt{\pi})t^{3/2}$ (Le démontrer. Pouvez vous calculer les deux prochaines corrections à ce développement ?).

7.4.2 Comportement pour $t \rightarrow 0$.

Nous disposons d'un théorème analogue pour trouver le comportement de $f(t)$ autour de $t = 0^+$ si nous disposons de sa transformée de fourier. Il n'est pas difficile de voir que

$$f(0) = \lim_{s \rightarrow \infty} s\hat{f}(s) \quad (7.4)$$

Ceci découle simplement des règles de TL :

$$\text{TL}[f'(t)] = \int_0^\infty e^{-st} f'(t) dt = s\hat{f}(s) - f(0)$$

Or, quand $s \rightarrow \infty$, l'intégrale tend vers zéro, d'où l'égalité (7.4). Nous pouvons aller bien sûr plus loin. Le développement de Taylor de $f(t)$ proche de $t = 0$ s'écrit

$$f(t) = f(0) + f'(0)t + (1/2)f''(0)t^2 + \dots$$

et résulte de la TL inverse du développement asymptotique de $s\hat{f}(s)$ pour $s \rightarrow \infty$. (voir l'exercice 9).

5. Pas avec notre dictionnaire actuel.

7.5 Produit de Convolution.

Le produit de convolution de deux fonctions est donné par

$$h(t) = \int_0^t f(\tau)g(t - \tau)d\tau \quad (7.5)$$

On note cela par $h(t) = (f \star g)(t)$. Il est facile de démontrer, en échangeant l'ordre d'intégration, que

$$\tilde{h}(s) = \tilde{f}(s) \cdot \tilde{g}(s)$$

La solution de beaucoup d'équation différentielle se met naturellement sous la forme (7.5).

Exemple : la méthode de la variation des constantes. Nous voulons résoudre l'équation ordinaire à coefficient constant *avec* second membre

$$\dot{x}(t) + ax(t) = f(t)$$

En prenant la TL, nous trouvons que

$$\tilde{x}(s) = \frac{1}{s+a} \tilde{f}(s) + \frac{x_0}{s+a}$$

Comme l'originale de $1/s+a$ est $\exp(-at)$, en utilisant le résultat sur les produit de convolution, nous trouvons

$$x(t) = e^{-at} \left(x_0 + \int_0^t e^{a\tau} f(\tau) d\tau \right)$$

Ce résultat est connu sous le nom de la méthode de la variation des constantes et se généralise (à l'aide des décompositions en fraction simple) aux équations de degrés quelconques.

7.6 Aperçu des équations intégrales.

Il existe toute une classe d'équation intégrale (qu'on appelle de Voltera) qui s'écrivent sous la forme :

$$f(t) = \int_0^t f(\tau)K(\tau, t)d\tau + \lambda$$

Dans le cas où le noyau K est symétrique, c'est à dire qu'il s'écrit sous la forme $K(t - \tau)$, ces équations admettent une solution simple en terme de transformées de Laplace. En prenant la TL des deux cotés, on trouve :

$$\tilde{f}(s) = \tilde{f}(s)\tilde{K}(s) + \frac{\lambda}{s}$$

c'est à dire que $\tilde{f}(s) = \lambda/s(1 - \tilde{K}(s))$. C'est ensuite un exercice de trouver l'originale ou en tout cas son développement asymptotique.

7.7 Aperçu des systèmes de contrôle asservis (feedback systems).

Quand on conduit une voiture et que l'on tourne le volant ou que l'on appuie sur la pédale du frein, on n'exerce pas directement une action sur les roues, mais on actionne des circuits hydrauliques qui s'en charge. Ces circuits sont munis d'automatisme qui règle la pression sur les roues exactement comme demandé, quelque soit les conditions extérieures. Pour pouvoir effectuer cela, il faut qu'ils soit munis des mécanismes correcteurs qui constement comparent la direction ou la pression des roues actuelles à la consigne demandée et réduisent l'erreur. Si l'on regarde autour de nous, des objets les plus simples comme un réfrigérateur qui maintient sa température quand on ouvre ou ferme sa porte aux objets les plus complexes, comme l'ABS ou le pilotage d'un avion, nous sommes entouré d'automatisme. En cela bien sûr nous ne sommes qu'entraîné d'imiter le monde vivant qui a implanté ces mécanismes à tous les niveaux, de la reproduction de l'ADN aux mouvements d'une bactérie ou à la marche d'un bipède.

7.8 La physique statistique.

En physique statistique, la fonction de partition Z est une sorte de moyenne (pondérée par $\beta = 1/KT$) des énergies que peut atteindre un système. Si l'indice i dénombre les états possibles du système, chacun avec l'énergie E_i , alors

$$e^{-\beta F} = Z(\beta) = \sum_i e^{-\beta E_i}$$

La quantité F est appelé l'énergie libre du système.

Il arrive souvent que beaucoup d'état ont la même énergie et dans ce cas, ont peut les regrouper dans la somme :

$$Z(\beta) = \sum_E e^{-\beta E} n(E)$$

où cette fois, nous sommions sur les énergies disponibles au système; $n(E)$ désigne le nombre d'états ayant l'énergie E . Si la différence entre les niveaux d'énergie est faible par rapport à notre mesure, nous pouvons réécrire la somme ci-dessus sous forme d'une intégrale

$$Z(\beta) = \int_0^\infty e^{-\beta E} f(E) dE \quad (7.6)$$

où $f(E)dE$ est le nombre d'état avec une énergie entre E et $E + dE$; toutes les énergies sont mesurées par rapport à l'énergie minimum du système E_0 que nous choisissons comme référence : $E_0 = 0$.

Ce que nous voyons là est très simple : la fonction de partition est la transformée de Laplace de la densité d'énergie.

Exemple : l'oscillateur harmonique. Soit une particule dans un champ quadratique, son énergie étant fonction de sa distance au centre : $E(x) = kx^2$. x ici est la variable qui dénombre les états. Le nombre d'état entre E et $E + dE$ est $1/\sqrt{kE}$. En nous reportant à la table des T.L., nous trouvons la fonction de partition

$$Z(\beta) = \sqrt{\frac{\pi}{k}} \beta^{-1/2}$$

Problème : Transition de phases. En utilisant la définition (7.6), démontrez que la fonction $Z(\beta)$ est forcément continue.

Par définition, une transition de phase (comme l'eau en glace) est une discontinuité de la fonction de partition (ou une de ses dérivées). Vous venez de démontrer que les transitions de phases ne peuvent pas exister. Où est l'erreur ? Ceci était un problème majeur de la physique statistique jusque dans les années 1920 et l'invention du modèle d'Ising par le scientifique du même nom. Ce modèle n'a reçu une solution qu'en 1944 par Onsanger. Les années 1970 ont vu apparaître les théories mathématiquement "sales" (dites groupes de renormalisation) pour traiter les transitions de phases de second ordre. Nous ne disposons à ce jour pas de théories mathématiques générales satisfaisantes pour les transitions de phases.

7.9 TL inverse.

Pour pouvoir effectuer les TL inverse, il faut connaître un minimum de la théorie d'intégration dans le plan complexe. Pour les lecteurs qui en sont familier, mentionnons la procédure qui est juste une adaptation des TF. Considérons la fonction $f(t)$ telle que $f(t < 0) = 0$. Nous pouvons écrire la fonction $e^{-ct}f(t)$ comme la TF inverse de sa TF :

$$e^{-ct}f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\int_0^{\infty} e^{-ct} f(t) e^{-i\omega t} dt \right) e^{i\omega t} d\omega$$

La borne inférieure de la deuxième intégrale commence à zéro puisque la fonction est nulle pour $t < 0$. (i) En multipliant les deux côtés par e^{ct} ; (ii) en posant $s = c + i\omega$; (iii) en prenant soin dans la deuxième intégrale du changement de

variable $d\omega = ds/i$; (iv) et enfin en reconnaissant une TL classique dans l'intégrale intérieure, nous aboutissons à

$$f(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{c-i\infty}^{c+i\infty} \hat{f}(s)e^{st} ds$$

l'intervalle $]c - i\infty, c + i\infty[$ désigne une droite parallèle à l'axe imaginaire et de coordonnée réelle c dans le plan complexe. Il faut choisir $c > \text{Re}(s_0)$, où s_0 est le pôle le plus à droite de la fonction $\hat{f}(s_0)$. Nous déferons une discussion plus en détail de cette procédure jusqu'au chapitre sur les fonctions complexes.

7.10 Exercices.

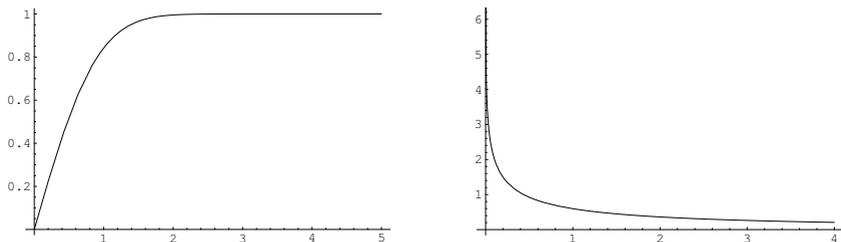
1. Trouver la TL des fonctions suivantes : $\sin(at)$; $\cos(at)$; $\sinh(at)$; $\cosh(at)$;
2. Trouver, par la méthode de votre choix, l'original de $a^2/(s^2 + a^2)^2$. Help : Remarquez que vous pouvez écrire cette fonction comme $(s^2 + a^2)/(s^2 + a^2)^2 - s^2/(s^2 + a^2)^2$, et que le dernier terme vaut $(1/2)s(-d/ds)(1/(s^2 + a^2))$. Il suffit ensuite d'utiliser les règles de manipulation des TL pour remonter à l'originale.
3. Démontrez que $\text{TL}[t^k] = k!/s^{k+1}$.
4. Trouver la TL du delta de Dirac.
5. La TL de la fonction escalier $\sum_{n=0}^{\infty} H(t - n)$ est $1/s(1 - e^{-s})$.
6. La TL d'une fonction a -périodique $f(t)$ ($f(t + a) = f(t)$) est $\hat{f}(s)/(1 - e^{-as})$, où $\hat{f}(s) = \int_0^a f(t) \exp(-st) dt$.
7. Représentez graphiquement, et trouvez la TL des fonctions suivantes : $(t - a)H(t - a)$; $H(t) - H(t - a)$; $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n H(t - na)$; $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n (t - na)H(t - na)$
8. Les fonctions de Bessel jouent un rôle très important en physique mathématique. Elles jouent un rôle important pour l'équation de Laplace en coordonnées cylindriques, analogue à celui des fonctions circulaires à une dimension. L'une d'elle est définie par

$$I_0(z) = (1/2\pi) \int_0^{2\pi} e^{z \cos \theta} d\theta$$

Démontrer que sa T.L. est

$$\tilde{I}_0(s) = \frac{1}{\sqrt{s^2 - 1}}$$

Démontrez que $I_0(t) \approx (1/\sqrt{2\pi})\sqrt{t} \exp(t)$ quand $t \rightarrow +\infty$. Help : Pour Calculer des $\int R(\cos \theta, \sin \theta) d\theta$, on a intérêt à effectuer le changement de variable $u = \tan(\theta/2)$

FIGURE 7.2 – Les fonctions $\operatorname{erf}(t)$ et $\exp(t)\Gamma(0, t)$

9. Les fonctions de Bessel $I_n(t)$ obéissent à l'équation différentielle

$$t^2 u''(t) + tu'(t) - (t^2 + n^2)u(t) = 0$$

Démontrer alors que la TL de la fonction $u(t)$ obéit à l'équation

$$(s^2 - 1)\hat{u}''(s) + 3s\hat{u}'(s) + (1 - n^2)\hat{u}(s) = 0$$

Résoudre cette équation pour $n = 1$ (l'équation se ramène alors à une équation de premier ordre) et démontrer que sa solution est de la forme

$$\hat{u}(s) = C_0 + C_1/\sqrt{s^2 - 1}$$

Sachant que $I_1(0) = 0$, $I_1'(0) = 1/2$ et en utilisant le comportement asymptotique de $s\hat{u}(s)$, démontrer que $C_1 = -C_0 = 1$. Sachant que $I_0'(t) = I_1(t)$, déduire également la TL de la fonction $I_0(t)$. Enfin, en utilisant la relation de récurrence

$$2I_n'(t) = I_{n-1}(t) + I_{n+1}(t)$$

Obtenez la forme générale des TL des fonction de Bessel I .

10. La fonction d'erreur est définie par $\operatorname{erf}(z) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^z e^{-u^2} du$ (voir figure 7.2). Elle joue un rôle fondamentale en probabilité. Démontrer que la TL de $\exp(-t^2)$ est $(\sqrt{\pi}/2) \exp(s^2/4)(1 - \operatorname{erf}(s/2))$. En déduire également la TL de la fonction $\operatorname{erf}(t)$.
11. La fonction Gamma d'Euler est définie par $\Gamma(\alpha) = \int_0^\infty t^{\alpha-1} \exp(-t) dt$. Il n'est pas difficile de démontrer que $\Gamma(\alpha+1) = \alpha\Gamma(\alpha)$ (le faire) et donc que cette fonction est la généralisation de la fonction factorielle $n! = \Gamma(n+1)$. La fonction d'Euler incomplète est définie par $\Gamma(\alpha, z) = \int_z^\infty t^{\alpha-1} \exp(-t) dt$ (voir figure 7.2). Son développement asymptotique est donné (pour $z \rightarrow \infty$) par $z^{\alpha-1} \exp(-z)$. Tout ça pour vous demander de démontrer que $\operatorname{TL}[1/(1+t)] = \exp(s)\Gamma(0, s)$. Généraliser se résultat aux puissance négative de $(1+t)$.

12. Trouver le comportement asymptotique de l'originale de la fonction $1/(s^2 + a^2)^2$. Attention : les deux pôles sont imaginaires pures et contribuent également.
13. La fonction de Bessel J d'ordre 0 est définie par $J_0(z) = I_0(iz)$, et sa TL est $(s^2 + 1)^{-1/2}$ (Pouvez vous le démontrer ?). Démontrer que son comportement asymptotique est donnée par $J_0(z) \approx \sqrt{2/\pi z} \cos(z - \pi/4)$.
14. Résoudre $\ddot{x} + \omega^2 x = b \sin(\omega t)$ avec des conditions initiales $x(0) = x_0$ et $\dot{x}(0) = v_0$. Notez que c'est l'équation d'un oscillateur harmonique à la résonance.
15. Résoudre $x^{(3)} + 3\ddot{x} + 3\dot{x} + x = 1$ avec les conditions initiales nulles.
16. Résoudre $x^{(4)} + 2\ddot{x} + x = \sin t$ avec les conditions initiales nulles.
17. Le mouvement d'une particule dans un champs magnétique peut être ramené à la résolution du système suivant :

$$\dot{x} = \alpha y ; \dot{y} = -\alpha x$$

où x, y sont les composantes du vecteur vitesse et α une constante proportionnelle au champs magnétique et à la charge de la particule. Les conditions initiales sont à $t = 0$, $x = x_0; y = y_0$. Résoudre ce système à l'aide des transformées de Laplace.

18. Résoudre

$$\begin{aligned} \ddot{x} - x + y + z &= 0 \\ x + \ddot{y} - y + z &= 0 \\ x + y + \ddot{z} - z &= 0 \end{aligned}$$

avec les conditions initiales $x(0) = 1$ et $y(0) = z(0) = \dot{y}(0) = \dot{z}(0) = 0$.

Sol. : $x(t) = (2/3) \cosh(t\sqrt{2}) + (1/3) \cos t$; $y(t) = z(t) = -(1/3) \cosh(t\sqrt{2}) + (1/3) \cos t$.

19. Donner la solution générale, sous forme de produit de convolution, de l'équation

$$y'' + 2ay + b = f(t)$$

avec les conditions initiales $y(0) = y_0$; $y'(0) = v_0$. Considérer les deux cas où $a^2 - b \neq 0$ et $a^2 - b = 0$.

Problème : la propagation des ondes.

Nous nous intéressons à nouveau à la résolution de l'équation des cordes vibrantes. Nous l'avons déjà rencontré dans le chapitre sur les distributions, et nous le verrons encore dans la section consacrée aux fonctions de Green. Nous allons ici utiliser les TL pour résoudre ces équations, *avec des conditions initiales données*.

Nous avons vu que les TL sont très bons quand il s'agit d'avoir un début des temps.

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0 \quad (7.7)$$

$$u(x, 0) = f(x) \quad (7.8)$$

$$\partial_t u(x, 0) = g(x) \quad (7.9)$$

Nous savons sa solution est donnée par

$$u(x, t) = f(x - ct) + f(x + ct) + \frac{1}{2c} \int_{x-ct}^{x+ct} g(\xi) d\xi \quad (7.10)$$

Nous allons établir la même chose, mais en utilisant de façon combiné les TF et les TL, ces derniers ayant l'avantage de gérer automatiquement les conditions initiales. Le schéma de la résolution que nous allons mener est la suivante :

$u(x, t) \xrightarrow{\text{TL}} \hat{u}(x, s) \xrightarrow{\text{TF}} \tilde{\hat{u}}(q, s) \xrightarrow{\text{TL}^{-1}} \tilde{u}(q, t) \xrightarrow{\text{TF}^{-1}} u(x, t)$. Noter que $t \in [0, +\infty[$, donc nous allons effectuer des TL par rapport à cette variable. Par contre, $x \in]-\infty, +\infty[$, donc nous allons procéder à des TF pour cette dernière.

1. En prenant la TL de l'équation (7.7) par rapport à la variable t , démontrer que

$$-c^2 \frac{d^2 \hat{u}(x, s)}{dx^2} + s^2 \hat{u}(x, s) = s f(x) + g(x).$$

2. En prenant la TF de cette dernière, démontrer que

$$\tilde{\hat{u}}(q, s) = \frac{s}{c^2 q^2 + s^2} \tilde{f}(q) + \frac{1}{c^2 q^2 + s^2} \tilde{g}(q)$$

où \tilde{f} et \tilde{g} sont les TF des fonctions f et g .

3. En prenant la TL inverse, démontrer qu'on obtient

$$\tilde{u}(q, t) = \tilde{f}(q) \cos(ctq) + \frac{\sin(ctq)}{cq} \tilde{g}(q) \quad (7.11)$$

4. Résultat intermédiaire. Démontrer que si la TF de $g(x)$ et $\tilde{g}(q)$, alors

$$\int_{x-a}^{x+a} g(\xi) d\xi \xrightarrow{\text{TF}} \frac{2 \sin(aq)}{q} \tilde{g}(q)$$

5. En utilisant le résultat intermédiaire ci-dessus, et les règles de translations pour les TF, prendre la TF inverse de (7.11) pour obtenir l'équation dans l'espace direct.

Problème : le théorème H.

Introduction. Nous souhaitons déterminer la fonction $c(x, t)$ obéissant à l'équation

$$\int_{p=0}^1 \int_{x_1=0}^{\infty} \int_{x_2=0}^{\infty} c(x_1)c(x_2)\delta(p(x_1+x_2)-x) dx_2 dx_1 dp - c(x) = 0 \quad (7.12)$$

δ désigne bien-sûr la distribution δ de Dirac. Cette équation est à la base du théorème H établi par Boltzmann vers 1870 et forme le cœur de la théorie cinétique des gaz et de la physique statistique. Nous allons voir ici qu'aussi intimidant qu'elle paraisse a priori, cette équation se traite en fait facilement par les outils que nous avons vus dans notre cours. Du point de vue de la physique, la variable x dénote l'énergie cinétique; $c(x)$ est le nombre de molécules ayant l'énergie x ; p désigne le taux de distribution d'énergie après le choc entre deux particules. Comme les molécules ont une énergie cinétique positive,

$$c(x) = 0 \quad \text{si } x < 0 \quad (7.13)$$

1. Nous pouvons effectuer l'intégrale triple ci-dessus dans l'ordre que nous voulons. Nous commencerons par intégrer sur x_2 . Démontrer alors que l'intégrale triple se transforme en une intégrale double

$$\int_{p=0}^1 (1/p) \int_{x_1=0}^{\infty} c(x_1)c(x/p-x_1) dx_1 dp \quad (7.14)$$

En utilisant la condition (7.13), montrer que l'intégrale double ci-dessus se ramène à

$$\int_{p=0}^1 (1/p) \int_{x_1=0}^{x/p} c(x_1)c(x/p-x_1) dx_1 dp$$

L'intégrale sur x_1 commence à prendre la tête d'un produit de convolution, nous avons intérêt à passer en TL.

2. Concentrons nous sur l'intégrale sur x_1 :

$$I_1(x) = \int_{x_1=0}^{x/p} c(x_1)c(x/p-x_1) dx_1$$

et passons en Transformé de Laplace $x \xrightarrow{\text{TL}} \beta$, $c(x) \xrightarrow{\text{TL}} \hat{c}(\beta)$, $I_1(x) \xrightarrow{\text{TL}} \hat{I}_1(\beta)$. Nous savons, d'après la règle des dilatation en TL, que $\text{TL}[f(x/p)] = p\hat{f}(\beta p)$. En utilisant cette relation, et le résultat sur les produits de convolution, démontrer que

$$\hat{I}_1(\beta) = p\hat{c}(\beta p)^2$$

Et donc que l'équation du bilan (7.12) se met sous la forme

$$\int_{p=0}^1 \hat{c}(\beta p)^2 dp - \hat{c}(\beta) = 0$$

Effectuez un dernier changement de variable évident pour mettre le résultat sous la forme de

$$\frac{1}{\beta} \int_0^\beta \hat{c}(u)^2 du - \hat{c}(\beta) = 0 \quad (7.15)$$

3. Vérifier que la fonction

$$\hat{c}(\beta) = \frac{A}{\beta + A}$$

où A est une constante est solution de l'équation (7.15) ci-dessus. [Pour trouver cette solution, il suffit de remarquer que l'équation (7.15) peut se transformer en une équation différentielle de Riccati en dérivant une fois].

4. Soit $T = \int_0^\infty xc(x)dx$; T représente l'énergie totale du gaz. Démontrer que

$$T = - \left. \frac{\partial \hat{c}(\beta)}{\partial \beta} \right|_{\beta=0}$$

En déduire que $A = 1/T$. En inversant la TL, déduire que la distribution des énergies dans le système à l'état stationnaire est

$$c(x) = \frac{1}{T} e^{-x/T}$$

On prétend que cette formule est gravée sur la tombe de Boltzmann.

Problème : le modèle de Glauber.

Les transitions de phase paraissent hors de portée de la physique statistique jusqu'à ce que Ising propose son modèle de magnétisme dans les années 1920. Il existe de nombreuses façons de résoudre ce modèle à une dimension où paradoxalement, il n'existe pas de transition de phase. Plus exactement, la transition de magnétisation arrive seulement quand la température est abaissée à zéro degrés

Kelvin. En 1963, Glauber a proposé un modèle cinétique équivalent au modèle d'Ising à une dimension.

Considérons une chaîne de dipôle magnétique, ou spin. Nous supposons que les spins ne peuvent prendre que deux valeurs, ± 1 , correspondant aux dipôles pointant vers le "haut" ou vers le "bas". Quand une majorité de spin pointe dans une direction, le matériaux devient magnétique. Chaque spin n'interagit qu'avec ses deux plus proches voisins, et tente d s'aligner sur eux. Plus exactement, il a une certaine probabilité de s'aligner sur ces voisins ... Plus tard. aboutir au résultat (7.10)

8 Les fonctions de Green.

8.1 Entrée en matière

(insister sur le fait que les CI changent la tête de Green. Surtout, faire une figure qui serait parlant.). Les fonctions de Green constituent une méthode assez général de résolution d'équations différentielles, ou de transformation d'équations différentielles en équations intégrales. Elles sont extrêmement utilisées en mécanique quantique, où on les appelle des propagateurs, et en théorie des processus stochastiques. Nous n'aborderons ce sujet que très légèrement ici, juste pour rappeler les grands principes de la méthode.

Supposons que nous voulons résoudre l'équation différentielle

$$a \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + cx = f(t) \quad (8.1)$$

avec des conditions initiales données $x(0) = x_0$ et $x'(0) = \tilde{x}_0$. Ceci est par exemple l'équation du mouvement d'une particule soumise à une force $f(t)$. a et b peuvent être fonction du temps. Pour résoudre cette équation différentielle, il nous faut trouver la solution de l'équation homogène, et lui ajouter une solution particulière. Nous cherchons justement une solution particulière.

Supposons que nous savons calculer la réponse de la particule à une force impulsionnelle (genre δ de Dirac) appliquée au temps t' . Saurions nous calculer la réponse de la particule à une force générale $f(t)$? La réponse est oui : la force $f(t)$ peut être vue comme une superposition d'impulsion appliquée à différents temps. Il suffit donc de superposer les réponses aux divers impulsions pour obtenir la réponse à la force $f(t)$. Plus exactement, on peut écrire

$$f(t) = \int_0^\infty f(t') \delta(t - t') dt' \quad (8.2)$$

ce qui veut dire que la force $f(t)$ est la superposition d'impulsions appliquées au temps t' , avec le poids $f(t')$. Revenons à notre équation différentielle, et appelons $G_{t'}(t)$ la réponse à l'impulsion appliquée au temps t' . Comme mettre les indices est un peu lourd comme notation, nous noterons cette fonction plutôt $G(t, t')$. De par sa définition, elle doit satisfaire à

$$a \frac{d^2 G(t, t')}{dt^2} + b \frac{dG(t, t')}{dt} + cG(t, t') = \delta(t - t')$$

Notez que toutes les dérivations sont faites par rapport à t . Multiplions les deux côtés de l'équation par $f(t')$. Comme $f(t')$ ne dépend pas de t , on peut la rentrer à l'intérieur de l'opérateur différentiel, et écrire :

$$a \frac{d^2[f(t')G(t, t')]}{dt^2} + b \frac{d[f(t')G(t, t')]}{dt} + cf(t')G(t, t') = \delta(t - t')f(t')$$

Intégrons maintenant les deux cotés par rapport à t' . Comme la dérivation est par rapport à t , nous pouvons, jetant par dessus bord la décence et l'exigence à priori de la convergence uniforme, échanger la dérivation et l'intégration.

$$a \frac{d^2}{dt^2} \int_0^\infty f(t')G(t, t')dt' + b \frac{d}{dt} \int_0^\infty f(t')G(t, t')dt' + c \int_0^\infty f(t')G(t, t')dt' = \int_0^\infty \delta(t - t')f(t')dt' \quad (8.3)$$

Nous remarquons, d'après (8.2), que la droite de l'équation ci-dessus est juste $f(t)$. Appelons

$$y(t) = \int_0^\infty f(t')G(t, t')dt' \quad (8.4)$$

et nous voyons donc, d'après (8.3), que $y(t)$ est solution de l'équation (8.1)! Remarquez l'élégance, nous devons calculer une seule fois la fonction de green pour une équation différentielle. Ensuite, quelque soit le membre de droite, la solution s'obtient par une simple intégration. La solution générale de l'équation différentielle s'écrit maintenant

$$x(t) = C_1x_1(t) + C_2x_2(t) + y(t)$$

où C_1 et C_2 sont choisis pour satisfaire les conditions initiales. Nous avons occulté pas mal de point important. Voyons quelques exemple.

$$dx/dt + \alpha x = f(t)$$

La fonction de green est la solution de

$$dG(t, t')/dt + \alpha G(t, t') = \delta(t - t')$$

Prenons la TF des deux côtés de l'équation (par rapport à t bien sûr)

$$\tilde{G}(\omega, t') = \frac{\exp(-i\omega t')}{i\omega + \alpha}$$

$H(t)$ étant la fonction de Heaviside, nulle pour $t < 0$ et 1 pour $t > 0$, comme vous vous souvenez, la TF de $H(t) \exp(-\alpha t)$ est justement $1/(i\omega + \alpha)$. Donc,

$$G(t, t') = H(t - t') \exp(-\alpha(t - t'))$$

Comme vous le remarquez, $G(t, t') = 0$ si $t' > t$. Cela est normal, puisque $G(t, t')$ est la réponse, au temps t , à une impulsion au temps t' . Si t' est *plus tard* que t , la réponse est nulle. Prenons maintenant plusieurs formes de f .

1. $f(t) = H(t)t$. Alors,

$$\begin{aligned} y(t) &= \int_0^\infty H(t')t'H(t-t')\exp(-\alpha(t-t'))dt' \\ &= \int_0^\infty t'H(t-t')\exp(-\alpha(t-t'))dt' \\ &= \int_0^t t'\exp(-\alpha(t-t'))dt \\ &= (1/\alpha^2)(\exp(-\alpha t) - 1) + (1/\alpha)t \end{aligned}$$

2. $f(t) = H(t)\sin\beta t$. Alors, en suivant les mêmes étapes,

$$\begin{aligned} y(t) &= \int_0^t \sin(\beta t')\exp(-\alpha(t-t'))dt \\ &= \frac{1}{\alpha^2 + \beta^2} [\beta e^{-\alpha t} + \beta \cos(\beta t) + \alpha \sin(\beta t)] \end{aligned}$$

Vous voyez ici comment on résout une fois l'équation différentielle pour la fonction de Green, et qu' ensuite, il suffit d'appliquer une intégration pour trouver la solution générale.

En langage opératoire, on écrirai une équation différentielle comme

$$L[x] = f$$

où L est un opérateur différentiel (dans l'exemple ci-dessus $d/dt + \alpha$), c'est à dire qui transforme une fonction en une autre fonction. La solution de cette équation s'écrira

$$x = L^{-1}[f]$$

Trouver la fonction de Green revient à trouver l'opérateur L^{-1} et ce n'est pas un hasard donc qu'il comporte une intégration. Si on s'est donné une base, on peut représenter L par une matrice (infinie) et trouver la fonction de Green revient à inverser cette matrice.

Nous n'avons pas fini avec les fonctions de Green. Supposons que notre équation est un peu plus compliquée :

$$a \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + cx = f(t, x)$$

Le membre de droite comporte explicitement un terme *avec* x , comme par exemple $t.x^{1/2}$ ce qui rend la résolution de l'équation nettement plus ardue par les techniques classique. Mais cela ne change rien pour les fonctions de green. La solution s'écrira toujours

$$x(t) = C_1x_1(t) + C_2x_2(t) + \int_0^\infty f(t', x)G(t, t')dt' \quad (8.5)$$

Nous avons transformé une équation différentielle en une équation intégrale. A priori, nous n'avons pas gagné grand chose, ces dernières étant plus compliquées à résoudre que les premières. Mais souvent, et surtout en mécanique quantique, la forme (8.5) se traite bien par la technique des perturbations (objet du prochain chapitre), et c'est un grand avantage que de pouvoir en disposer. Nous en verrons des exemples plus bas.

8.2 Le potentiel électrostatique.

Nous avons peut être présenté les fonctions de Green comme quelque chose de compliqué, mais le lecteur peut remarquer qu'il utilise les fonctions de green depuis qu'il a appris l'électrostatique. Si l'on se rappelle, le potentiel électrostatique $\phi(\mathbf{r})$ créé par une charge *ponctuelle* unité en \mathbf{r}' est

$$G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \quad (8.6)$$

Si maintenant nous avons une distribution de charge $\rho(\mathbf{r}')$ dans l'espace, le potentiel crée par elle au point \mathbf{r} vaut

$$\phi(\mathbf{r}) = \int G(\mathbf{r}, \mathbf{r}')\rho(\mathbf{r}')d\mathbf{r}' \quad (8.7)$$

Nous utilisons cette formule depuis la première année du DEUG. Nous savons par ailleurs que le potentiel obéit à l'équation de Poisson

$$-\Delta\phi = \rho/\epsilon_0 \quad (8.8)$$

Nous oublierons dorénavant le facteur ϵ_0 pour alléger les notations.. Il n'est pas difficile, vue les équations (8.6-8.8) de suspecter que $G(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$ est la fonction de Green de l'équation de Poisson, c'est à dire qu'elle obéit à

$$-\Delta G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \quad (8.9)$$

Démontrons ce résultat. Jusque là, nous n'avions manipuler que des TF et des distributions à une dimension. Leurs généralisation à trois dimension n'est pas

vraiment compliqué. Par exemple, la TF est définie par

$$\tilde{f}(\mathbf{q}) = \int f(\mathbf{r}) \exp(-i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}) d\mathbf{r}$$

où \mathbf{q} et \mathbf{r} sont des vecteurs à trois dimension et $d\mathbf{r}$ désigne le volume infinitésimal $dx dy dz$. En général, les vecteurs sont notés par des caractères gras droits, et leur norme par le même symbole mais non gras et en italique. Par exemple, $q = |\mathbf{q}|$. Les opérations sur les TF se généralise également assez facilement. Prenons la TF des deux cotés de (8.9) par rapport à \mathbf{r} :

$$\tilde{G}(\mathbf{q}, \mathbf{r}') = \frac{e^{-i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}'}}{q^2} \quad (8.10)$$

puisque le numérateur est la TF de la fonction δ translaté de \mathbf{r}' , et que la TF du laplacien d'une fonction est $-q^2$ fois la TF de la fonction (pouvez vous démontrez ce résultat ?). Il nous faut maintenant inverser la TF pour retrouver la fonction de Green :

$$\tilde{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{(2\pi)^3} \int \frac{e^{i\mathbf{q}(\mathbf{r}-\mathbf{r}')}}{q^2} d\mathbf{q} \quad (8.11)$$

Pour effectuer l'intégration, passons aux coordonnées sphériques, où nous prenons l'axe q_z parallèle à $(\mathbf{r} - \mathbf{r}')$. Dans ce cas, $\mathbf{q}(\mathbf{r} - \mathbf{r}') = q|\mathbf{r} - \mathbf{r}'| \cos \theta$ et $d\mathbf{q} = q^2 \sin \theta dq d\theta d\phi$. L'intégrale (8.11) s'écrit alors

$$\tilde{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{(2\pi)^3} \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^\pi d\theta \int_0^\infty dq \sin \theta \cdot e^{iq|\mathbf{r}-\mathbf{r}'| \cos \theta}$$

Une première intégration sur ϕ ne mange pas de pain et nous sort un facteur 2π . Ensuite, en posant $u = \cos \theta$, le reste s'écrit

$$\tilde{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dq \int_{-1}^{+1} e^{iq|\mathbf{r}-\mathbf{r}'|u} du$$

et en intégrant sur u , nous trouvons

$$\tilde{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{2\pi^2} \int_0^\infty \frac{\sin q|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}{q|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dq$$

Un changement de variable évident nous donne

$$\tilde{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{2\pi^2} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \int_0^\infty \frac{\sin q}{q} dq$$

Nous avons donc bien mis en évidence la dépendance en $1/|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|$. L'intégrale maintenant n'est qu'une constante que nous pourrions calculer à l'aide de la théorie des fonctions analytique et vaut $\pi/2$. Ce qui nous donne exactement l'expression (8.6).

problème. Il n'est pas difficile de généraliser la technique ci-dessus et trouver la fonction de Green de l'opérateur $\Delta - \lambda^2$, où λ est un réel. En langage claire, résolvez

$$\Delta G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') - \lambda^2 G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \delta(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$

Ceci est extrêmement utilisé en mécanique quantique. Le lecteur y reconnaîtra peut être un semblant d'équation au valeur propre.

8.3 La propagation des ondes

Avant d'attaquer le problème de la fonction de Green de la corde vibrante, nous avons besoin de quelques résultats intermédiaire. Quelle est par exemple la TF de la fonction $f(t) = H(t) \sin(\omega_0 t)$? Cette question n'a pas de sens à priori, puisque la fonction \sin n'est pas sommable (et ne tend surement pas vers zero quand $t \rightarrow \infty$). Mais nous pouvons calculer la TF de $H(t) \exp(-\nu t) \sin(\omega_0 t)$ et une fois la TF calculée, faire $\nu \rightarrow 0$. Cela nous donnera, et on laisse au lecteur le soin de le démontrer, que

$$\tilde{f}(\omega) = \frac{\omega_0}{-\omega^2 + \omega_0^2}$$

Quelle est maintenant la réponse d'un oscillateur (initialement au repos) à une force impulsionnelle? Nous devons résoudre

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + \omega_0^2 y = f_0 \delta(t) \tag{8.12}$$

En faisant un aller-retour dans l'espace de Fourier, nous voyons que la solution est

$$y(t) = H(t) \frac{f_0}{\omega_0} \sin(\omega_0 t)$$

Nous somme maintenant bien outillé pour calculer la réponse d'une corde vibrante (initialement au repos) à une force impulsionnelle. Nous notons $u(x, t)$ la hauteur de la corde à l'abscisse x et au temps t :

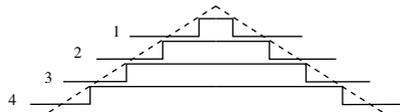
$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = f_0 \delta(x) \delta(t)$$

En prenant la TF par rapport à la variable x , nous trouvons pour $\tilde{u}(q, t)$

$$\frac{\partial^2 \tilde{u}}{\partial t^2} + c^2 q^2 \tilde{u} = f_0 \delta(t)$$

Mais cela est justement l'équation (8.12) que l'on vient de résoudre, et nous avons donc

$$\tilde{u}(q, t) = f_0 H(t) \frac{\sin(ct q)}{cq}$$

FIGURE 8.1 – La solution $u(x, t)$ en fonction de x pour les temps $t_0, 2t_0, \dots$

Il nous reste maintenant à inverser la TF, ce qui est facile si on se souvient de la TF de la fonction Porte $\Pi(x/a)$ rencontrée au chapitre 3 :

$$u(x, t) = \frac{f_0}{c} H(t) \Pi\left(\frac{x}{ct}\right)$$

(Exercice : Est-ce tout cela dimensionnellement correct ?) Cette solution est représentée sur la figure 8.1 .

Il est évident que si au lieu d'appliquer la force f_0 en $x = 0$ nous avons appliqué la force $f_{x'}$ en $x = x'$, la solution, qui est la fonction de Green de la propagation, s'écrit

$$G(x, t; x', 0) = \frac{f_{x'}}{c} H(t) \Pi\left(\frac{x - x'}{ct}\right)$$

Si la corde était initialement au repos et on y appliquait la force distribuée $f(x)\delta(x)$, la déformation de la corde est donnée par

$$\begin{aligned} u(x, t) &= c^{-1} H(t) \int_{-\infty}^{+\infty} f(x') \Pi\left(\frac{x - x'}{ct}\right) dx' \\ &= c^{-1} H(t) \int_{x-ct}^{x+ct} f(x') dx' \end{aligned}$$

L'influence d'un événement en x' (à l'instant $t = 0$) ne peut être ressenti en x à l'instant t que si cet événement était à l'intérieur du cône d'influence de ce dernier, c'est à dire que si $x - ct < x' < x + ct$. En terme moins mystique, une perturbation se propage à vitesse c .

8.4 Propagateur pour l'équation de Shrodinger.

8.5 Disposer d'une base propre.

9 Les opérateurs linéaires.

9.1 Introduction

Une des tâches que l'on rencontre régulièrement en physique est de résoudre des équations différentielles linéaires. De façon générale, nous pouvons représenter ces équations par $\mathcal{L}y = q$, où y est la fonction inconnue à rechercher, q une fonction connue, et \mathcal{L} un opérateur différentiel. Par exemple, l'équation de la chaleur peut s'écrire $\mathcal{L}u = q(x, t)$, où $\mathcal{L} = \left(\partial_t - \mathcal{D}\partial_x^2\right)$ et $q(x, t)$ est le terme de source. A priori, la recherche des solutions est du domaine de l'analyse. Nous allons voir cependant que nous pouvons ramener la solution de ces équations dans le domaine de l'algèbre matricielle des systèmes à n équations et n inconnus¹ du genre $AX = B$. Le très grand avantage est que pour faire de l'algèbre, nous n'avons, en gros, que besoin d'addition et de multiplication². Les transformées de Fourier et de Laplace que nous avons rencontrés dans ce cours étaient des exemples particuliers d'outils qui nous permettaient de ramener l'analyse à l'algèbre, bien adaptées à une certaine classe d'équations. Nous allons généraliser cette approche et voir toute la puissance de feu que cela nous procure.

Depuis le début de ce cours, nous insistons fortement sur le concept de vecteur. Au premier chapitre, nous avons vu que dans un espace vectoriel, nous pouvons définir des bases : cela nous permet de manipuler les vecteurs à l'aide de colonnes (ou de lignes) de nombres. Nous avons également vu que si nous disposons d'un produit scalaire, cela facilite grandement la tâche de trouver les coefficients d'un vecteur dans une base orthogonale.

Un vecteur peut être un objet aussi simple qu'un vecteur usuel du plan euclidien, ou un objet beaucoup plus complexe tel qu'une fonction. Prenons le cas d'une fonction f . Une fonction est une *machine* qui prend un nombre en entrée et produit un nombre en sortie. Nous pouvons choisir plusieurs représentations pour une même fonction. Par exemple, si nous choisissons la base de Fourier avec les vecteurs de la base $\exp(iqx)$, f s'écrira comme une superposition de ces fonctions, chacun avec un poids $\tilde{f}(q)$ (nous avons absorbé ici le facteur $1/2\pi$ dans la définition de \tilde{f}) :

$$f(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \tilde{f}(q) \exp(iqx) dq$$

1. n étant infini en l'occurrence, mais ceci n'induit pas de difficultés particulière

2. Voir également le chapitre 17 sur la signification d'une équation différentielle

L'intégral ici n'effectue rien d'autre que la superposition des vecteurs de base avec leurs poids correspondants. Il est également usuel de représenter la fonction f par un tableau qui à chaque entrée numérique, associe un nombre, et on note cela $f(x)$ (la notation est un peu confuse). En réalité, cela revient à représenter une fonction f sur la base des δ de Dirac, où chaque valeur $f(x)$ est le poids associé à un Dirac centré sur x :

$$f(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(y)\delta(x-y)dy$$

A nouveau, l'intégral ne fait rien d'autre que de superposer des vecteurs de la base.

Revenons maintenant au concept général de vecteur. Soit l'espace vectoriel \mathcal{E} . Nous pouvons définir des opérations qui transforment un vecteur dans un autre, et cela de façon linéaire. Dans l'espace des vecteurs du plan euclidien, la rotation ou la projection sur un axe sont de telles opérations. Par exemple, la rotation de la somme de deux vecteurs égale la somme de leurs rotations : $R(e_1 + e_2) = Re_1 + Re_2$. Dans l'espace des fonctions infiniment dérivables, l'opération dérivation D est une opération linéaire : elle transforme un vecteur (une fonction) dans une autre, et cela de façon linéaire. De même, l'opération intégration $I[f] = \int_0^x f(y)dy$. De façon générale, nous appelons, dans l'espace des fonctions, un opérateur linéaire comme une machine qui prend en entrée une fonction et produit en sortie une autre fonction, et fait cela de façon linéaire :

$$O[\lambda f_1 + \mu f_2] = \lambda O[f_1] + \mu O[f_2]$$

où λ et μ sont des scalaires et f_1 et f_2 des fonctions.

Exercices. Soit l'opérateur X qui prend une fonction f en entrée et produit la fonction multipliée par x en sortie : $X[f(x)] = xf(x)$ [exemple : $X[\sin(x)] = x\sin(x)$]. Démontrer que c'est un opérateur linéaire. Qu'en est-il de l'opérateur X^2 : $X^2[f(x)] = x^2f(x)$? Soit $V(X)$ un opérateur tel que $V(X)[f(x)] = V(x)f(x)$. Est-ce que ce dernier est linéaire? Même question pour l'opérateur 1 : $1[f(x)] = f(x)$. L'opérateur 0 est l'opérateur qui associe à n'importe quelle fonction la fonction 0 . Est-il linéaire? De façon générale, l'opérateur λ associe à une fonction f la fonction λf (il faut avouer que la notation est vraiment confuse entre l'opérateur λ et le scalaire λ ; on s'y habitue vite cependant). Soit l'opérateur de translation $T_\epsilon[f(x)] = f(x + \epsilon)$; démontrer qu'il est linéaire.

Note sur les notations. Pour manipuler les opérateurs linéaires, la coutume est de laisser tomber les signes du genre $()$ et $[\]$. Ainsi, nous écrivons Of où même pire, $Of(x)$ à la place de $O[f(x)]$. La confusion est gênante quand on écrit par exemple, $Xf(x) = xf(x)$. X ici est un opérateur, $f(x)$ et $xf(x)$ sont des

fonctions³; $Xf(x)$ est la fonction qui résulte de l'application de X à f . Pour éviter un peu ces confusions, la convention que nous suivrons dans ce cours et de toujours noter les opérateurs par des lettres majuscules.

9.2 L'algèbre des opérateurs.

Se donner un algèbre est se donner un ensemble \mathcal{E} ou l'on définit les deux opérations $+$ et \cdot (produit) entre ses membres, avec toutes les propriétés d'associativités usuelles que vous connaissez : soit $a, b, c \in \mathcal{E}$, alors

$$\begin{aligned} a + ba.b &\in \mathcal{E} \\ a + b &= b + a \\ a(b + c) &= ab + ac; (a + b)c = ac + bc \\ (ab)c &= a(bc) \end{aligned}$$

Nous devons avoir quelques propriétés de plus pour mériter le nom d'algèbre. Il faut qu'il existe des éléments neutre vis à vis des deux opérations, qu'on appelle 0 et 1 : $a + 0 = 0$ et $a1 = 1a = a$. De plus, les inverses des éléments vis à vis de $+$ et de \cdot doivent exister : pour chaque élément a , il doit exister un élément unique, qu'on appelle $-a$, tel que $a + (-a) = 0$; de même, il doit exister un élément unique qu'on note $1/a$ ou a^{-1} tel que $a.(1/a) = (1/a)a = 1$ (pour $a \neq 0$).

L'ensemble des nombres (rationnels ou réel), équipé de $+$ et de \cdot usuel, constitue un algèbre. C'est un cas un peu particulier, puisqu'en plus, la multiplication y est commutative ($ab = ba$). Mais toutes les théorèmes qui ont été démontré pour l'algèbre des nombres sans invoquer la commutativité du produit sont valable pour n'importe qu'elle autre algèbre.

Nous pouvons définir un algèbre pour les opérateurs linéaires. Nous devons d'abord préciser le sens de l'égalité entre opérateurs. Nous dirons que $O_1 = O_2$ si le résultat de l'application de ces deux opérateurs à une fonction est le même, quelque soit la fonction⁴ : $\forall f, O_1f = O_2f$.

3. A vrai dire, c'est encore pire : f est une fonction, $f(x)$ est un nombre. A nouveau, on a l'habitude de ne pas toujours distinguer explicitement les deux choses et laisser le boulot au cerveau. Dans ce cas, le cerveau agit comme un vulgaire compilateur C, testant constamment le *type* des notations qu'on utilise.

4. Il est évident que $\forall f$ est une condition exagérément demandeuse et n'a pas de sens en général. Si par exemple, l'opérateur contient des dérivées d'ordre n , nous devons comprendre $\forall f$ comme : quelque soit f " n -fois dérivable". De même si l'opérateur vient avec des conditions aux bords. A chaque fois, nous supposons l'ensemble des fonctions comme compatible avec la définition de l'opérateur. Nous n'entrerons pas plus dans le détail lors de ce cours, pour ne pas alourdir chaque assertion par un train de précautions et de conditions d'applicabilités. Dans la majorité des cas, nous supposons de nous travaillons avec l'ensemble des fonctions $\mathcal{L}^2[-\infty, +\infty]$ au moins deux fois continuellement dérivable. Ceci surtout impose à nos fonctions qu'elles et leurs dérivée $\rightarrow 0$ quand leur argument $\rightarrow \infty$.

L'opération $+$ entre opérateurs hérite directement sa définition de l'opération $+$ entre les fonctions⁵ : L'opérateur $O_1 + O_2$ est l'opérateur qui, appliqué à une fonction, produit la fonction $O_1f + O_2f$ (bien noter que là, l'addition est entre deux fonctions). L'opération $.$ est la combinaison d'opérateur : O_1O_2 est l'opérateur qui à la fonction f , associe la fonction $O_1[O_2[f]]$. On peut affirmer maintenant que l'ensemble des opérateurs linéaires muni de $+$ et de $.$ constitue une algèbre. Les opérateurs 0 et 1 sont les éléments neutres de l'addition et de multiplication. Dans la suite de ce cours, l'ensemble des fonctions auxquels ces opérateurs s'appliquent est l'ensemble des fonctions \mathcal{L}_2 au moins deux fois dérivable.

Toutes les notations que nous utilisons dans l'algèbre classique peuvent être utilisées pour l'algèbre des opérateurs. Par exemple, X^2 est effectivement $X.X$. Si l'on désigne par ∂_x et ∂_y les opérateurs de dérivation par rapport à x et y , alors $\partial_x^2 - \partial_y^2 = (\partial_x - \partial_y)(\partial_x + \partial_y)$. Il faut juste faire attention à la commutativité : en général, deux opérateurs ne commutent pas : $O_1O_2 \neq O_2O_1$. Cela ne veut pas dire que l'on ne peut pas trouver deux opérateurs qui commutent, l'exemple précédent de ∂_x et ∂_y le montre. Simplement, il ne faut pas le présumer à l'avance.

Exemple 1. Démontrons que $DX - XD = 1$ (bien noter que ceci est une égalité entre opérateurs). Nous avons $DX[f(x)] = (d/dx)(xf(x)) = xf'(x) + f(x)$ et $XD[f(x)] = xf'(x)$. Donc $(DX - XD)[f(x)] = f(x)$: Le résultat d'application de $DX - XD$ à une fonction est le même que l'application de l'opérateur 1, d'où l'égalité entre les opérateurs.

Définition. On appelle commutateur de deux opérateurs O_1 et O_2 , l'opérateur $O_1O_2 - O_2O_1$. Il est usuel de noter ce dernier $[O_1, O_2]$.

Le commutateur joue un très grand rôle en mécanique quantique. Depuis le livre de Paul Dirac en 1930, la mécanique quantique est formulée à travers les relations de commutations.

Fonctions d'opérateurs. Beaucoup de fonctions usuelles sont définies à l'aide de séries algébriques, comme par exemple, $\exp(x) = \sum_n x^n/n!$. Puisque l'on dispose d'une algèbre pour les opérateurs linéaires, nous pouvons faire de même et définir des fonctions d'opérateurs, comme par exemple $\exp(O)$ ou $\log(1 + O)$, qui sont elles mêmes des opérateurs linéaire. Par exemple, pour l'opérateur D et le scalaire ϵ ,

$$\exp(\epsilon D) = \sum_{n=0}^{\infty} (1/n!) \epsilon^n D^n$$

5. De même que dans l'espace des fonctions, l'opération $+$ est héritée de l'addition entre les nombres : la fonction $f + g$ est la fonction qui associe au nombre x le nombre $f(x) + g(x)$.

et le résultat de son application à une fonction $f(x)$ produit la fonction $\sum_{n=0}^{\infty} (1/n!) \epsilon^n f^{(n)}(x)$, c'est à dire la fonction $f(x + \epsilon)$. L'opérateur $\exp(\epsilon D)$ n'est rien d'autre que l'opérateur de translation T_ϵ vu plus haut. Bien sûr, dès que l'on parle de suite et série infinie, nous avons besoin de la notion de *convergence*. La convergence dans l'espace des opérateurs hérite sa définition de la convergence dans l'espace des fonctions : nous dirons que la suite O_n converge vers O si la suite des *fonctions* $O_n f$ converge vers la fonction $O f$ quelque soit f (revoir la note 4).

Disposer des fonctions d'opérateurs nous permet de résoudre symboliquement nombres d'EDP. Prenons d'abord l'équation différentielle ordinaire

$$dy/dt = ay \tag{9.1}$$

avec la condition initiale $y(t = 0) = y_0$ où a et y_0 sont des scalaires ne dépendant pas de temps. La solution bien connue est $y(t) = \exp(ta)y_0$. La valeurs de la fonction à un temps ultérieur t s'obtient en appliquant (multipliant) le scalaire $\exp(ta)$ à la condition initiale.

Soit maintenant l'EDP de premier ordre

$$\partial_t \psi - \partial_x \psi = 0 \tag{9.2}$$

où $\psi(x, t)$ est une fonction des deux variables x, t ; la condition initiale étant $\psi(x, t = 0) = \psi_0(x)$, $\psi_0(x)$ étant une fonction connue de la variable x . Nous pouvons écrire cette équation sous forme opératorielle

$$\partial \psi / \partial t = D \psi$$

où $D = \partial / \partial_x$ est un opérateur qui ne dépend pas de t . En s'inspirant de l'exemple de l'équation ordinaire(9.1), nous pouvons donner la solution comme

$$\psi(x, t) = \exp(t.D)\psi_0(x)$$

Nous savons par ailleurs que l'opérateur $\exp(tD)$ n'est rien d'autre l'opérateur "translation d'une quantité t ", T_t . La solution s'écrit donc

$$\psi(x, t) = \psi_0(x + t)$$

Ceci est la solution exacte de l'EDP (9.2) que nous pouvons obtenir soit par des transformées de fourier-laplace , soit par la méthode des caractéristiques du chapitre 15. Ceci n'est pas une analogie. Les même règles d'algèbre (et d'analyse) que nous appliquons aux fonctions ont été définies pour les opérateurs et nous donnent le droit de les manipuler symboliquement de la même façon. Voyons cela d'un peu plus près. La fonction $f(t) = \exp(ta)$ est donné comme la série

$$\exp(ta) = \sum_{n=0} t^n a^n / n!$$

sa dérivée (qui coïncide avec la dérivée terme à terme de la série) s'écrit (en jouant sur l'indice de sommation)

$$\begin{aligned} f'(t) &= \sum_{n=0} t^n a^{n+1}/n! \\ &= a \sum_{n=0} t^n a^n/n! \\ &= af(t) \end{aligned}$$

et c'est pour cela que cette fonction est la solution générale de (9.1). En utilisant les mêmes règles de manipulation pour l'algèbre d'opérateurs, nous voyons que l'opérateur $\exp(tD)$ possède comme dérivée par rapport au temps l'opérateur $D \exp(tD)$. La fonction $\psi(x, t) = \exp(tD)\psi_0(x)$ a donc pour dérivée par rapport au temps la fonction $D \exp(tD)\psi_0(x)$, c'est à dire $D\psi(x, t)$.

De façon générale, nous pouvons avoir des EDP du genre

$$\partial\psi/\partial t = H\psi$$

où H est un opérateur spatial (ne dépendant que de la variable x) plus compliqué que le simple opérateur de dérivation spatiale D , mais la discussion ci-dessus reste valide et nous pouvons donner la solution comme

$$\psi(x, t) = \exp(tH)\psi(x, t = 0)$$

L'opérateur $\exp(tH)$ n'est plus alors une simple translation, mais le principe reste le même : la fonction solution à un temps ultérieur t est donnée par l'application de l'opérateur $\exp(tH)$ à la fonction "condition initiale". L'opérateur $\exp(tH)$ est appelé, à juste titre, l'opérateur de l'évolution temporelle. Cette façon de présenter les choses est appelée, en mécanique quantique, l'interprétation d'Heisenberg (voir plus bas pour une digression historique). Evidemment, cette façon de résoudre l'équation ne nous sert à rien si nous ne savons pas calculer $\exp(tH)$. Nous verrons plus bas les outils que les mathématiciens ont développé pour calculer efficacement ce genre de fonction d'opérateurs.

Exercices.

1. Identité de Jacobi. Démontrer que pour trois opérateurs A, B, C , nous avons

$$[A, [B, C]] + [B, [C, A]] + [C, [A, B]] = 0$$

2. Démontrer que $D^2 + X^2 = (D + X)(D - X) + 1 = (D - X)(D + X) - 1$. En déduire $[D - X, D + X]$ et $[D^2 + X^2, D \pm X]$. [indication : Utiliser la relation $[D, X] = 1$].

3. Commutateur des opérateurs. Démontrer que les opérateurs O et $f(O)$ commutent. $f(x)$ est une fonction analytique dans le voisinage de $x = 0$. Même chose pour $g(O)$ et $f(O)$. Démontrer que si A et B commutent, alors $f(A)$ et $g(B)$ commutent.

4. Dans l'espace des opérateurs linéaires sur les fonctions à trois variables, nous définissons $L_z = X\partial_y - Y\partial_x$; L_x et L_y sont définis cycliquement à partir de cette dernière définition. Calculer $[L_\alpha, L_\beta]$ ($\alpha, \beta = x, y, z$). Donner la définition de L_α^2 et de $L^2 = \sum_\alpha L_\alpha^2$. Calculer $[L^2, L_\alpha]$.

5. Opérateur rotation. En utilisant les règles de dérivation en chaîne, démontrer que

$$\frac{\partial}{\partial \phi} = L_z$$

que représente alors l'opérateur $\exp(\alpha L_z)$? [(r, θ, ϕ) sont les coordonnées du point en coordonnées sphérique]

6. exponentiel d'un opérateur. démontrer que

$$\frac{d}{dt} \exp(tA) = A \exp(tA)$$

où A est un opérateur linéaire. **Help :** Utiliser le développement de l'exponentiel et les règles habituelles de la dérivation.

7. exponentiel d'un opérateur (encore). Démontrer que $\exp(P^{-1}AP) = P^{-1} \exp(A)P$ où A, P sont deux opérateurs linéaires.

8. Commutation et exponentiel. Soit la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -x \\ x & 0 \end{pmatrix}$$

Calculer A^2 . En déduire une expression générale pour A^n selon que n est pair ou impair. Démontrer alors que

$$\exp(A) = \begin{pmatrix} \cos x & -\sin x \\ \sin x & \cos x \end{pmatrix}$$

Help : Décomposer la somme en terme pair et impair, et utiliser le développement en série des fonctions sin et cos. Soit maintenant les deux matrices

$$C = \begin{pmatrix} 0 & -x \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ x & 0 \end{pmatrix}$$

Démontrer que $C^2 = D^2 = 0$ et en déduire $e^C \cdot e^D$. Que peut on dire de $e^C e^D$ et e^{C+D} ? Est ce que C et D commutent?

9. e^{A+B} Pour deux opérateurs A et B qui ne commutent pas à priori, démontrer que

$$e^{(A+B)t} = e^{At} + \int_0^t e^{A(t-s)} B e^{(A+B)s} ds$$

Cette relation, appelé en mécanique quantique relation de Dyson, est très utile pour évaluer l'exponentiel d'un opérateur, si $\exp(At)$ est connu et que la matrice de l'opérateur B est très creuse. [indication : Quel est la solution de l'équation $y' - ay = f(x)$? Obtenir une équation analogue pour l'opérateur $\exp(A+B)t$]. Profiter pour donner l'expression de $\exp(A+B)$.

10. **Equation d'onde.** Résoudre par la méthode des opérateur l'équation

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0$$

avec les conditions initiales $u(x, 0) = f(x)$ et $\partial_t u(x, t)|_{t=0} = g(x)$ en l'écrivant sous la forme symbolique $\partial^2 u / \partial t^2 - c^2 D^2 u = 0$ et en vous inspirant de la solution de l'équation ordinaire $u'' - a^2 u = 0$.

9.3 Représentation matricielle des opérateurs.

Le grand avantage de disposer d'une base est de pouvoir manipuler les vecteurs à l'aide des nombres. Le même avantage est obtenu pour les opérateurs. Par exemple, étant donné un vecteur du plan euclidien, nous n'avons pas à nous munir de compas et de rapporteur pour effectuer une rotation, mais seulement à effectuer des additions et des multiplications sur des colonnes de chiffres. Voyons comment ce la fonctionne.

Soit un opérateur linéaire R dans un espace \mathcal{E} que nous avons équipé d'une base $\{e_1, \dots, e_n\}$. Soit un vecteur v quelconque. Notre but est de pouvoir calculer le résultat de l'application de R à v , qui est un autre vecteur d' \mathcal{E} . Nous pouvons décomposer v dans la base donnée :

$$v = \sum_j a_j e_j$$

et comme R est linéaire,

$$R.v = \sum_j a_j (R.e_j)$$

Pour entièrement caractériser l'opérateur R , nous avons simplement besoin de connaître l'action qu'il effectue sur chaque élément de la base. Par ailleurs, chaque $R.e_i$ (pour $i = 1, \dots, n$) est un vecteur de l'espace \mathcal{E} , et donc décomposable sur la base $\{e_1, \dots, e_n\}$:

$$R.e_j = \sum_i r_{ij} e_i \tag{9.3}$$

Donc, pour entièrement connaître R , il suffit de connaître les $n \times n$ nombres r_{ij} . Nous pouvons alors connaître le résultat de l'application de R à n'importe quel vecteurs de l'espace.

$$R.v = \sum_{i,j} r_{ij} a_j e_i \tag{9.4}$$

Il est habituel de représenter la décomposition de $R.e_j$ comme la j -ième colonne d'un tableau de n lignes et appeler le tableau une matrice.

Exemple 1. Rotation dans le plan euclidien. Caractérisons la rotation de $\pi/2$ dans la base orthonormée habituelle du plan euclidien (e_x, e_y) . Nous savons que $R.e_x = e_y = 0e_x + 1e_y$. La première colonne de la représentation matricielle de R dans cette base sera donc $(0, 1)$. De même, $R.e_y = -1e_x + 0e_y$. La représentation de R est donc

$$R = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Il est très important de faire la distinction entre l'opérateur R et sa représentation matricielle. La représentation matricielle est comme une photo de l'opérateur : elle dépend de la base choisie , comme la photo dépend du point de vue du photographe et de l'humeur de la personne qui se fait photographié. Mais la photo *n'est pas* la personne.

Exemple 2. Dérivation dans l'espace des fonctions. Choisissons la base de fourier $\{e_q = \exp(iqx)\}$. La base est bien sûr infinie, (et même très infinie!), mais cela n'a pas d'importance. Nous avons

$$D.e_q = iq e_q$$

La représentation matricielle de D dans la base de fourier ne comporte que des éléments diagonaux. Les éléments $d_{qq'}$ de la matrice de D sont donc donnés par $d_{qq'} = 0$ si $q \neq q'$ et par $d_{qq} = iq$. Le faite que D soit diagonale dans la base de fourier est la raison de son utilisation pour la résolution de l'équation d'onde ou de la chaleur. L'application de D à une fonction quelconque donne

$$Df(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} iq \tilde{f}(q) \exp(iqx) dq$$

ce qui n'est rien d'autre qu'une réécriture de l'expression (9.4).

Nous voyons à travers ce dernier exemple un fait important. Peu importe que notre espace soit fini ou infini, à partir du moment où nous disposons de bases (fini, infini discret ou infini continu) et que les convergences sont assurés, nous pouvons manipuler les opérateurs linéaires comme des matrices.

Base orthonormale. Nous avons vu au premier chapitre que disposer d'un produit scalaire (\cdot, \cdot) et d'une base orthonormale facilite énormément les choses. Soit $\{e_1, \dots, e_n\}$ une base orthonormale, c'est à dire $(e_i, e_j) = \delta_{i,j}$ et soit la décomposition d'un vecteur quelconque $v : v = \sum a_i e_i$. Alors

$$\begin{aligned} (v, e_k) &= \left(\sum_i a_i e_i, e_k \right) \\ &= \sum_i a_i (e_i, e_k) \\ &= a_k \end{aligned}$$

Le coefficient a_k de la décomposition du vecteur v sur la base $\{e_i\}$ n'est rien d'autre que le produit scalaire entre v et e_k . Le même principe nous donne les coefficients r_{ij} d'un opérateur dans une base orthonormée. En partant de l'expression (9.3), nous voyons que

$$r_{ij} = (e_i, R.e_j)$$

Pour trouver r_{ij} , il suffit d'appliquer R à e_j et prendre le produit scalaire de ce dernier avec e_i .

Exercices.

1. Soit la base de Fourier $\{1, \cos(2\pi n x/L), \sin(2\pi n x/L)\}$ pour les fonctions définie sur $[0, L]$. En ordonnant correctement les éléments de la base, donner l'expression de l'opérateur D et D^2 dans cette base.

2. Soit les fonctions d'Hermité

$$h_n(x) = C_n (-1)^n \exp(x^2/2) \frac{d^n}{dx^n} \exp(-x^2) \quad (9.5)$$

Les premières fonctions sont (en multipliant par $\exp(-x^2/2)$) $1, 2x, 4x^2 - 2, \dots$. Les coefficients C_n que nous n'explicitons pas assurent que les fonctions sont normées. On peut démontrer, avec un peu d'effort, que les fonctions h_n sont deux à deux orthogonales et forment une base.

Démontrer que pour l'opérateur

$$H = -D^2 + X^2$$

nous avons $Hh_n(x) = (2n + 1)h_n(x)$. Donner alors la représentation de H dans la base des h_n .

3. Opérateur D dans la base des Bessel. Soit les fonctions de Bessel I_n définie par

$$I_n(x) = \frac{1}{\pi} \int_0^\pi e^{x \cos \theta} \cos(n\theta) d\theta$$

Démontrer que

$$I'_n(x) = (1/2) (I_{n-1}(x) + I_{n+1}(x))$$

Les fonctions $\exp(-x)I_n(x)$ ($n = 0, 1, \dots$) forment une base. Donner l'expression de la matrice de l'opérateur D dans cette base. [Très important dans les problèmes de matrices tridiagonal.]

4. Montrer que si L'opérateur M commute avec tous les autres opérateurs, alors $M = \alpha I$. [Help : donnez vous une base quelconque (e_1, \dots, e_n) et considerer l'opérateur projection sur e_1 : $P_1 e_j = \delta_{i,j} e_1$. En utilisant la commutation de M avec cet opérateur et d'autres opérateurs de projection, démontrer que la matrice de M dans cette base est diagonale. Ensuite, considérer un opérateur de permutation cyclique $\Pi e_i = e_{i+1}$ et considérer sa permutation avec M : en déduire que tous les éléments diagonaux de M sont alors égaux.]

laguerre,...

9.4 Valeurs et Vecteurs propres.

Quand on travail avec un opérateur linéaire et que l'on souhaite résoudre une EDP qui lui est associée, certaines fonctions (ou vecteur) ont un rôle privilégié. On appelle vecteur propre (*eigenvector*) d'un opérateur O un vecteur $v_n \neq 0$ tel que

$$Ov_n = \lambda_n v_n$$

où λ_n est un scalaire qui est appelé valeur propre du vecteur v_n .

En géométrie plane, pour l'opérateur de projection sur l'axe x , les deux vecteurs \mathbf{e}_x et \mathbf{e}_y sont des vecteurs propres, avec les valeurs propres 1 et 0. En géométrie à trois dimensions, les trois vecteurs \mathbf{e}_x et \mathbf{e}_y et \mathbf{e}_z sont des vecteurs propres de la projection sur l'axe x , le premier associé à $\lambda = 1$, les deux autres à $\lambda = 0$. Dans le plan, Pour l'opération de rotation de π , tous les vecteurs du plan sont des vecteurs

propres associés à la valeur $\lambda = -1$ (remarquer cependant que $R_\pi = -I$). Enfin, la rotation de $\pi/2$ n'a pas de vecteurs propres.

Exemple. Dans l'espace des fonctions, $\exp(iqx)$ est vecteur propre de l'opérateur $D = \partial_x$ avec la valeur propre iq . Les fonctions $\sin(qx)$ et $\cos(qx)$ sont les vecteurs propres de l'opérateur D^2 avec $\lambda = -q^2$. Les fonctions d'Hermite $h_n(x)$ que nous avons rencontrées plus haut sont fonctions propres de l'opérateur $-D^2 + X^2$ avec la valeur propre $\lambda_n = (2n + 1)$.

Si les vecteurs propres sont suffisamment nombreux pour former une base, on les appelle une base propre. Evidemment, la représentation d'un opérateur dans sa base propre est diagonale.

Pouvoir disposer d'une base propre accélère (ou rend possible) la solution des problèmes. Prenons le système à deux équations et deux inconnues

$$\begin{aligned} 2x + 3y &= 4 \\ x - 2y &= 1 \end{aligned}$$

formellement, nous pouvons le représenter comme $Au = B$ où A est la matrice

$$\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$u = (x, y)^T$ et $B = (4, 1)^T$. A est la représentation matricielle d'une application linéaire dans la base $e_1 = (1, 0)^T$ et $e_2 = (0, 1)^T$. La résolution de ce système nécessite quelques opérations d'addition et de combinaison. Par contre, le système

$$\begin{aligned} 2x &= 4 \\ 3y &= 1 \end{aligned}$$

se résout immédiatement comme deux équations indépendantes. Formellement, on pouvait l'écrire $Au = B$ où cette fois A est la matrice

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

dans la base e_1, e_2 , la matrice de l'opérateur A est diagonale, ce qui permet de ramener la résolution d'un système de 2 équations à deux inconnues à la résolution de deux équations à une inconnue. Evidemment, un système 2×2 est facile à résoudre, pour un système de 4×4 ou 1000×1000 , le gain est déjà plus appréciable. Dans l'espace de dimension *infini* de Hilbert, trouver une base propre est souvent la seule possibilité de résoudre un problème, comme nous le verrons plus bas.

9.5 Disposer d'une base propre orthogonale.

Le très grand avantage de disposer d'une base propre orthogonale (ou encore mieux, orthonormale) est de pouvoir résoudre des équations aux dérivées partielles. Nous avons vu une application de cette méthode dans le chapitre sur les séries et transformées de Fourier. Nous allons voir cela dans des cas plus généraux (ou généralisables).

Supposons que nous voulons résoudre l'équation aux dérivées partielles

$$\partial_t \psi(x, t) = H\psi(x, t) \quad (9.6)$$

où l'on suppose que l'opérateur H n'a que des composantes spatiales. Les conditions initiales et aux limites de cette équation sont les suivantes :

$$\begin{aligned} \psi(x \rightarrow \pm\infty, t) &= 0 \\ \psi(x, 0) &= g(x) \end{aligned}$$

la fonction tend vers zéro pour les grand x ; à l'instant $t = 0$, la fonction recherché prend la forme de $f(x)$. Supposons que nous connaissons une base orthonormale $\{f_n(x)\}$ dans laquelle l'opérateur H est diagonale ⁶ :

$$Hf_n(x) = \lambda_n f_n(x)$$

A chaque instant t , nous pouvons décomposer la fonction (inconnu) $\psi(x, t)$ sur la base des $\{f_n\}$:

$$\psi(x, t) = \sum_{i=0}^{\infty} a_n(t) f_n(t)$$

Les $a_n(t)$ sont les coefficients de cette décomposition et varient bien sûr d'un instant à un autre. En utilisant cette décomposition dans l'équation (9.6) nous obtenons ⁷

$$\sum_{i=0}^{\infty} a'_n(t) f_n(x) = \sum_{i=0}^{\infty} \lambda_n a_n(t) f_n(x)$$

Comme les f_n constituent une base, les coefficients de la décomposition sont unique et

$$a_n(t) = a_{n,0} \exp(\lambda_n t)$$

Il nous reste juste à trouver les coefficients $a_{n,0}$; ceci s'obtient en utilisant la condition initiale

$$g(x) = \sum_{i=0}^{\infty} a_{n,0} f_n(x)$$

6. Nous supposons que les fonctions f_n sont compatibles avec les conditions aux bords : $f_n(x \rightarrow \pm\infty) = 0$.

7. Nous supposons que l'on peut intervertir les opération de sommation et de dérivation par rapport au temps.

et donc

$$a_{n,0} = \langle f_n(x), g(x) \rangle$$

Résumons la méthode. On décompose la condition initiale sur la base des fonctions propres. L'amplitude de chaque composante $a_n(t)$ varie exponentiellement avec l'exposant λ_n . Il suffit de recombinaison ces composantes à un temps ultérieurs t pour recalculer la fonction ψ en ce temps là :

$$\psi(x, t) = \sum_{i=0}^{\infty} \langle \psi(x, 0), f_n(x) \rangle \exp(\lambda_n t) f_n(x) \quad (9.7)$$

Cette façon de calculer la fonction ψ est appelé en mécanique quantique l'interprétation de Schroedinger ⁸.

Exemple : oscillateur harmonique. En mécanique quantique, l'équation d'une particule dans un potentiel harmonique s'écrit (en choisissant convenablement les unités)

$$i \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left(-\frac{\partial^2}{\partial x^2} + x^2 \right) \psi$$

D'après l'exercice que nous avons vu sur les fonctions d'Hermite, il n'est pas difficile d'expliciter la solution sous la forme de

$$\psi(x, t) = \sum a_n e^{-i(2n+1)t} h_n(x)$$

Comparaison Schroëdinger-Heisenberg. L'interprétation de Schroëdinger et Heisenberg sont bien sûr équivalente. Reprenons l'équation (9.6) . Dans l'interprétation d'Heisenberg, la solution s'écrit

$$\psi(x, t) = e^{tH} \psi(x, 0) \quad (9.8)$$

comme nous l'avons indiqué, la fonction ψ au temps t s'obtient en appliquant l'opérateur $\exp(tH)$ à la fonction ψ au temps 0. Dans sa base propre (les $f_n(x)$ ci-dessus), l'opérateur H est diagonal. En utilisant la définition de l'opérateur

$$\exp(tH) = \sum_{n=0}^{\infty} (1/n!) t^n H^n$$

8. Heisenberg et Schroedinger ont formulé ces deux approches dans les années 1925-28 quand les méthodes d'analyse fonctionnelle n'étaient pas encore popularisées chez les physiciens. La contribution de Von-Neuman était de montrer, en important les concepts développés par Hilbert en mathématiques, que les deux approches étaient équivalentes. Dirac à mis la dernière main à l'édifice en 1932 en formulant l'ensemble de façon extrêmement élégante.

nous voyons que l'opérateur $\exp(tH)$ est également diagonal dans cette base, et ses éléments diagonaux s'écrivent $((\exp(t\lambda_1), (\exp(t\lambda_2), \dots(\exp(t\lambda_n), \dots)$. En notation matricielle, nous avons

$$H = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdot & \cdot \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \\ \cdot & 0 & \lambda_3 & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

et

$$e^{tH} = \begin{pmatrix} e^{t\lambda_1} & 0 & \cdot & \cdot \\ 0 & e^{t\lambda_2} & 0 & \\ \cdot & 0 & e^{t\lambda_3} & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

Si maintenant nous exprimons la fonction $\psi(x, 0)$ dans la même base

$$\psi(x, 0) = \sum_n \langle \psi(x, 0), f_n(x) \rangle f_n(x)$$

nous voyons que l'interprétation d'Heisenberg (9.8) exprime exactement la même chose que l'interprétation de Schroëdinger (9.7).

Fonctions d'opérateurs. Le paragraphe précédent nous indique comment calculer une fonction d'opérateur, même quand nous ne connaissons pas la série de la fonction. Soit l'opérateur A , diagonal dans sa base propre (e_1, e_2, \dots) et possédant les valeurs propres $(\lambda_1, \lambda_2, \dots)$. L'opérateur $f(A)$ est définie de telle façon que sa représentation dans la même base soit diagonale, avec les éléments $(f(\lambda_1), f(\lambda_2), \dots)$.

9.6 Opérateurs hermitiens.

Dans la théorie des opérateurs linéaire, une certaine classe d'opérateur qu'on appelle hermitien joue un rôle fondamental, puisqu'on peut démontrer que ces opérateurs sont diagonalisable et qui apparaissent très souvent dans les problèmes de physique.

Nous supposons dorénavant que nous disposons d'un produit scalaire (\cdot, \cdot) . On appelle l'adjoint d'un opérateur O l'opérateur O^\dagger tel que quelque soit les deux vecteurs u, v

$$(u, Ov) = (O^\dagger u, v)$$

Supposons que le produit scalaire est défini sur le corps des réels. Alors $(u, v) = (v, u)$. Si dans une base (que nous prenons orthonormale pour plus de simplicité, mais sans nécessité aucune) l'opérateur O est représenté par la matrice $O_{ij} = (e_i, Oe_j)$, on peut démontrer sans difficulté que pour la matrice de l'adjoint, $O_{ij}^\dagger = O_{ji}$: on interverti les lignes et les colonnes d'une matrice pour obtenir celle de son adjoint. La matrice résultante est appelé la transposée. Si le produit scalaire est défini sur le corps des complexes, alors $O_{ij}^\dagger = O_{ji}^*$.

Un opérateur est dit self-adjoint ou hermitien si $O^\dagger = O$.

Exemple. Dans l'espace des fonctions réelles ou complexes \mathcal{L}^2 (qui donc tendent vers 0 pour $x \rightarrow \pm\infty$), l'opérateur D n'est pas hermitien : une intégration par partie montre que $(u, Dv) = -(Du, v)$. Par contre, deux intégrations par partie montrent que l'opérateur D^2 est hermitien. De même, l'opérateur iD est Hermitien pour les fonctions complexes.

Les opérateurs hermitiens ont quelques propriétés remarquables, parmi lesquels les suivants que nous demandons au lecteur de démontrer/découvrir à travers les exercices.

Exercices.

1. Les valeurs propres d'un opérateurs hermitiens sont réelles : Si $Ax = \lambda x$, $A = A^\dagger$, alors $\lambda \in \mathbb{R}$. [indication : calculer (x, Ax) et $(x, A^\dagger x)$]
2. Les vecteurs propres associés à deux valeurs propres distinctes sont orthogonales : Si $Ax_1 = \lambda_1 x_1$, $Ax_2 = \lambda_2 x_2$, $A = A^\dagger$, $\lambda_1 \neq \lambda_2$, alors $(x_1, x_2) = 0$. [indication : calculer (x_1, Ax_2) et $(x_1, A^\dagger x_2)$].
3. Démontrer, dans l'espace des fonctions \mathcal{L}^2 que les valeurs propres de l'opérateur $-D^2$ sont positifs. [indication : il suffit de démontrer que $\forall x, (x, -D^2 x) \geq 0$, ce qui peut s'obtenir en effectuant une intégration par partie. De tels opérateurs sont appelés définie positif.].
4. Soit la fonction réelle $V(x)$ possédant un minimum absolu $E : \forall x \in \mathbb{R}, V(x) \geq E$. Démontrer d'abord que l'opérateur V est hermitien [définition : $V.f(x) = V(x)f(x)$]; Démontrer ensuite que toutes ses valeurs propres sont $\geq E$. [indication : il suffit de considérer $(u, (V - E)u)$ pour une fonction u quelconque et démontrer que sa valeur est toujours ≥ 0]. En combinant avec le résultat de la question précédente, que pouvez vous déduire pour l'opérateur

$$H = -D^2 + V$$

5. Pour un opérateur hermitien, le minimum de (x, Ax) avec la contrainte $(x, x) = 1$ est fourni par le vecteur propre de la matrice associé à la plus petite des valeurs propres; la valeur propre est juste un multiplicateur de Lagrange (mieux rédiger).

6. Dans l'espace des fonctions \mathcal{L}^2 à trois variables définies sur \mathbb{R}^3 , démontrer que l'adjoint de l'opérateur gradient est l'opérateur $-$ divergence, et vice et versa, tandis que l'adjoint du rotationnel est lui même.

9.7 Méthodes opératorielles, algèbre de Lie.

En algèbre classique, pour résoudre un problème, on essaye de le décomposer en terme plus simple. Par exemple, pour résoudre $x^2 - 3x + 2 = 0$, on peut remarquer que l'on peut la ramener à la forme $(x - 1)(x - 2) = 0$; on remarque ensuite que pour que ce produit soit 0, il suffit qu'un des termes soit nul, et qu'il suffit donc de résoudre les deux équations $x - 1 = 0$ et $x - 2 = 0$ pour avoir les solutions du problème. Or, ces deux dernières équations sont soluble par des techniques que nous connaissons déjà.

Les opérateurs linéaires possèdent un algèbre. On peut se demander si on ne peut pas entreprendre la même démarche pour décomposer des EDP compliquées en systèmes plus simple. La réponse est oui si on fait attention aux conditions aux limites et si on garde en tête que l'algèbre des opérateurs est non commutative. Nous n'allons pas donner ici un exposé de ces méthodes, mais préférons l'illustrer à travers deux exemples.

9.7.1 L'oscillateur harmonique en mécanique quantique.

L'opérateur $H = -D^2 + V(X)$ joue un rôle très important en mécanique quantique. Appelant ψ la fonction d'amplitude, l'équation de Schroedinger est de la forme

$$i \frac{\partial \psi}{\partial t} = H\psi$$

Nous avons vu au 9.6 qu'il est hermitien est que toute ses valeurs propres sont supérieures à E_0 , la valeur minimum de la fonction $V(x)$. L'opérateur $-D^2$ joue le rôle de l'énergie cinétique et l'opérateur $V(x)$ celui de l'énergie potentielle; l'opérateur H est appelé Hamiltonien du système. Nous travaillons dans l'espace $\mathcal{L}^2[-\infty, +\infty[$ et la gestion des conditions aux limites ne pose pas trop de problème ($\psi(x \rightarrow \pm\infty) = 0$). Nous avons vu au 9.5 que résoudre cette équation revient à trouver les valeurs et vecteurs propres de l'opérateur H . Prenons le cas particulier de l'Hamiltonien

$$H = -D^2 + X^2$$

d'une particule se trouvant dans un potentiel harmonique. Nous savons que toutes les valeurs propres sont > 0 . Nous avons donné en exemple plus haut les fonctions et valeurs propres de cet hamiltonien. Nous allons voir que nous pouvons trouver ces fonctions sans résoudre aucune équation différentielle, un peu comme faire du beurre avec de l'eau. Il suffit juste de manipuler l'algèbre des opérateurs et surtout de leur commutateur. L'exemple que nous allons suivre et le prototype de ce genre de calcul et nous le donnons donc avec un peu de détail.

Comme $[D, X] = 1$, nous pouvons décomposer l'hamiltonien :

$$H = (-D + X)(D + X) + 1 = (D + X)(-D + X) - 1$$

Notons que l'opérateur X est hermitien $X = X^\dagger$ et que $D^\dagger = -D$. Nous pouvons donc poser

$$\begin{aligned} A &= D + X \\ A^\dagger &= -D + X \end{aligned}$$

et récrire $H = AA^\dagger - 1 = A^\dagger A + 1$. Ce qui implique naturellement que $[A, A^\dagger] = 2$.

Par ailleurs, on peut démontrer facilement que pour trois opérateurs quelconque, $[FG, F] = F[F, G]$ et $[F, FG] = F[F, G]$. Cette petite gymnastique nous permet d'obtenir

$$\begin{aligned} [H, A^\dagger] &= [A^\dagger A + 1, A^\dagger] \\ &= [A^\dagger A, A^\dagger] \\ &= 2A^\dagger \end{aligned} \tag{9.9}$$

L'équation (9.9) est un cas particulier d'un opérateur d'échelle. Avoir à sa disposition de telles relations est d'un très grand avantage comme nous allons le voir.

Lemme. Si ψ_E est une fonction propre de H associée à la valeur propre E , alors $A^\dagger \psi_E$ est une fonction propre de H associée à la valeur propre $E + 2$.

Vous voyez ici l'avantage : si on connaît une valeur propre et une fonction propre, on peut en trouver beaucoup d'autre par l'application successif de l'opérateur A^\dagger . La démonstration est immédiat :

$$\begin{aligned} HA^\dagger \psi_E &= (2A^\dagger + A^\dagger H)\psi_E \\ &= (E + 2)A^\dagger \psi_E \end{aligned}$$

Nous pouvons effectuer les même démarche pour A et démontrer que $HA\psi_E = (E - 2)A\psi_E$. Comme nous savons que tous les valeurs propres sont > 0 , il existe donc forcément une valeur propre minimum que nous appelons ϵ (noter que $0 <$

$\epsilon < 2$). Toutes les autres valeurs propres sont donc de la forme $(2n + \epsilon)$, avec $n \in \mathbb{N}$.

Il nous reste maintenant à déterminer cette valeur ϵ . Appelons ψ_0 la fonction propre associée à ϵ . Nous devons alors obligatoirement avoir

$$A\psi_0 = 0 \tag{9.10}$$

sinon nous aurions des valeurs propres négatives. De là, nous pouvons naturellement déduire que

$$H\psi_0 = \psi_0$$

Et par conséquent, $\epsilon = 1$. Les valeurs propres de l'opérateur H sont donc de la forme $E_n = 2n + 1$. Quand je vous disais qu'on fait du beurre avec de l'eau!

Noter que la relation (9.10) est juste une équation différentielle

$$d\psi_0/dx + x\psi_0 = 0$$

avec les conditions $\psi_0 \rightarrow 0$ pour $x \rightarrow \pm\infty$. Cette équation est simple à résoudre

$$\psi_0(x) = C \exp(-x^2/2)$$

Les autres fonctions s'obtiennent à partir de là (cf l'exercice 2).

Exercices.

1. Donner les matrices des opérateurs A et A^\dagger de l'oscillateur harmonique dans la base des fonctions propres de H .
2. En appliquant de façon récursive l'opérateur A^\dagger à ψ_0 , démontrer que la fonction propre ψ_n est bien de la forme donnée par l'équation (9.5).
3. Guider suffisamment le lecteur pour résoudre l'atome d'hydrogène.

10 Les systèmes Sturm-Liouville.

10.1 Introduction.

Nous allons traiter dans ce chapitre la théorie générale¹ des équations différentielles *linéaires* de second ordre de la forme :

$$Lu = \lambda u \tag{10.1}$$

où $u(x)$ est une fonction au moins deux fois dérivable, la fonction et ses dérivées étant de carré sommable². λ est un scalaire que nous appelons valeur propre et L est un opérateur différentiel de second ordre

$$L = \alpha(x) \frac{d^2}{dx^2} + \beta(x) \frac{d}{dx} + \gamma(x)$$

Ce genre d'équation se rencontre partout en physique et la solution du système ci-dessus a occupé une grande partie du travail des physiciens-mathématiciens. Les grandes familles de fonctions spéciales, les Bessel, Legendre, Hermit, Laguerre, les hypergéométriques, ... ont été introduites à l'occasion de l'étude de ce genre d'équation. Le but de ce chapitre est en partie de nous habituer avec ces fonctions. La théorie générale que nous allons voir dans ce chapitre est une application directe de la théorie des opérateurs linéaires que nous avons rencontré au chapitre précédent ; nous aurons ainsi l'occasion d'approfondir les concept que nous avons vus.

Illustrons à travers les trois exemples suivants quelques fonctions et équations fondamentales de la physique mathématique.

Exemple 1. Nous avons vu que pour trouver $u(x, t)$, solution de l'EDP

$$\frac{\partial^n u}{\partial t^n} = Lu \tag{10.2}$$

où l'opérateur L ne contient pas de dépendance en t , nous pouvons chercher la solution de l'équation aux valeurs propres

$$L\phi_n = \lambda_n \phi_n$$

1. Cette théorie a été formulée par les deux mathématiciens français aux alentours de 1850.

2. Ce genre d'espace est appelé l'espace de Sobolev, mathématicien soviétique du vingtième siècle, précurseur de la théorie des distributions.

où $\phi_n(x)$ est fonction de la seule variable x . Si les $\{\phi_n\}$ constituent une base dans l'espace des fonctions appropriées, alors la solution générale de (10.2) est alors donnée par

$$u(x, t) = \sum_n f_n a_n(t) \phi_n(x)$$

où les coefficients $a_n(t)$ sont solution de l'équation différentielle

$$\frac{d^n a_n}{dt^n} - \lambda_n a_n = 0$$

et les scalaire f_n sont donnés par les conditions initiale. Si l'on veut, cette méthode est une "super" méthode de séparation des variables.

Exemple 2. Propagation en coordonnées cylindrique et l'équation de Bessel.

Nous souhaitons résoudre l'équation d'onde à deux dimensions en coordonnées polaires (comme par exemple la vibration d'une membrane) :

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = c^2 \Delta u \quad (10.3)$$

où $u = u(r, \theta, t)$. Si nous savons résoudre

$$\Delta \phi_k(r, \theta) = -k^2 \phi_k(r, \theta) \quad (10.4)$$

(Question : pourquoi les valeurs propres de l'opérateur Δ sont réelles *et* négative?) alors la solution générale s'écrit ³

$$u(r, \theta, t) = \sum_k (A_k e^{ickt} + A_{-k} e^{-ickt}) \phi_k(r, \theta)$$

En coordonnée cylindrique, l'équation (10.4) s'écrit

$$-\frac{\partial^2 \phi_k}{\partial \theta^2} = r^2 \frac{\partial^2 \phi_k}{\partial r^2} + r \frac{\partial \phi_k}{\partial r} + r^2 k^2 \phi_k \quad (10.5)$$

Si on regarde de plus près cette équation, nous voyons qu'elle a à nouveau exactement la forme (10.2) et nous pouvons appliquer la même méthode en cherchant la solution de l'équation aux valeurs propres

$$r^2 \frac{d^2 \eta_m}{dr^2} + r \frac{d\eta}{dr} + r^2 k^2 \eta_m = m^2 \eta_m \quad (10.6)$$

3. Nous utilisons le symbol Σ pour signifier "superposition". Si la variable sur laquelle on somme est discrète ($\in \mathbb{Z}$) alors Σ a son sens habituel. Si par contre la variable de sommation est continue ($\in \mathbb{R}$) alors le symbol doit être compris formellement comme une intégrale \int .

où $\eta_m = \eta_m(r)$ est la fonction propre et m est la valeur propre. La solution de (10.5) est

$$\phi_k(r, \theta) = \sum_m (B_m e^{im\theta} + B_{-m} e^{-im\theta}) \eta_m(r)$$

Nous remarquons en plus une symétrie remarquable dans la fonction ϕ_k : $\phi_k(r, \theta + 2\pi) = \phi_k(r, \theta)$. Cette symétrie nous impose que m ne peut pas être quelconque, mais doit être entier : $m = 0, 1, \dots$ Nous rencontrerons constamment cette symétrie et sa conséquence dans les équations de la physique écrites en coordonnées cylindriques ou sphériques. Nous pouvons encore quelque peu nettoyer l'équation (10.6) en posant

$$\eta_m(r) = J_m(x)$$

où $x = kr$. Par la règle des dérivations en chaîne, nous avons $d/dr = k(d/dx)$ et nous obtenons

$$x^2 J_m''(x) + x J_m'(x) + (x^2 - m^2) J_m(x) = 0 \quad (10.7)$$

Cette équation s'appelle l'équation de Bessel, les fonctions J_m sont appelées les fonctions de Bessel ; le lecteur notera que cette équation qui joue un rôle primordial dans les équations de propagation en coordonnées cylindriques est de la forme (10.1).

Nous avons beaucoup détaillé les calculs dans cet exemple. Nous pouvons systématiser le travail de la façon suivante : nous cherchons la solution de (10.3) directement sous la forme

$$u(r, \theta, t) = \eta(r) f(\theta) a(t)$$

En remplaçant dans l'équation (10.3) et en divisant par u , nous trouvons

$$\frac{a''}{a} - c^2 \frac{1}{\eta} (\eta'' + \eta'/r) - \frac{c^2}{r^2} \frac{f''}{f} = 0 \quad (10.8)$$

Cette équation est valable pour tous (r, θ, t) . Supposons que nous gardons constance r et t et nous varions θ . Les deux premiers termes de cette équation ne dépendent pas de θ et restent inchangé. Pour que l'équation soit satisfaite, nous devons avoir $f''/f = \text{Cte}$. La contrainte $f(\theta + 2\pi) = f(\theta)$ nous impose $\text{Cte} = -m^2$, $m = 0, 1, \dots$ De la même manière, si l'on fait varier t , les deux derniers termes restent inchangés et nous devons donc avoir $a''/a = \text{cte}$; la solution devant resté borné pour tous les temps, nous devons avoir $\text{cte} = -k^2$. L'équation (10.8) se transforme alors en

$$(k/c)^2 + \frac{1}{\eta} (\eta'' + \eta'/r) - m^2/r^2 = 0$$

en multipliant par η et en nettoyant un peu, cette dernière équation se met sous la forme de l'équation de Bessel. La solution générale est la superposition de ces solutions.

Exemple 3. Equation de Laplace en coordonnées sphérique et équation de Legendre. Nous souhaitons résoudre en coordonnées sphérique (r, θ, ϕ) l'équation de Laplace

$$\Delta u = 0 \quad (10.9)$$

Posons $u(r, \theta, \phi) = f(r)g(\theta)h(\phi)$. En suivant notre procédé, nous aboutissons à

$$\frac{1}{f(r)} \frac{d}{dr} \left(r^2 \frac{df}{dr} \right) + \frac{1}{g(\theta) \sin(\theta)} \frac{d}{d\theta} \left(\sin(\theta) \frac{dg}{d\theta} \right) + \frac{1}{h(\phi) \sin^2(\theta)} \frac{d^2 h}{d\phi^2} = 0$$

Par des arguments analogues à ce que nous avons utilisés précédemment, nous obtenons

$$\frac{h''(\phi)}{h(\phi)} = -m^2$$

et

$$\frac{1}{f(r)} \frac{d}{dr} \left(r^2 \frac{df}{dr} \right) = \lambda \quad (10.10)$$

Il n'est pas difficile de vérifier qu'une fonction f de la forme $f(r) = A_n r^n + B_n r^{-(n+1)}$ est fonction propre, avec la valeur propre $\lambda = n(n+1)$. Ceci nous donne pour la dernière équation

$$\frac{1}{\sin(\theta)} \frac{d}{d\theta} \left(\sin(\theta) \frac{dg}{d\theta} \right) + \left(n(n+1) - \frac{m^2}{\sin^2(\theta)} \right) g(\theta) = 0$$

Et nous allons quelques peu nettoyer cette dernière équation. Remarquons d'abord que la fonction $g(\theta)$ est pair; nous n'avons donc besoin de le résoudre que sur l'intervalle par exemple $[0, \pi]$. Posons $\cos \theta = t$ ($t \in [-1, 1]$) et $g(\theta) = P(t)$. La dérivation en chaîne nous donne $d/d\theta = -\sin \theta (d/dt)$ et donc

$$\frac{d}{dt} \left((1-t^2) \frac{dP}{dt} \right) + \left(n(n+1) - \frac{m^2}{1-t^2} \right) P(t) = 0 \quad (10.11)$$

Les solutions de cette équation, appelées les fonctions de Legendre associées sont notées $P_n^m(t)$. Pour $m = 0$, L'équation s'écrit

$$(1-t^2)P''(t) - 2tP'(t) + n(n+1)P(t) = 0$$

notons à nouveau que cette équation qui joue un rôle primordial dans les équations impliquant le Laplacien en coordonnées sphériques est de la forme (10.1). Les solutions de cette équation sont appelées les polynômes de Legendre. Nous verrons (c.f. exercice ??) que les solutions pour $m \neq 0$ s'obtiennent à partir des $m = 0$. La partie angulaire de l'équation de Laplace est donnée par

$$Y_n^m(\theta, \phi) = e^{im\phi} P_n^m(\cos \theta)$$

ces dernière fonctions sont appelées les harmoniques sphériques et jouent le même rôle que les fonctions \sin et \cos à une dimension. Le lecteur les rencontrera souvent comme les fonctions propres des deux opérateurs L^2 et L_z dans les problèmes à symmetries sphériques.

10.2 Reformulation opératorielle.

La méthode que nous avons suivi ci-dessus est quelque peu pédestre et nous oblige à par exemple séparer les rôles des variables t et x . Ceci est quelque peu artificiel et nous pouvons nous en dispenser. Ce que nous avons distingué dans les exemples que nous avons traités plus haut est que l'équation à dérivées partielles pouvait se mettre sous la forme de $(L_1 + L_2 + \dots)u = 0$ où l'opérateur L_i ne contient que des dérivations sur la variable i ⁴.

Prenons l'espace des fonctions à deux variables (que nous appelons x et y) pour illustrer notre propos. Soit un opérateur H dans cet espace que l'on peut écrire comme la somme de deux opérateurs, chacun ne contenant qu'une seule dépendance : $H = H_x + H_y$ (par exemple, pour le laplacien en cartésien nous avons $\Delta = \partial^2/\partial x^2 + \partial^2/\partial y^2$). Supposons que nous souhaitons résoudre l'équation $Hu(x, y) = 0$ dans le domaine $x \in [a_1, b_1]$ et $y \in [a_2, b_2]$. Supposons que dans l'espace des fonctions sur $[a_2, b_2]$ nous disposons d'une base $\{\eta_i(y)\}$ qui de plus est une base propre de l'opérateur H_y : $H_y \eta_i(y) = \lambda_i \eta_i(y)$. Evidemment, nous pouvons, pour chaque x , décomposer la fonction (inconnue pour l'instant) $u(x, y)$ dans cette base :

$$u(x, y) = \sum_i c_i(x) \eta_i(y)$$

connaître les coefficients $c_i(x)$ est équivalent à connaître la fonction $u(x, y)$ ⁵. Si nous remplaçons l'expression ci-dessus dans l'EDP que nous tentons de résoudre, nous trouvons, en utilisant les propriétés de linéarité de H

$$\begin{aligned} Hu &= H \left(\sum_i c_i(x) \eta_i(y) \right) \\ &= \sum_i H (c_i(x) \eta_i(y)) \\ &= \sum_i (H_x \cdot c_i(x) + \lambda_i c_i(x)) \eta_i(y) \end{aligned}$$

4. Ceci bien sûr n'est pas un hasard : on choisit (invente) un système de coordonnées dans lequel l'EDP peut s'écrire de cette façon. C'est la raison de la popularité des trois systèmes de coordonnées les plus populaires. Le lecteur rencontrera d'autres systèmes plus exotiques adaptés à des problèmes bien particulier.

5. Souvenez vous, nous appelons cela l'interprétation de Schrodinger.

Puisque les η_i sont linéairement indépendants (elles forment une base), l'équation à dérivées partielles $Hu = 0$ se transforme en une équation différentielle ordinaire (donc beaucoup plus simple)

$$H_x.c_i(x) + \lambda_i c_i(x) = 0$$

Les exemples que nous avons vus plus haut avaient l'aire légèrement plus compliquée que cela. Les EDPs que nous avons vus avaient plutôt la forme

$$(H_x + f(x)H_y)u(x, y) = 0 \tag{10.12}$$

Mais ceci n'est guère différent. En faisant exactement la même démarche de décomposer $u(x, y)$ sur la base des $\{\eta_i(y)\}$, nous obtenons pour les coefficients $c_i(x)$ l'équation différentielle ordinaire

$$H_x.c_i(x) + \lambda_i f(x)c_i(x) = 0$$

Revoyons à nouveau nos exemples.

Dans le cas de la propagation d'onde en coordonnées polaires, nous pouvons écrire l'équation (10.3) sous la forme opératorielle

$$(\partial_{tt} - (\partial_{rr} + (1/r)\partial_r) - (1/r^2)\partial_{\theta\theta}) u(r, \theta, t) = 0$$

où nous avons posé $c = 1$. Nous voyons que cette équation possède la même structure que (10.12). Pour la variable $\theta \in [0, 2\pi]$, les fonctions $\exp(im\theta)$ sont des fonctions propres de l'opérateur $\partial_{\theta\theta}$ associées à la valeur propre $-m^2$ (de plus, $m \in \mathbb{Z}$). Pour la variable $t \in]-\infty, +\infty[$, les fonctions $\exp(ikt)$ sont des fonctions propres de l'opérateur ∂_{tt} associées à la valeur propre $-k^2$. Si l'on cherche la solution générale sous la forme de

$$u(r, \theta, t) = \sum_{k,m} R_{k,m}(r) e^{im\theta} . e^{ikt}$$

Alors, d'après ce que nous avons dit, la fonction $R_{k,m}(r)$ doit obéir à l'équation

$$(-k^2 - (\partial_{rr} + (1/r)\partial_r) + m^2/r^2) R(r) = 0$$

Qui n'est rien d'autre que l'équation de Bessel déjà rencontrée.

Prenons maintenant le cas de l'équation de Laplace en coordonnées sphériques $\Delta u = 0$ qui sous forme opératorielle s'écrit

$$\left(\partial_{rr} + \frac{2}{r}\partial_r + \frac{1}{r^2}L^2 \right) u = 0$$

où L^2 est l'opérateur qui contient toutes les dérivées par rapport aux variables angulaires θ, ϕ :

$$L^2 = \frac{1}{\sin\theta}\partial_\theta \sin\theta\partial_\theta + \frac{1}{\sin^2\theta}\partial_{\phi\phi}$$

Nous connaissons une base propre⁶ de l'opérateur L^2 qui sont les sphériques harmoniques $Y_n^m(\theta, \phi)$, associée à la valeur propre $-n(n+1)$. Si on cherche la solution sous forme de

$$u(r, \theta, \phi) = \sum_{m,n} R(r)Y_n^m(\theta, \phi)$$

alors la fonctions $R(r)$ doit obéir à l'équation

$$R''(r) + \frac{2}{r}R'(r) - \frac{n(n+1)}{r^2}R(r) = 0$$

Exercices.

1. Démontrer que la fonction $J_m(x) = (1/\pi) \int_0^\pi \cos(x \sin \theta - m\theta) d\theta$ est solution de l'équation de Bessel si $m \in \mathbb{Z}$. Cette fonction est appelée la fonction de Bessel (d'ordre m) de première sorte.

2. Transformée de Bessel-Fourier. Soit une fonction de deux variables $f(x, y)$ dont la transformé de fourier (bidimensionnel) est

$$\tilde{f}(u, v) = \int \int_{-\infty}^{\infty} f(x, y) \exp(-i(ux + vy)) dx dy$$

Supposons que f est de symétrie cylindrique, c'est à dire qu'on peut l'écrire comme $f(r)$ où $x + iy = r \exp(i\theta)$. Dans ce cas, on peut également choisir les coordonnées polaires dans l'espace réciproque $u + iv = q \exp(i\phi)$. Démontrer alors que \tilde{f} est également de symétrie cylindrique et

$$\tilde{f}(q) = 2\pi \int_0^\infty f(r) J_0(qr) r dr$$

Ceci s'appelle une transformation de Bessel-Fourier ou Hankel et qui est très similaire à la TF, puisqu'on peut facilement démontrer l'inversion :

$$f(r) = 2\pi \int_0^\infty \tilde{f}(q) J_0(qr) q dq$$

[Help : pour démontrer la formule inverse, nous admettons la relation d'orthogonalité des fonctions de Bessel : $\int_0^\infty J_\mu(kr) J_\mu(k'r) dr = \delta(k - k')/k$.]

6. A vrai dire, nous n'avons jamais démontré que ces fonctions constituent une base. La démonstration découle du fameux théorème d'approximation Weierstrauss (1885). Nous admettons le résultat. Nous avons simplement démontré que les sphérique harmonique sont les fonctions propre de l'opérateur L^2 .

3. Démontrer que pour m entier, $J_{-m}(x) = (-1)^m J_m(x)$. Cela montre que pour m entier, les deux fonctions J_m et J_{-m} ne sont pas linéairement indépendantes. L'équation de Bessel étant de second ordre, elle a besoin de *deux* solutions indépendantes. L'autre solution notée souvent $Y_m(x)$ est appelé la fonction de Bessel de seconde sorte. [Help : effectuer le changement de variable $\theta \rightarrow \pi - \theta$].

4. En ramenant l'équation suivante

$$x^2 u'' + \nu x u' + (x^2 - m^2) u = 0$$

à une équation de Bessel, donner sa solution générale. [Help : poser $u = x^\alpha w$ et choisir α en conséquence. Solution : $u(x) = J_{\pm\mu}(x)/\sqrt{x}$ où $\mu^2 = m^2 + (\nu - 1)^2/4$.

5. Résoudre l'équation

$$x^2 u'' + x u' + \alpha^2 (x^{2\alpha} - m^2) u = 0$$

[Help : poser $x = y^\nu$, et choisir ν pour se ramener à une équation de Bessel. Solution : $u(x) = J_m(x^\alpha)$]

6. Combiner les deux questions précédente pour résoudre

$$x u'' + (p + 1) u' + u/4 = 0$$

[Solution : $u(x) = x^{-p/2} J_p(\sqrt{x})$].

7. Polynômes de Legendre associés. Soit la fonction $u(x)$ solution de l'équation de Legendre

$$(1 - x^2) u'' - 2x u' + n(n + 1) u = 0$$

Démontrer alors que la fonction $v(x) = (1 - x^2)^{m/2} (d^m/dx^m) u(x)$ est solution de l'équation de Legendre associée

$$(1 - x^2) v'' - 2x v' + \left(n(n + 1) - \frac{m^2}{(1 - x^2)} \right) v = 0$$

Si on sait que le polynôme de Legendre P_n est d'ordre n , que peut on déduire pour P_n^m pour $m > n$? Construire explicitement les trois premiers polynômes de Legendre. [Help : Commencer par démontrer par récurrence que

$$d^m [(1 - x^2) u'' - 2x u' + n(n + 1) u] = (1 - x^2) d^{m+2} u - 2(m + 1) x d^{m+1} u + [n(n + 1) - m(m + 1)] d^m u$$

où d^m est l'opérateur de dérivation d'ordre m .

8. Moment cinétique. Soit l'opérateur $L^2 = L_x^2 + L_y^2 + L_z^2$. Démontrer que l'opérateur laplacien, en coordonnées sphérique, s'écrit comme

$$\Delta = r^{-2} \{ \partial_r r^2 \partial_r + L^2 \}$$

Rappel : $L_z = x\partial_y - y\partial_x$ et les autres s'en déduisent par permutation circulaire des indices (x, y, z) . Nous avons déjà vu que $L_z = \partial_\phi$. Démontrer que les harmoniques sphériques sont fonctions propres de L_z , donner les valeurs propres associées.

9. Utiliser le résultat de l'exercice (??) pour donner la solution générale de l'équation d'onde en coordonnées sphériques

$$\partial_{tt}u = \Delta u$$

Help : en notation opératoriel, l'équation s'écrit

$$(\partial_{tt} - r^{-2} \{ \partial_r r^2 \partial_r + L^2 \}) u = 0$$

Comme nous connaissons les fonctions propres de ∂_{tt} ($= \exp(\pm kt)$) et de L^2 ($= Y_n^m(\theta, \phi)$), il suffit de chercher la solution générique sous la forme de

$$u(r, \theta, \phi, t) = R(r)Y_n^m(\theta, \phi)e^{\sigma ikt}$$

où $\sigma = \pm 1$ et $|m| < n$, et obtenir une équation pour $R(r)$. On devrait obtenir, pour R :

$$R(r) = \frac{1}{\sqrt{kr}} J_{\sigma'(n+1/2)}(kr)$$

où $\sigma' = \pm 1$. Ces fonctions sont parfois appelées des Bessel sphériques.

10. Atome d'Hydrogène. Résoudre en coordonnées sphérique l'équation de l'atome d'Hydrogène :

$$i\partial_t\psi = (-\Delta - \alpha/r)\psi$$

On suppose $\alpha > 0$ (interaction attractive). Help : En suivant le même procédé que l'exercice précédent, et en renormalisant convenablement, démontrer que la partie radiale de ψ obéit à l'équation

$$x^2 R'' + 2xR' + (-x^2 + \beta x - n(n+1))R = 0$$

où $-E$ est la valeur propre associée à la fonction propre $\exp(iEt)$ de $i\partial_t$; $\beta = \alpha/\sqrt{E}$ (on suppose $E > 0$); $n(n+1)$ est la valeur propre associée à la fonction propre $Y_n^m(\theta, \phi)$. En posant $R(x) = x^s e^{-x} u(x)$ et en choisissant s convenablement, on peut obtenir l'équation

$$xu'' + 2(1+n-x)u' + [\beta - 2(1+n)]u = 0$$

Cette équation est connu sous le nom de l'équation de Laguerre.

Legendre. Quelque chose autour de l'expansion

$$\frac{1}{|\mathbf{x} - \mathbf{x}'|} = \frac{1}{\sqrt{r^2 + r'^2 - 2rr' \cos \theta}} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{r'^n}{r^{n+1}} P_n(\cos \theta)$$

10.3 Detour : la mécanique quantique ou pourquoi les valeurs propres ont pris tant d'importance.

Pouvoir développer les solutions d'une EDP comme une somme de fonction propre était une technique répandue et maîtrisée à la fin du XIX^{ème} siècle. Les valeurs propres ont cependant pris une importance extrême avec l'avènement de la mécanique quantique (MQ). La MQ ajoutait quelque chose qui paraissait très étrange aux scientifiques habitués à la propagation des ondes⁷. Pour comprendre cette *crise* psychologique⁸, prenons l'exemple d'une corde vibrante à une dimension sur l'intervalle $[0, L]$ dont l'équation est donnée par

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

La solution sur la base propre de Fourier, d'après ce que nous avons vu plus haut, est donnée par

$$u(x, t) = \sum_n (A_n e^{i\omega_n t} + B_n e^{-i\omega_n t}) e^{ik_n x} \quad (10.13)$$

où $k_n = (2\pi/L)n$, les $\exp(ik_n x)$ sont une base propre de l'opérateur $\partial^2/\partial x^2$ de valeur propre $k_n^2 = (2\pi n/L)^2$, et $\omega_n = ck_n$. Notons que la fonction $u(x, t)$ représentant un déplacement réel, cela nous impose en plus d'avoir $B_n = A_n^*$.

7. De la même manière que la mécanique Newtonienne ajoutait quelque chose de très étrange à la science du mouvement répandu en 1680. Notre intuition nous disait que la vitesse d'une charette que l'on pousse dépend de la force qu'on exerce dessus et qu'elle s'arrête quand nous ne poussons plus. La physique Aristotélicienne postulait donc, en langage moderne, $v = C.F$. La mécanique Newtonienne a modifié ce postulat en imposant la proportionnalité non pas entre la vitesse et la force, mais entre l'accélération et la force : $a = (1/m)F$. Pour interpréter les résultats expérimentaux dans ce cadre, il a fallu *supposer* l'existence de forces de réaction, de frottement, ... On peut facilement imaginer combien cette mécanique nouvelle paraissait contre-intuitif et étrange aux scientifiques de l'époque. Pour nous qui avons assimilé cette mécanique depuis notre enfance, cette mécanique nous paraît aller de soi. De la même manière, la MQ paraissait étrange au début du XX^{ème}, puisque les scientifiques s'étaient forgé une intuition qui allait à l'encontre des postulats de la nouvelle mécanique.

8. Parfois appelé dualité onde-corpuscule

L'énergie de la corde à un instant donné est la somme de son énergie cinétique et potentielle⁹ et s'écrit

$$\mathcal{E}(u) = \int_0^L \left\{ \frac{\rho}{2} u_t u_t^* + \frac{K}{2} u_x u_x^* \right\} dx \quad (10.14)$$

où u_α désigne $\partial u / \partial \alpha$. Par ailleurs, ρ représente la densité de la corde, K sa constante élastique et $c^2 = K/\rho$. En utilisant les solutions (10.13), on trouve facilement

$$\mathcal{E}(u) = (2LK) \sum_n A_n A_n^* k_n^2 \quad (10.15)$$

A_n est l'amplitude du mode n , et nous voyons que le résultat est la somme des amplitudes des modes au carré, pondéré par leur valeurs propres.

Nous pouvons contruire un appareil pour mesurer l'énergie de la corde vibrante de la façon suivante : une caméra prend deux photographies successives de la corde. Par l'analyse de la forme de la corde sur une des photos, nous pouvons explicitement mesurer point par point u_x . Par l'analyse de la hauteur de la corde entre les deux photos successives, nous pouvons mesurer point par point u_t . Ces deux mesures nous permettent ensuite d'effectuer une intégrale point par point et remonter à l'énergie (10.14)¹⁰.

Supposez maintenant que vous avez préparé par exemple $M = 10^6$ cordes vibrantes toutes dans le même état (identiques). En les mesurant les uns après les autres avec l'appareil, on doit toujours trouver la même valeur \mathcal{E} . Les premiers chercheurs investigant les phénomènes atomiques ont trouvé un résultat différent : A chaque mesure, ils trouvaient une valeur différente, correspondant exactement à une des valeurs propres k_n . La *mesure* de l'énergie ne donnait pas la même valeur, ni même des valeurs dispersées de façon continue, mais un ensemble discret de valeur. Il s'avère que quand ont fait cette mesure un grand nombre de fois, la *proportion* de fois où l'on tombe sur la même valeur k_n et proportionnelle au coefficient $A_n A_n^*$. La *moyenne* sur les M mesures donne en effet le résultat attendu \mathcal{E} d'un système classique¹¹.

9. voir les chapitres consacrés, d'une part aux équations de la physique, d'autre part au calcul variationnel.

10. Pour l'investigation des phénomènes à l'échelle atomique, les scientifiques du début de XXème siècle avaient à leur disposition un appareil de mesure basée sur la spectoscopie. Ce sont le caractère discret des raies qui ont commencé à poser des problèmes. Notez que le problème dont on parle ici n'est pas du tout celui de la "divergence ultra-violettes" du corps noir. Ce dernier est dû à un postulat de la physique statistique qui exige, dans le cadre de la physique classique, qu'à l'équilibre thermodynamique, on ait $2LKA_n A_n^* k_n^2 = T/2$, ce qui rend la somme (10.15) divergente.

11. La présentation que je donne est bien sur anachronique. Le concept de décomposition sur base propre à travers l'équation de Schrodinger post-date de quelques 20 années la découverte de la nature discrète des raies atomiques.

Cette observation a été intégrée comme un postulat à la mécanique quantique¹², en sus des équations d'évolutions de la mécanique quantique (comme par exemple l'équation de Schrödinger). Ce n'est que récemment (les années 1990) que ce postulat a été compris comme une conséquence du phénomène d'interaction entre un système macroscopique et microscopique, appelé *décohérence*.

Dans beaucoup de branches de physique atomique et moléculaire, la quantité pertinente étant l'énergie, les scientifiques ont élaboré des règles de manipulations impliquant uniquement la connaissance des valeurs propres, sans même passer par la case "résoudre l'équation d'évolution temporelle". Voilà pourquoi les valeurs propres sont devenues une partie si fondamentale de la culture des physiciens.

10.4 Les systèmes Sturm-Liouville.

Revenons à notre propos original sur l'équation $Lu = \lambda u$ où L est un opérateur différentiel de second degré. Nous nous plaçons dorénavant dans l'ensemble des fonctions à valeurs complexes. Nous équipons notre espace vectoriel des fonctions d'un produit scalaire, mais nous allons quelque peu élargir notre définition du produit scalaire :

$$(f, g) = \int_{-\infty}^{\infty} f^*(x)g(x)w(x)dx$$

Le lecteur peut vérifier que cette définition possède toutes les bonnes propriétés que l'on exige d'un produit scalaire, si $w(x) \geq 0$ ¹³. La fonction $w(x)$ est dite le poids (weight en anglais).

Dans la très grande majorité des cas que l'on rencontre en physique-mathématique, l'opérateur L est hermitien¹⁴ : $(f, Lg) = (Lf, g)$. C'est d'ailleurs précisément ces systèmes où l'opérateur L est hermitien que nous appelons Sturm-Liouville. Les opérateurs hermitiens ont des propriétés remarquables : ils sont diagonalisables et leurs valeurs propres sont réelles. Ces faits ne sont pas étrangers au fait qu'ils apparaissent aussi souvent en physique. Nous avons vu que la forme générale de l'opérateur L est

$$L = \alpha(x)d_{xx} + \beta(x)d_x + \gamma(x)$$

où d_x et d_{xx} désignent les dérivées première et seconde et α, β, γ sont des fonctions à valeurs réelles. Comme on exige de L d'être hermitien, cela limite le choix des fonctions α, β, γ . Si on regarde d'un peu plus près, aucune contrainte ne pèse sur $\gamma(x)$. Si L est hermitien, il est trivial de démontrer que $L + \eta(x)$ est également

12. Cela s'appelle l'interprétation de Copenhague (1928) : Une mesure d'un observable \mathcal{O} projette un état quantique mixte sur un des états propres de cet observable, avec une probabilité donnée par la norme au carré de l'amplitude de ce mode propre.

13. Il faut que $w(x) > 0$ sur un ensemble de mesure non-nulle, par exemple sur un intervalle

14. Nous avons le choix du poids $w(x)$

hermitien. Pour étudier les contraintes qui pèsent sur α et β , nous choisissons donc pour l'instant $\gamma(x) = 0$, cela nous simplifie l'écriture. Formons la différence $I = (Lf, g) - (f, Lg)$. En effectuant une intégration par partie, nous parvenons facilement à

$$I = [(f'g - fg')(\alpha w)]_{-\infty}^{\infty} + \int_{-\infty}^{\infty} (fg' - f'g)[(\alpha w)' - \beta w] dx$$

L'hermiticité de L nous exige donc que

$$(\alpha w)' = \beta w \tag{10.16}$$

$$[(f'g - fg')(\alpha w)]_{-\infty}^{\infty} = 0 \tag{10.17}$$

L'équation (10.16) définit en fait le poids w que l'on doit choisir en fonction de α et β . La condition (10.17) nous indique que selon l'espace des fonctions que nous nous sommes choisis, nous devons exiger de w de tendre suffisamment rapidement vers 0 quand $x \rightarrow \infty$. Remarquez que $w = 0$ est solution de l'équation (10.16), donc nous pouvons éventuellement connecter une région où $w > 0$ à une région où $w = 0$ et satisfaire ainsi la condition (10.17). Remarquer qu'une fois w choisie convenablement, nous pouvons mettre l'équation différentielle $Lu = \lambda u$ sous la forme de

$$\frac{d}{dx} \left[(\alpha w) \frac{du}{dx} \right] + (\gamma - \lambda)wu = 0$$

C'est sous cette forme que les systèmes Sturm-Liouville ont été formulés. Notez que l'équation (10.16) est une équation différentielle simple dont la solution est donnée par

$$w(x) = \frac{C}{\alpha(x)} \exp \left(\int \frac{\beta}{\alpha} dx \right) \tag{10.18}$$

où par \int nous dénotons une primitive.

Exercices. Démontrer qu'utiliser un poids $w(x)$ pour le produit vectoriel revient à faire un changement de variable $x = \phi(s)$ dans un produit scalaire avec un poids 1.

10.5 Les solutions polynomiales de Sturm-Liouville.

Nous allons à partir de maintenant nous restreindre aux solutions polynomiales des systèmes Sturm-Liouville

$$LP_n = \lambda_n P_n \tag{10.19}$$

où $P_n(x)$ est un polynôme de degré n . Si nous arrivons à trouver de telles solutions pour un système donné, nous aurons la garantie que ces fonctions P_n constituent bien une base de notre espace des fonctions, pourvu que tous les $n \in \mathbb{N}$ soit représentés¹⁵. La recherche des solutions polynomiales impose une forte contrainte pour satisfaire la condition d'hermité (10.17) : $(w\alpha)$ doit tendre très rapidement vers 0 quand $x \rightarrow \infty$, ou doit être = 0 en dehors d'un certain intervalle (à charge pour nous de connecter les régions $w = 0$ et les régions $w > 0$). Nous allons voir plusieurs exemple qui éclairciront cela.

Comme L ne contient au plus que des dérivées d'ordre 2, cela nous impose que les coefficients α, β, γ soit eux même des polynômes, de degré 2 pour α , 1 pour β et 0 pour γ . (Exercice : le démontrer en considérant les trois premiers polynômes $n = 0, 1, 2$). Nous devons donc considérer tous les systèmes Sturm-Liouville où¹⁶

$$\begin{aligned}\alpha(x) &= \alpha_2 x^2 + \alpha_1 x + \alpha_0 \\ \beta(x) &= \beta_1 x + \beta_0 \\ \gamma(x) &= \gamma_0\end{aligned}$$

Nous devons donc explorer un espace à six dimensions pour épuiser toutes les combinaisons des coefficients. Pas tout à fait en réalité, cela peut être beaucoup plus simple. Prenons l'équation algébrique élémentaire $ax^2 + bx + c = 0$. Au lieu de résoudre directement cette équation, nous pouvons remplacer x par $x + x_0$ et résoudre

$$ax^2 + (2ax_0 + b)x + (ax_0^2 + bx_0 + c) = 0$$

pour une valeur arbitraire de x_0 . Une fois cette équation résolue, nous pouvons toujours remplacer x par $x - x_0$ pour retrouver la solution de l'équation originale. Si nous choisissons judicieusement $x_0 = -b/2a$, l'équation se transforme en $ax^2 + c' = 0$. On peut encore simplifier la forme de cette équation (en remplaçant par exemple x par x/\sqrt{a}) pour obtenir l'équation

$$x^2 + c' = 0$$

Si nous savons résoudre cette dernière nous savons résoudre l'équation général de second degré : au lieu d'explorer une famille à trois paramètres, nous n'avons qu'à explorer une famille à un seul paramètre.

Nous avons pu effectuer cette simplification formelle et éliminer deux paramètres parce que nous avons 2 degrés de libertés à notre disposition : le choix de l'origine et de l'échelle de l'axe x . Dans une équation de type (10.19), nous avons 4 degrés de libertés. Par exemple, au lieu de considérer l'opérateur L , nous pouvons étudier l'opérateur aL , où a est un scalaire. Les fonctions propres de

15. Cela s'appelle la complétude dont nous avons parlé au chapitre sur l'analyse fonctionnelle et qui découle d'un théorème démontré par Weierstrauss que nous n'avons pas donné ici.

16. Vous remarquerez donc que les fonctions de Bessel ne sont pas polynomiales.

cette nouvelles équations restent inchangées, les valeurs propres deviennent $a\lambda$. Cela nous donnera par exemple la possibilité de toujours choisir $\alpha_2 = -1$ (quand $\neq 0$). Nous pouvons également étudier l'opérateur $L + a$: a nouveau, les fonctions propres restent inchangées, les valeurs propres seront déplacées de a . Nous utiliserons cela pour toujours choisir $\gamma_0 = 0$. Nous avons également toujours la liberté de choisir l'origine et l'échelle de l'axe x . Nous aurons donc au plus que deux paramètres libres.

Exercices.

1. Comment se transforme l'équation de Jacobi

$$(1 - x^2)u'' + [p - q + (p + q + 2)x]u' = \lambda u$$

avec le changement de variable $x \rightarrow 1 - 2x$?

2. Démontrer que nous ne pouvons pas satisfaire les conditions d'hermiticité si $\beta = 0$.

Nous allons maintenant considérer tous les cas possible.

10.5.1 $\alpha(x)$ quadratique.

Comme nous l'avons dit, nous utilisons un degré de liberté pour choisir $\alpha_2 = -1$. Nous pouvons donc écrire $\alpha(x) = (-x_0 + x)(x_1 - x)$ où x_0 et x_1 sont les deux racines de $\alpha(x)$. Ces deux racines sont soit complexes (et conjuguées l'une de l'autre) soit réelles. Le lecteur peut démontrer qu'avec des racines complexes, il n'est pas possible de remplir les conditions d'hermiticité. Nous utilisons maintenant deux degrés de liberté d'origine de l'axe x pour choisir $x_0 = -1$ et $x_1 = 1$.

Exercices. Trouver le changement de variable $y = a(x - b)$ qui transforme effectivement l'opérateur $(-x_0 + x)(x_1 - x)(d^2/dx^2)$ en opérateur $(1 - y^2)(d^2/dy^2)$

Il nous reste deux paramètre et il est coutume de les noter $\beta_1 = -(p + q + 2)$ et $\beta_0 = q - p$. La décomposition en fraction simple de β/α s'écrit alors

$$\frac{\beta(x)}{\alpha(x)} = \frac{q + 1}{x + 1} - \frac{p + 1}{1 - x}$$

ce qui nous amène finalement, d'après l'éq.(10.18), à

$$w(x) = (1 + x)^q(1 - x)^p$$

N'oublions pas que nous exigeons $w\alpha \rightarrow 0$ "très rapidement" quand $x \rightarrow \infty$. On peut prendre p, q aussi négative que l'on veut, on ne peut pas satisfaire cette

exigence telle quelle. Par contre, si $p, q > -1$, nous voyons que $w\alpha$ s'annule sur les bords. Nous chisisons donc

$$\begin{aligned} w(x) &= (1+x)^q(1-x)^p \quad \text{si } |x| < 1 \\ &= 0 \quad \text{sinon} \end{aligned}$$

Les polynômes associés à ce choix des paramètres sont appelés des polynômes de Jacobi $J_n^{(p,q)}(x)$. Certains choix de p, q ont obtenus des noms propres. Par exemple, $p = q = -1/2$ nous donne une fonction $w(x) = (1-x^2)^{1/2}$ et les solutions s'appellent les polyômes de Chebychev¹⁷. Pour $p = q = 0$, nous obtenons les polynômes de Legendre, avec le poids $w(x) = 1$.

10.5.2 $\alpha(x)$ linéaire.

Nous considérons le cas $\alpha_2 = 0$. Cette fois, nous n'avons qu'un seul paramètre libre. Nous choisissons $\alpha(x) = x$; $\beta(x) = -x + s + 1$. Cela détermine

$$w(x) = x^s e^{-x}$$

Cela nous convient parfaitement pour $x \rightarrow +\infty$, mais pas pour $x \rightarrow -\infty$. Cependant, on peut remarquer que si $s > -1$, nous pouvons connecter la fonction ci-dessus pour $x > 0$ à la fonction $w(x) = 0$ pour $x < 0$. Les solutions de ce système sont appelés les polynômes de Laguerre associés $L_n^{(s)}(x)$. Pour $s = 0$ les solutions s'appellent simplement les polynôme de Laguerre et nous les rencontrons pour la résolution de l'atome d'hydrogène.

10.5.3 $\alpha(x)$ constant.

Nous n'avons plus de paramètres libres et tous les cas se ramène au choix $\alpha(x) = 1$ $\beta(x) = -2x$ (le coefficient de x négatif ne pourra pas satisfaire l'hermiticité) et nous obtenons

$$w(x) = e^{-x^2}$$

Les solutions sont appelées les polynômes d'Hermite¹⁸. Nous les rencontrerons très fréquemment dans les problèmes d'oscillateurs harmoniques.

17. Les polynômes de Chebychev ont été trouvé par l'auteur du même nom (professeur à l'université de St-Petersburg dans les années 1850-80) à l'occasion de l'étude de la théorie d'interpolation : Soit une fonction donnée sur l'intervalle $[-1, 1]$. On cherche un polynôme de degré n $T_n(x)$ qui coïncide avec $f(x)$ en n points et qui minimise l'écart $(\max_{x \in [-1, 1]} |f(x) - T_n(x)|)$ avec ce dernier. Les solutions sont nos polynômes.

18. Professeur à l'Ecole Polytechnique et à l'ENS dans les années 1850 – 1880.

10.6 Valeurs et fonctions propres.

Les valeurs propres des systèmes Sturm-Liouville prennent une forme particulièrement simple. Pour les déterminer, il suffit de regrouper, dans un polynôme d'ordre n , le terme d'ordre n . Nous trouvons alors que

$$\lambda_n = \alpha_2 n(n-1) + \beta_1 n = n(\alpha_2 n + \beta_1 - \alpha_2)$$

Pour les Jacobis, l'équation différentielle est

$$(1-x^2)u'' - ((p+q+2)x - (p-q))u' + n(n+p+q+1)u = 0$$

Pour les Chebychev, les valeurs propres sont de la forme $\lambda_n = -n^2$ et pour les Legendre de la forme $\lambda_n = -n(n+1)$.

L'équation de Laguerre s'écrit

$$xu'' - (x - (s+1))u' + nu = 0$$

avec les valeurs propres $\lambda_n = -n$.

L'équation d'Hermite est

$$u'' - 2xu' + 2nu = 0$$

et les valeurs propres sont $\lambda_n = -2n$.

Notez que les valeurs propres sont espacées linéairement dans les deux derniers cas et quadratiquement dans le premier.

On peut calculer de différentes façons les polynômes orthogonaux. On peut poser $f_n(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i$, remplacer l'expression dans l'équation différentielle du polynôme et déduire les coefficients explicitement. Par exemple,

$$P_n(x) = \sum_{i=0}^{[n/2]} \binom{n}{m} \binom{2n-2m}{n} x^{n-2m}$$

$$H_n(x) = \sum_{i=0}^{[n/2]} \frac{1}{m!(n-2m)!} (2x)^{n-2m}$$

où P_n et H_n sont les polynômes de Legendre et d'Hermite. De façon plus générale, la formule de Rodrigues donne les solutions polynomiales des systèmes Sturm-Liouville :

$$f_n(x) = C_n \frac{1}{w} \frac{d^n}{dx^n} (\alpha^n w)$$

Nous omettons la démonstration de cette formule¹⁹, mais un des sous produit de cette démonstrations nous fournit la norme des polynômes orthogonaux :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} w(x)f_n^2(x)dx = (-1)^n n! a_n \int_{-\infty}^{+\infty} \alpha^n(x)w(x)dx$$

Comme nous l'avons souvent indiqué, les polynômes orthogonaux sont définis à un coefficient multiplicatif près, et on peut utiliser l'expression ci-dessus pour les normaliser.

10.7 Les solutions non-polynomiales.

La fonction hypergéométrique, les fonctions de Bessel.

10.8 Problèmes.

1. Calculer la fonction poids pour les équations suivantes ; mettre ces équations sous forme SL :

1. Equation de Legendre $(1 - x^2)y'' - 2xy' + n(n + 1)y = 0$
2. Equation de Mathieu $(1 - x^2)y'' - xy' + n(n + 1)y = 0$
3. Equation de Bessel $x^2y'' + xy' + (k^2x^2 - m^2)y = 0$
4. Equation de Bessel $y'' + (1/x)y' + (k^2 - m^2/x^2)y = 0$
5. Equation de Bessel modifiée : $x^2y'' + \nu xy' + (x^2 - m^2)y = 0$
6. Equation de Laguerre $xy'' + (1 - x)y' + ny = 0$
7. Equation d'Hermitte $y'' - 2xy' + 2ny = 0$
8. $x^3y'' + xy' + 2y = 0$

2. Démontrer que le système suivant, où tous les coefficients sont réel,

$$(x^2 + \alpha_1x + \alpha_0)y'' + (\beta_1x + \beta_0)y' - \lambda y = 0$$

n'a pas de solution polynomiale si $\alpha(x)$ a deux racines complexes [Help : démontrer d'abord que $w\alpha$ n'est pas suffisamment rapidement décroissant et ensuite qu'on ne peut pas trouver $w\alpha$ continue s'annulant en deux points, pour pouvoir ensuite le connecter à la solution $w\alpha = 0$. Pour démontrer ce dernier point, remarquer que $\alpha(x)$ peut se mettre sous la forme de $(x - a)^2 + b^2$ et que $\int dx/\alpha(x) = (1/b)\text{Arctg}(x - a) / b$].

19. Il suffit d'abord de démontrer que f_n est un polynôme de degrés n et de démontrer ensuite que f_n et f_m sont orthogonale avec le poids w . Comme nous savons que les systèmes de polynômes orthogonaux avec un poids w sont unique (à un coefficient multiplicatif près, voir un des exercices plus bas) nous tenons notre démonstration.

3. Démontrer que le système SL

$$\alpha(x)y'' + (\beta_1x + \beta_0)y' - \lambda y = 0$$

n'a pas de solution polynomiale si $\beta_1x + \beta_0 \equiv 0$.

4. Soit $\{P_n\}$ et $\{Q_n\}$ deux ensembles de polynômes orthogonaux, avec le même poids $w(x)$. Démontrer alors que les deux polynômes sont proportionnels : $P_n = a_n Q_n$. Autrement dit, à un coefficient multiplicatif près, les polynômes orthogonaux associés à un poids sont uniques.

5. Démontrer que si les polynômes $\{P_n(x)\}$ sont les fonctions propres d'un système SL avec le poids $w(x)$, alors les polynômes $\{P'_n(x)\}$ sont orthogonaux avec le poids $w(x)\alpha(x)$.

6. Dédurre de la question précédente que les polynômes ultrasphériques $G_n^m(x)$ s'obtiennent à partir des polynômes de Legendre :

$$G_{n-m}^m(x) = \frac{d^m}{dx^m} P_n(x)$$

Quelle est la relation entre les ultrasphériques et les fonctions de Legendre associées ?

7. Les polynômes de Tchebychev $T_n(x)$ sont des polynômes de Jacobi pour $p = q = -1/2$. En écrivant l'orthogonalité des ces fonctions (et en supposant $T_n(1) = 1$) déduire que $T_n(\cos(\theta)) = \cos n\theta$.

8. À quelle équation obéit la fonction $f_n(x) = (1/\sqrt{x})H_{2n+1}(\sqrt{x})$? Pouvez-vous établir une relation entre cette fonction et un polynôme de Laguerre associé ?

9. Soit l'équation aux valeurs propres

$$v'' - x^2v = -\lambda v$$

D'après ce que nous avons dit, cette équation n'a pas de solution polynomiale. On peut cependant la mettre sous une meilleure forme. Poser

$$v(x) = e^{f(x)}\phi(x)$$

Et déduire une équation pour la fonction $\phi(x)$. Comment faut-il choisir la fonction $f(x)$ pour éliminer le terme en $-x^2\phi(x)$ (attention au signe choisi) ? Que devient alors l'équation aux valeurs propres pour ϕ ? Comment les valeurs propres sont-elles affectées ?

distribuée ? Utiliser ces résultats pour donner la solution complète de l'équation de Schrodinger de l'oscillateur harmonique

$$i \frac{\partial \psi}{\partial t} = - \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + x^2 \psi$$

sur l'intervalle $x \in] - \infty, +\infty[$

10. Quelle est la relation entre la fonction Hyper-Geometrique $F(a, b, c; x)$ solution de

$$x(1-x)u'' + [c - (a+b)x]u' - abu = 0$$

et les polynômes de Jacobi ?

11. Démontrer que les polynômes orthogonaux obéissent à la relation de récurrence

$$f_{n+1}(x) = (A_n + B_n x) f_n(x) + C_n f_{n-1}(x)$$

où vous obtiendrez les coefficients A_n, B_n, C_n . [Help : Choisir A_n, B_n pour que $\Delta = f_{n+1} - (A_n + B_n x) f_n$ soit un polynôme de degrés $n-1$ et projeter cette différence sur la base des f_i pour $i \leq n-1$. Il faut utiliser le fait que $(f_k, x^l)_w = 0$ si $l < k$]

12. Soit $u(x) = \sqrt{w\alpha} y$, où y est la solution d'un système Sturm-Liouville $\alpha y'' + \beta y' = \lambda y$. Démontrer que u obéit à une équation du genre

$$u'' + Ru = 0$$

où il faut expliciter la fonction $R(x)$. Cette forme est le point de départ d'une approximation célèbre, appelé WKB.

11 Le calcul variationnel

11.1 Introduction.

Dès que vous avez vu les bases de l'analyse, vous avez appris à répondre à la question suivante : comment trouver le point x pour lequel la fonction $f(x)$ est maximum (ou minimum) ? f est une machine qui prend un nombre en entrée et produit un nombre en sortie. La question ci-dessus en réalité est celle de trouver un extremum *local* : un point qui produit la sortie la plus grande (ou la plus petite) que tous ses voisins immédiats. Nous savons que pour un tel point x^* ,

$$f'(x^*) = 0.$$

Donnons nous maintenant une fonctionnelle \mathcal{S} . Ceci est une machine qui prend *une fonction* en entrée et produit un nombre en sortie. Par exemple

$$\mathcal{S}(f) = \int_a^b [f(x)^2 + f'(x)^2] dx \quad (11.1)$$

est une fonctionnelle qui prend une fonction, ajoute son carré et le carré de sa dérivée et les intègre entre deux bornes pour produire un nombre. Si on entre la fonction $\sin x$ dans cette machine, elle produit le nombre $b - a$. Si on y entre la fonction $\exp x$, elle produit le nombre $2 \exp(2b) - 2 \exp(2a)$.

Le calcul variationnel consiste à répondre à la question suivante : quelle est la fonction f qui produit la plus grande sortie $\mathcal{S}(f)$? La réponse que nous allons voir par la suite est que f doit satisfaire une équation différentielle qui est relié à la forme de la fonctionnelle \mathcal{S} .

Donnons deux exemples avant d'aller plus loin.

Brachistochrone. L'exemple le plus important historiquement est celui du brachistochrone. Soit un point $A(0, 0)$ situé dans le plan vertical, relié à un point $B(x_1, y_1)$ par un toboggan dont la forme est donnée par la fonction $y = f(x)$. On laisse un objet glisser sans frottement du point A le long du toboggan. Comment choisir la forme du toboggan, (la fonction f), pour que le temps d'arrivé au point B soit minimum ? Vous voyez qu'une fois qu'on se donne un toboggan, c'est à dire une fonction, en utilisant quelques notion de mécanique et de conservation d'énergie, on peut calculer le temps de parcours, c'est à dire un scalaire. Essayons

de mettre cela en forme. La vitesse de l'objet à l'ordonnée y vaut $\sqrt{2gy}$. L'élément d'arc $ds = \sqrt{dx^2 + dy^2} = \sqrt{(1 + f'(x)^2)dx}$ est parcouru en un temps $dt = ds/v$. Le temps total du parcours est donc

$$T = \int_0^{x_1} \sqrt{\frac{1 + f'(x)^2}{2gf(x)}} dx$$

Et il faut trouver la fonction f qui minimise cette intégrale¹. Ce problème avait été lancé comme un défi par un des frères Bernoulli vers 1690 (à peine dix ans après l'invention du calcul différentiel) à la communauté scientifiques. Tous les grands (Newton, Leibnitz, l'autre Bernoulli, Hospital, ...) y répondirent. Euler (~1740) a trouvé une solution générale de ce genre de problème et Lagrange (~1780) les a généralisé à la mécanique.

Mécanique analytique. Prenons une particule de masse m qui quitte le point $x = 0$ au temps $t = 0$ et arrive à un autre point $x = x_1$ au temps $t = t_1$. Cette particule est soumise à un potentiel $V(x)$. Le mouvement de la particule est donné par la fonction $x(t)$. La fonction $x(t)$ qui minimise

$$S = \int_0^{t_1} [(m/2)\dot{x}^2(t) - V(x(t))] dt \quad (11.2)$$

est la trajectoire suivie par la particule. Ceci est une nouvelle formulation de la mécanique. Classiquement, nous résolvons l'équation différentielle $F = ma$ où la fonction $F(x) = -dV/dx$ et $a = d^2x/dt^2$ pour remonter à la trajectoire $x(t)$. Ici, la démarche est différente : de toutes les trajectoires possibles qui relie $(0, 0)$ à (t_1, x_1) , la particule choisit justement celle qui minimise l'intégrale (11.2). Comme si un dieu calculait le coût (qu'on appelle l'action S) de chaque trajectoire et choisissait la meilleure. Bien sûr, cette formulation de la mécanique et la formulation Newtonienne sont équivalente, bien que la formulation lagrangienne soit beaucoup plus profonde et pratique. Notez que la quantité dans l'intégrale n'est pas l'énergie totale, mais l'énergie cinétique *moins* l'énergie potentielle. On appelle cette quantité le Lagrangien.

1. A première vue, il semble qu'il manque quelque à cette formulation : l'intégrale ne contient pas de référence à y_1 et nous n'exigeons apparemment pas que la particule finisse sa trajectoire à l'ordonnée y_1 . Nous y reviendrons plus tard, quand nous aborderons les contraintes.

11.2 Calcul des variations.

Formulons correctement notre problème (nous n'allons pas attaquer le cas le plus général pour l'instant). Soit la fonctionnelle

$$S[f] = \int_a^b \mathcal{L}[f(t), f'(t), t] dt \quad (11.3)$$

Trouver la fonction $f(t)$, avec les conditions $f(a) = y_0$ et $f(b) = y_1$ pour laquelle l'intégrale est un extremum.

Traditionnellement, la fonction \mathcal{L} qui se trouve sous l'intégrale est appelé le Lagrangien. C'est une fonction tout ce qu'il y a de plus normal. Par exemple, $\mathcal{L}(x, y) = x^2 + y^2$. Comme à un instant donné, $f(t)$ et $f'(t)$ sont des nombres, il est tout à fait légitime de calculer $\mathcal{L}[f(t), f'(t)]$ qui dans ce cas, vaut $f(t)^2 + f'(t)^2$ comme l'expression que nous avons écrit dans (11.1). En plus, nous avons le droit de prendre les dérivées partielles de \mathcal{L} : par exemple, dans ce cas, $\partial\mathcal{L}/\partial x = 2x$ et $\partial\mathcal{L}/\partial y = 2y$. Il est usuel, si nous avons noté $\mathcal{L}[f(t), f'(t)]$, de noter ces dérivées partielles par $\partial\mathcal{L}/\partial f$ et $\partial\mathcal{L}/\partial f'$: cela veut juste dire "dérivée partielle par rapport au premier ou deuxième argument". Dans ce cas, nous aurions eu par exemple $\partial\mathcal{L}/\partial f' = 2f'(t)$. D'ailleurs, $\partial\mathcal{L}/\partial f'$ est ici une fonction de t et on peut par exemple prendre sa dérivée par rapport au temps : $d[\partial\mathcal{L}/\partial f']/dt = 2f''(t)$. Si au début, vous trouvez cette notation abrupte, remplacez f et f' avant les dérivations par x et y , et remettez les à leur place une fois les opérations terminées. Mais on prend vite l'habitude de ces notations. Notez également que l'on ne cherche pas n'importe quelle fonction, mais les fonctions qui prennent des valeurs bien déterminée (y_0 et y_1) aux bords a et b .

Avant d'aller plus loin, revenons un instant au cas d'une fonction $f(x)$ dont on veut trouver l'extremum. Si nous connaissons la valeur de la fonction au point x , alors son accroissement quand on se déplace au point $x + \epsilon$ est donnée par

$$df = f(x + \epsilon) - f(x) = A(x)\epsilon + \text{termes d'ordres } \epsilon^2 + \dots$$

La première partie de l'accroissement (celle qui est importante quand ϵ est petit) est linéaire en ϵ : si nous avons pris un ϵ deux fois plus grand, nous aurions eu un accroissement deux fois plus grand également. La fonction $A(x)$ est le coefficient de proportionnalité entre df et ϵ au point x , et nous avons plus l'habitude de la noter par $f'(x)$. Le point x est un extremum si le coefficient de proportionnalité $f'(x) = 0$, c'est à dire qu'en se déplaçant autour du point x , l'accroissement de f (à l'ordre 1 en ϵ) est nulle.

Nous n'avons qu'à suivre cette méthodologie pour trouver l'extremum de notre fonctionnelle $S[f]$: Nous allons ajouter la fonction $\epsilon g(t)$ à la fonction $f(t)$, et calculer l'accroissement de la fonctionnelle $dS = S[f + \epsilon g] - S[f]$. Avec un peu de chance, cette accroissement comporte un terme linéaire en ϵ :

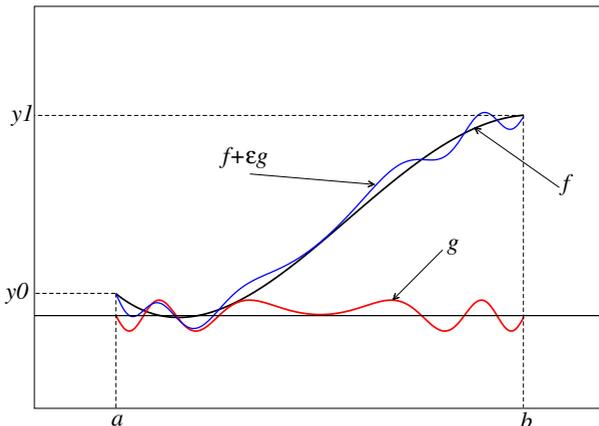


FIGURE 11.1 – Une fonction f et une variation g autour de cette fonction.

$$dS = S[f + \epsilon g] - S[f] = A[f, g].\epsilon + \text{termes d'ordre } \epsilon^2 + \dots$$

où $A[f, g]$ est un coefficient de proportionnalité qui dépend des fonctions f et g . Nous disons que f est un extremum si $A[f, g] = 0$ quelque soit g ! Cela est analogue à trouver l'extremum d'une fonction de plusieurs variables : le point (x^*, y^*, z^*, \dots) est un extremum de la fonction $f(x, y, z, \dots)$ si en ce point, *quelque soit* le déplacement (par exemple $(dx, 0, 0, \dots)$ ou $(0, dy, dz, \dots)$) la partie linéaire de l'accroissement est nulle. Une fonction, comme nous l'avons vu au chapitre 1, n'est finalement qu'un point dans un espace à dimension infini ; une fonctionnelle est comme une fonction d'une infinité de variable. Quelque soit g dans l'expression précédente veut simplement dire quelque soit le déplacement dans cet espace.

Il faut prendre une précaution : nous ne cherchons que des fonctions pour lesquelles $f(a) = y_0$ et $f(b) = y_1$. Comme f satisfait déjà à cette condition, pour que $f + \epsilon g$ la fasse également, nous ne devons considérer que des fonctions g tel que $g(a) = g(b) = 0$. Les fonctions g ne sont pas donc tout à fait quelconque. Nous obtenons :

$$\begin{aligned} S[f + \epsilon g] &= \int_a^b \mathcal{L}[f(t) + \epsilon g(t), f'(t) + \epsilon g'(t)] dt & (11.4) \\ &= S[f] + \epsilon \int_a^b \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f} g(t) dt + \epsilon \int_a^b \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} g'(t) dt + \dots \end{aligned}$$

où nous avons simplement utilisé le fait que $\mathcal{L}(x+h, y+k) = \mathcal{L}(x, y) + (\partial \mathcal{L} / \partial x)h + (\partial \mathcal{L} / \partial y)k + \dots$. On peut déjà voir la partie linéaire apparaître. Nous pouvons mettre

la deuxième intégrale un peu plus en forme en faisant une intégration par partie :

$$\int_a^b \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} g'(t) dt = \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} g(t) \right]_a^b - \int_a^b \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} \right] g(t) dt$$

La première partie est nulle, puisque la fonction g vaut justement 0 sur les bords. En remettant ce qui reste dans l'expression (11.4), nous avons :

$$dS = \epsilon \int_a^b \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f} - \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} \right] \right\} g(t) dt + \dots$$

L'intégrale est notre facteur de proportionnalité entre dS et ϵ . Si la fonction f est un extremum, alors l'intégrale doit être nulle *quelque soit* la fonction g . La seule possibilité est donc que f satisfasse à l'équation différentielle

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f} - \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} \right] = 0 \quad (11.5)$$

qui est appelé l'équation d'Euler-Lagrange. Notez que cette équation est homogène dimensionnellement. Faisons quelques exercices pour nous fixer les idées.

Identité de Beltrami. Evaluons l'expression

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left\{ f' \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} - \mathcal{L} \right\} &= f'' \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} + f' \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f} f' - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} f'' - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial t} \\ &= f' \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial t} \end{aligned}$$

Si \mathcal{L} ne dépend pas explicitement de t , alors $\partial \mathcal{L} / \partial t = 0$; par ailleurs, l'expression entre parenthèse n'est que l'équation d'Euler-Lagrange et vaut zéro par construction. Nous en déduisons que si le Lagrangien ne dépend pas explicitement du temps, alors

$$f' \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial f'} - \mathcal{L} = \text{Cte}$$

Ceci est appelé l'identité de Beltrami. En mécanique, ceci n'est rien d'autre que la conservation d'énergie (exercice : le démontrer); elle est cependant de portée plus générale et facilite grandement les calculs dans les problèmes où la variable indépendante n'intervient pas explicitement, comme dans le problème du brachistochrone.

Exemple : Mécanique et loi de Newton. En mécanique analytique d'un point matériel, le lagrangien est $\mathcal{L} = T - V$, où T est l'énergie cinétique est V l'énergie

potentiel. Si on se restreint au cas unidimensionnel où une particule est soumise à un potentiel $V(x)$, alors pour la particule de trajectoire $x(t)$,

$$\mathcal{L}(x, \dot{x}) = (1/2)m\dot{x}^2 - V(x).$$

Le premier terme de l'équation d'Euler-Lagrange est

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = -\frac{dV}{dx}$$

Comme nous l'avons mentionné ci-dessus, le seul terme qui dépend de la première variable x est $V(x)$. Remplacer mentalement la deuxième variable \dot{x} par y dans l'expression du lagrangien avant la dérivation si cela vous dérange. La dérivation par rapport à la deuxième variable (\dot{x}) donne

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} = m\dot{x}$$

et la dérivation par rapport au temps de cette dernière nous donne

$$\frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right] = m\ddot{x}$$

et l'équation d'E.L. s'écrit finalement

$$m\ddot{x} + dV/dx = 0$$

Ce qui est bien sûr la même chose que l'équation de Newton $F = ma$.

Allons un peu plus loin. Supposons que le potentiel est constant $V(x) = Cte$, s'est à dire que la particule se meut dans une région de l'espace où il n'est pas soumis à une force. On peut également dire que cette région de l'espace possède une symétrie d'invariance par translation : deux particules identiques placées à deux endroits différents de l'espace réagirait exactement de même ; dit encore autrement, nous n'avons aucune méthode pour déterminer où l'on se trouve dans l'espace. Dans ce cas, $\partial \mathcal{L} / \partial x = 0$, et l'équation d'E.L. s'écrit

$$\frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right] = 0$$

ou encore la quantité $p = \partial \mathcal{L} / \partial \dot{x} = Cte$. Or, p n'est autre chose que la quantité du mouvement $p = m\dot{x}$. Donc, symétrie d'invariance par translation dans l'espace nous impose la conservation de la quantité du mouvement. C'est un concept extrêmement profond² : à chaque symétrie du Lagrangien correspond une loi de

2. Ceci s'appelle le théorème de Noether, du nom de la mathématicienne allemande qui l'a formulé vers 1912.

conservation. La conservation de l'énergie est liée à la symétrie de translation dans le temps, la conservation du moment cinétique est associée à l'invariance par rotation autour d'un axe et ainsi de suite. En physique, une théorie n'est bien formée que si on peut la formuler sous forme variationnelle et chercher, par la symétrie sous-jacente du lagrangien, ses lois de conservation. Plus tard dans ce chapitre, nous verrons les formulations lagrangienne de l'électromagnétisme et de la mécanique quantique quand nous verrons comment traiter les champs.

11.3 Plusieurs degrés de libertés.

Parfois, souvent, le lagrangien dépend de plusieurs fonctions. Par exemple, une particule dans l'espace habituel possède trois degrés de libertés x_1, x_2, x_3 et $\mathcal{L} = \mathcal{L}(x_1, x_2, x_3, \dot{x}_1, \dot{x}_2, \dot{x}_3)$. Si les x_i sont les coordonnées cartésiennes, nous avons $\mathcal{L} = (m/2) \sum_i \dot{x}_i^2 - V(\mathbf{r})$. La démarche ci-dessus peut-être répétée mot à mot pour démontrer que nous aurons une équation d'E.L. pour *chaque* degrés de liberté :

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x_i} - \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}_i} \right] = 0 \quad (11.6)$$

L'approche lagrangienne ne dépend pas du choix de coordonnées, bien évidemment. Il suffit donc de pouvoir écrire l'énergie cinétique et potentielle pour déduire les équations du mouvement de façon automatique.

Exemple 1 : mouvement dans un champ central. Il est facile de passer de l'expression de l'énergie cinétique en coordonnées cartésiennes (on pose $m = 1$) $T = \dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2$ aux coordonnées sphériques, $T = \dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2 + r^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}^2$. L'énergie potentiel est $V(r)$, ce qui donne le lagrangien

$$\mathcal{L} = \dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2 + r^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}^2 - V(r)$$

En écrivant E.L. pour θ :

$$4r\dot{r}\dot{\theta} + 2r^2\ddot{\theta} - 2r^2 \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2 = 0 \quad (11.7)$$

Nous remarquons que nous avons une symétrie : si nous avons choisi nos axes pour que à $t = 0$, $\theta = \pi/2$ et $\dot{\theta} = 0$ (ce qui revient à choisir le plan xy défini par le rayon vecteur de la particule et sa vitesse), alors $\theta(t) = \pi/2$ vérifie trivialement l'équation (11.7) : la particule reste dans le plan xy . Le lagrangien s'écrit plus simplement donc

$$\mathcal{L} = \dot{r}^2 + r^2 \dot{\phi}^2 - V(r)$$

Nous remarquons que ϕ n'intervient pas dans le lagrangien, le moment associé à cette variable se conserve donc :

$$p_\phi = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\phi}} = 2r^2 \dot{\phi} = \text{cte}$$

Ceci n'est rien d'autre que la conservation du moment cinétique, comme nous l'avions annoncé ci-dessus. Finalement, il faut écrire l'E.L. pour r et résoudre les équations différentielles résultantes. Le lecteur trouvera la solution de ses équations dans les livres de mécanique.

Exemple 2 : Pendule paramétrique. Soit un pendule de masse $m = 1$ restreint au plan xy (on suppose la gravité selon l'axe y) dont la longueur varie de façon périodique dans le temps : $\ell = \ell(t)$. Quelle est son équation de mouvement ?

Le système possède un seul degrés de liberté. Nous choisissons l'angle θ que fait le pendule avec l'axe y comme ce degrés. L'énergie cinétique est donnée par $T = (\dot{x}^2 + \dot{y}^2)/2$. Comme $x = \ell \sin \theta$ et $y = \ell \cos \theta$, $T = (\dot{\ell}^2 + \ell^2 \dot{\theta}^2)/2$. L'énergie potentiel est $U = gy = -g\ell \cos \theta$. Pour le premier terme de l'équation E.L., nous avons

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right] &= \frac{d}{dt} \left[\ell^2 \dot{\theta} \right] \\ &= \ell^2 \ddot{\theta} + 2\ell \dot{\ell} \dot{\theta} \end{aligned}$$

Comme par ailleurs, $\partial \mathcal{L} / \partial \theta = -\partial U / \partial \theta = -g\ell \sin \theta$, nous trouvons l'équation du mouvement :

$$\ddot{\theta} + 2 \left(\dot{\ell} / \ell \right) \dot{\theta} + (g/\ell) \sin \theta = 0$$

Si ℓ est constante, nous retrouvons l'équation classique d'un pendule. Si maintenant ℓ oscille faiblement autour d'une position moyenne $\ell = \ell_0 + \ell_1 \sin \omega t$, $\ell_0 \gg \ell_1$, on peut démontrer qu'il y a phénomène de résonance si la fréquence d'excitation ω est le *double* de la fréquence propre $\Omega = \sqrt{g/\ell_0}$; la phase de l'oscillateur est alors bloquée (à 0 ou π) sur la phase de l'excitation. Ce procédé est largement utilisé dans les circuits électroniques.

Vous avez sans doute remarqué avec quelle facilité l'on obtient les équations du mouvement. En aucun cas on ne doit chercher les forces des réactions des contraintes, comme dans le cas de la formulation Newtonienne. Il existe une interprétation géométrique extrêmement profonde de cette approche qui peut-être trouvé dans les livres de mécanique analytique. Nous ne continuerons pas plus le sujet ici.

Dérivation vectorielle.

Nous avons vu ci-dessus comment dériver les équations d'Euler-Lagrange quand le Lagrangien dépend de plusieurs fonctions x_1, x_2, \dots, x_n d'une seule variable t . Très souvent cependant, les fonctions $x_i(t)$ sont les coordonnées d'un *vecteur* et il est vraiment dommage de devoir décomposer le vecteur en ses composantes. Ainsi, au lieu d'écrire $\mathbf{F} = m\mathbf{a}$, nous sommes amenés à écrire n équations du

genre $f_x = m\ddot{x}$, $f_y = m\ddot{y}$, ... Nous pouvons *vectoriser* les équations E-L pour nous éviter ce gymnastique inutile et donner un sens géométrique à nos équations.

Pour cela, nous devons généraliser le concept de dérivation. Premièrement, remarquons que le Lagrangien est toujours un *scalaire*. Un Lagrangien avec un sens géométrique ne doit donc faire intervenir que des opérations sur les vecteurs dont le résultats est un scalaire intrinsèque, c'est à dire un scalaire dont le résultat ne dépend pas du système de coordonnées que nous avons choisi. Le meilleurs exemple d'une telle opération est le *produit scalaire*.

Prenons par exemple, dans l'espace à trois dimensions, la fonction $f(\mathbf{r}) = \mathbf{r} \cdot \mathbf{r}$; si nous nous sommes équipées de coordonnées cartésiennes, ceci est un raccourci pour écrire

$$f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$$

Nous pouvons donc donner un sens à des expressions tel que $\partial_x f$. Pouvons nous donner un sens à l'expression $\partial f / \partial \mathbf{r}$? La réponse est évidemment oui si nous nous souvenons de la définition de la dérivée. Faisons un *petit* déplacement \mathbf{u} autour du point \mathbf{r} et mesurons la partie linéaire du changement dans la fonction f

$$\begin{aligned} df &= f(\mathbf{r} + \mathbf{u}) - f(\mathbf{r}) \\ &= (\mathbf{r} + \mathbf{u}) \cdot (\mathbf{r} + \mathbf{u}) - \mathbf{r} \cdot \mathbf{r} \\ &= 2\mathbf{r} \cdot \mathbf{u} + O(u^2) \end{aligned}$$

Nous pouvons donc effectivement écrire la partie linéaire comme

$$df = \left(\frac{\partial f}{\partial \mathbf{r}} \right) \cdot \mathbf{u}$$

où $(\partial f / \partial \mathbf{r})$ représente le vecteur $2\mathbf{r}$. Ceci est l'exact équivalent (et la généralisation) de la dérivée de la fonction d'une seule variable scalaire $f(x) = x^2$, où $f'(x) = 2x$. En analyse vectorielle, la quantité $(\partial f / \partial \mathbf{r})$ est souvent notée $\text{grad} f$ ou ∇f ³.

Nous pouvons généraliser le produit scalaire en utilisant les notations matricielle. Dans ce cas, le produit scalaire ci-dessus s'écrit $\mathbf{r}^T \mathbf{r}$ où \mathbf{r}^T est un vecteur colonne associé à \mathbf{r} . De façon encore plus générale, nous pouvons avoir des expressions du genre $f(\mathbf{r}) = \mathbf{r}^T A \mathbf{r}$ où A est une application bilinéaire, qu'on appelle plus comunément un tenseur de rang 2. Il n'est pas difficile alors de voir que

$$df = (\mathbf{r}^T (A + A^T)) \cdot \mathbf{u}$$

Si l'on note $A_s = (A + A^T)/2$ la partie symétrique de l'application A , nous avons $\partial f / \partial \mathbf{r} = 2\mathbf{r}^T A_s$. Cette formulation est développée en détail dans le chapitre consacré au tenseur. Notons simplement que l'application A peut être utilisé pour

3. Voir les chapitres sur les formes différentielles et le calcul tensoriel.

gérer simplement les changements de coordonnées. A 2 dimensions, en coordonnées polaire par exemple, nous avons

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & r^2 \end{pmatrix}$$

Exercice. Soit le Lagrangien $\mathcal{L} = (1/2)m\dot{\mathbf{x}} \cdot \dot{\mathbf{x}} + V(\mathbf{x})$. Démontrer que les équations d'Euler-Lagrange s'écrivent

$$m\ddot{\mathbf{x}} = -\text{grad}V$$

11.4 Formulation Lagrangienne et équation du mouvement d'un champ.

Là où le calcul variationnel montre toute sa puissance est pour l'obtention d'équations d'évolution pour un champ : la hauteur d'une corde vibrante, le champ électromagnétique, le champ des contraintes élastique dans un solide, le champ des amplitudes en mécanique quantique. Peu importe le champ, il suffit de pouvoir formuler un lagrangien, c'est à dire l'énergie cinétique moins l'énergie potentielle, et le tour est joué. La différence par rapport à ce que nous avons développé ci-dessus est minime. Jusque là, nous avons considéré des lagrangiens fonctions de plusieurs x_i , chacune de ces dernières fonction d'une variable t . Là, nous allons considérer des lagrangien fonction de plusieurs ϕ_i , chacune de ces dernières fonction de plusieurs variable.

Exemple fondamental. Pour fixer les idées, considérons le cas de la corde vibrante fixée à ces deux extrémités ($x = 0$ et $x = L$). A chaque instant t , la hauteur de la corde à la position x est donnée par $\phi(x, t)$. Étant donnée la forme de la corde à l'instant t_0 ($\phi(x, t_0) = y_0(x)$) et t_1 ($\phi(x, t_1) = y_1(x)$), quelle est l'évolution de la corde qui minimise l'action? La trajectoire de la corde est alors la surface reliant $y_0(x)$ à $y_1(x)$ dans le temps.

A un instant donnée t , l'énergie cinétique de la corde est donnée par la somme de l'énergie cinétique de tout ses points matériel,

$$T = \int_0^L \rho (\partial\phi/\partial t)^2 dx$$

et son énergie potentielle est l'énergie élastique des déformations

$$V = \int_0^L k (\partial\phi/\partial x)^2 dx \tag{11.8}$$

où ρ est la densité de la ligne et k sa constante élastique. Notant $c^2 = k/\rho$, l'action (le coût d'une trajectoire $\phi(x, t)$) est

$$S[\phi] = \int_{t_0}^{t_1} \int_0^L \left[(\partial\phi/\partial t)^2 - c^2 (\partial\phi/\partial x)^2 \right] dx dt$$

En considérant une variation $\epsilon g(x, t)$ autour de la trajectoire $\phi(x, t)$, nous trouvons qu'à l'ordre 1 en ϵ , la variation de l'action est

$$S[\phi + \epsilon g] - S[\phi] = \epsilon \int_{t_0}^{t_1} \int_0^L \left[\frac{\partial\phi}{\partial t} \frac{\partial g}{\partial t} - c^2 \frac{\partial\phi}{\partial x} \frac{\partial g}{\partial x} \right] dx dt$$

En faisant des intégration par partie, nous trouvons

$$\delta S = \int_{t_0}^{t_1} \int_0^L \left[\frac{\partial^2\phi}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2\phi}{\partial x^2} \right] g dx dt$$

$\delta S = 0$ quelque soit la variation g que si le terme entre [] est nul, c'est à dire

$$\frac{\partial^2\phi}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2\phi}{\partial x^2} = 0$$

qui est bien sûr l'équation d'onde bien connue.

Equation générale du mouvement de champ. Nous pouvons maintenant généraliser cette approche par des calculs aussi élémentaires que ceux ci-dessus, l'étape la plus technique étant une intégration par partie. Soit un domaine \mathcal{D} dans un espace à n dimensions, où nous cherchons à trouver l'extrémum de la fonctionnelle

$$S[u] = \int_{\mathcal{D}} \mathcal{L}(u_1, \dots, u_n, u, x_1, \dots, x_n) d^n x$$

où $u_{,i} = \partial u / \partial x_i$. La valeur de la fonction $u(x_1, \dots, x_n)$ sur la frontière du domaine \mathcal{D} étant fixé. L'équation d'Euler-Lagrange pour ce champ est donné par

$$\sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial u_{,i}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial u} = 0$$

Remarquez que cette expression est une simple généralisation d'EL à une dimension : l'expression de dérivation de moment $(d/dx)(\partial \mathcal{L} / \partial u')$ est remplacée par la somme de toutes les dérivées partielles.

Tenseur énergie-impulsion. Nous pouvons pousser un peu plus loin. Nous avons vu l'égalité de Beltrami quand nous avons une fonction d'une variable et que le lagrangien ne dépend pas de la variable indépendante :

$$\frac{d}{dx} \left\{ y' \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} - \mathcal{L} \right\} = 0$$

ou si nous voulions l'écrire avec nos notations sophistiquées

$$\frac{d}{dx} \left\{ y_{,x} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y_{,x}} - \mathcal{L} \right\} = 0$$

ou nous avons noté $y_{,x} = y' = dy/dx$. Si \mathcal{L} représente le Lagrangien de la mécanique analytique, le terme entre crochet représente l'Hamiltonien, une quantité scalaire. Nous pouvons généraliser ce concept au lagrangien d'un champ $u(x_1, x_2, \dots, x_n)$ qui ne dépend pas explicitement des variables indépendantes. En notant ⁴

$$T_{ij} = u_{,i} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial u_{,j}} \right) - \delta_{ij} \mathcal{L}$$

nous pouvons obtenir l'équivalent de l'identité de Beltrami pour un champ :

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial T_{ij}}{\partial x_j} = 0$$

la quantité T qui joue le rôle de l'Hamiltonien pour le champ est souvent appelé en physique le tenseur énergie-impulsion. Le lecteur intéressé pourra consulter des livres de géométrie pour voir la signification générale de ce tenseur ⁵.

Exercices.

1. Pour une corde vibrante dans un champ de gravitation, nous devons ajouter le terme $V_g = \int_I \rho' \phi dx$ à l'énergie potentielle (11.8) où ρ' est le produit de la densité par l'accélération de la gravité. Déduire l'équation du mouvement du champ dans ce cas. Même question si la corde se trouve dans un potentiel harmonique $V_h = \int_I \kappa \phi^2 dx$.
2. Calculer le tenseur énergie-impulsion pour la corde vibrante sans potentiel extérieur. Que représente T_{tt} ? Que veut dire l'identité de Beltrami dans ce cas? Que représente alors T_{tx} ?

4. Rappelons que $\delta_{ij} = 0$ si $i \neq j$ et 1 sinon. Ceci est appelé le symbole de Kroneker

5. Notons quand même que cela ressemble à une expression du genre $\mathbf{div} T = 0$. Classiquement, la divergence est défini pour un vecteur et est fortement associée au flux de ce vecteur à travers une surface. Il n'est pas trop difficile de donner un sens au concept du flux d'un tenseur.

3. Dédurre les équations du mouvements d'un champ dans un espace à n -dimension, où l'expression de l'énergie potentielle (interne) est donné par $V = \int_I k(\nabla\phi)^2 d\mathbf{r}$. Ceci généralise l'équation de la corde vibrante.
4. Dédurre l'équation du mouvement d'un champ dans un espace à n -dimension anisotrope, où l'expression de l'énergie potentielle (interne) est donné par

$$V = \int_I \sum_{i,j} a_{ij} \frac{\partial\phi}{\partial x_i} \frac{\partial\phi}{\partial x_j} d\mathbf{r}$$

où pour les coefficients, nous pouvons supposer $a_{ij} = a_{ji}$ (pourquoi?). Ce genre d'expression se rencontre fréquemment dans des problèmes comme l'élasticité des cristaux, où les déformations dans les différentes directions ne sont pas équivalentes.

11.5 Optimisation sous contraintes.

11.5.1 Les déplacements compatibles.

Oublions pour l'instant le problème de l'extremum d'une fonctionnelle, et revenons au problème beaucoup plus simple de l'extremum d'une fonction de plusieurs variables. Soit la fonction $f(x, y)$ dont nous cherchons l'extremum. Nous savons qu'au point extremum, les termes linéaires des variations doivent être nulle

$$df = f(x + h, y + k) - f(x, y) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}\right) h + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right) k + O(h^2, k^2)$$

et ceci quelque soit h, k : quelque soit la direction que l'on prend au point extremum, le terme linéaire de la variation doit être nulle.

Supposons maintenant que nous ajoutons une contrainte : nous ne cherchons pas l'extremum absolu de f , mais un point x^* qui satisfasse en plus à la contrainte $g(x, y) = 0$. Par exemple, nous savons que le minimum de la fonction $f(x, y) = x^2 + y^2$ est le point $(0, 0)$. Mais si nous contraignons notre point à se déplacer sur la courbe $y = ax + b$, $b \neq 0$, le point $(0, 0)$ n'est pas atteignable. On peut cependant chercher un point qui minimise f avec la contrainte donnée⁶. Dans le cas simple que nous somme en train de traiter ici, on peut résoudre une coordonnées par rapport à l'autre et ramener la fonction à une seule variable (degrés de liberté) : $f(x) = x^2 + (ax + b)^2$ et chercher maintenant le minimum de cette nouvelle fonction (où les contraintes ont été absorbées). En général cependant, la fonction contrainte $g(x, y) = 0$ est suffisamment compliquée pour qu'on ne puisse pas résoudre une des coordonnées par rapport aux autres.

6. Imaginer que vous marchez en montagne sur un chemin, et vous vous intéressez au point le plus bas *sur ce chemin* et non pas en général.

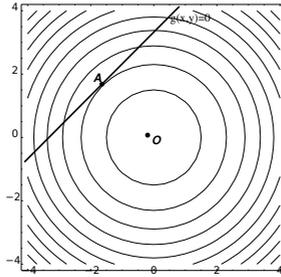


FIGURE 11.2 – La fonction $f(x, y) = x^2 + y^2$ est représentée par ses courbes de niveau. Le minimum absolu de cette fonction est le point $O = (0, 0)$. Le point le “plus bas” de la fonction qui doit également appartenir à la courbe $g(x, y) = 0$ est le point A .

Revenons à la définition général : la variation linéaire de la fonction autour du point extremum (x^*, y^*) doit être nulle quelque soit le déplacement (h, k) autour de ce point. En présence des contraintes, nous relâchons cette exigence : il faut que la variation linéaire autour du point (x^*, y^*) soit nulle seulement pour les déplacement (h, k) compatible avec les contraintes⁷. Les déplacements compatibles avec la contrainte $g(x, y) = 0$ sont données par

$$(\partial g / \partial x)h + (\partial g / \partial y)k = 0$$

Ceci nous donne une équation supplémentaire à considérer avec l'équation

$$df = (\partial f / \partial x)h + (\partial f / \partial y)k = 0$$

Nous sommes arrivés à un système de deux équations à deux inconnus *linéaire*. En résolvant k en fonction de h dans la première équation et en l'injectant dans la deuxième, et en exigeant maintenant que df soit nulle quelque soit h , nous obtenons⁸

$$(\partial f / \partial x)(\partial g / \partial y) - (\partial f / \partial y)(\partial g / \partial x) = 0 \quad (11.9)$$

Ceci est une condition supplémentaire sur l'extremum de la fonction f .

7. En mécanique, cela est appelé la méthode des travaux virtuels

8. On peut également dire que pour que le système $Ah + Bk = 0, Ch + Dk = 0$ ait une solution non trivial $h = k = 0$, il faut que le déterminant de la matrice

$$\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$$

soit nulle.

Exemple. Trouver l'extremum de la fonction $f(x, y) = x^2 + y^2$ avec la contrainte $g(x, y) = -ax + y - b = 0$. En écrivant la condition (11.9), nous obtenons

$$(2x)1 - (2y)(-a) = 0$$

ou autrement dit, $x + ay = 0$. En combinant cette équation avec la contrainte $y = ax + b$, nous trouvons les coordonnées du point extremum : $x^* = -ab/(1+a^2)$, $y^* = b/(1+a^2)$.

11.5.2 Les multiplicateurs de Lagrange.

Lagrange a introduit une méthode équivalente à ce que nous venons de voir ci-dessus. Nous voulons optimiser $f(x, y)$ avec la contrainte $g(x, y) = 0$. Lagrange introduit une variable supplémentaire, λ et considère maintenant le problème de l'optimisation (libre) de la fonction $F(x, y, \lambda) = f(x, y) - \lambda g(x, y)$. Cela nous donne

$$\frac{\partial F}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial x} - \lambda \frac{\partial g}{\partial x} = 0 \quad (11.10)$$

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial y} - \lambda \frac{\partial g}{\partial y} = 0 \quad (11.11)$$

$$\frac{\partial F}{\partial \lambda} = g(x, y) = 0 \quad (11.12)$$

L'équation (11.12) n'est rien d'autre que la contrainte et assure que la solution trouvée est bien conforme. Les deux premières équations (11.10,11.11) ne sont rien d'autre que la condition (11.9) si on y élimine λ .

Re-exemple. Minimisons la fonction $f(x, y) = x^2 + y^2$ avec la contrainte $g(x, y) = -ax + y - b = 0$. Nous introduisons la fonction $F(x, y) = x^2 + y^2 - \lambda(-ax + y - b)$. Cela nous donne

$$2x + \lambda a = 0$$

$$2y - \lambda = 0$$

Ce qui bien sûr nous donne $x + ay = 0$. Nous trouvons à nouveau le même point optimum ; de plus, si on le souhaite, on peut trouver également $\lambda^* = 2y^* = 2b/(1+a^2)$.

Le coefficient λ est appelé un multiplicateur de Lagrange. La méthode a une signification physique profonde : supposons que nous avons un point matériel dans le potentiel $f(x, y)$ astreint à rester sur la courbe $g(x, y)$. Au point x^* , le point (qui est stable) est soumis à une force non-nulle de la part du potentiel $\mathbf{F} = (\partial_x f, \partial_y f)$. Pour qu'il puisse rester sur la position x^* , il faut que la courbe

$g(x, y)$ exerce une force de réaction sur le point qui vaut justement $\lambda^*(\partial_x g, \partial_y g)$. Si on enlevait la contrainte mais qu'on soumettait le point matériel à cette force supplémentaire, il se mettrait exactement à la même position.⁹

11.5.3 Généralisation des multiplicateurs de Lagrange.

Les multiplicateurs de Lagrange se généralise de façon naturelle aux fonctions de n variables soumis à m contrainte. Pour optimiser la fonction $f(x_1, \dots, x_n)$ soumise aux contraintes $g_1(x_1, \dots, x_n) = 0, \dots, g_m(x_1, \dots, x_n) = 0$, nous considérons la nouvelle fonction F de $n + m$ variable

$$F(x_1, \dots, x_n; \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f(x_1, \dots, x_n) - \lambda_1 g_1(x_1, \dots, x_n) - \dots - \lambda_m g_m(x_1, \dots, x_n)$$

Nous chercherons l'extremum (sans contrainte) de la fonction F .

Exercice. Démontrer le cas général, en suivant le chemin déjà tracé.

La méthode des multiplicateurs de Lagrange se généralise très naturellement aux fonctionnelles. Si Nous devons trouver le minimum de la fonctionnelle $S[y] = \int_I \mathcal{L}(y', y, x) dx$ avec la contrainte $\int_I g(y', y) dx = A$, il nous suffit d'introduire la fonctionnelle

$$S'[y; \lambda] = \int_I \{ \mathcal{L}(y', y, x) - \lambda g(y', y) \}$$

et de chercher le minimum de cette fonctionnelle par les techniques habituelles du calcul des variations (expliquer pourquoi nous pouvons omettre la constante A).

Exemple : Le problème isopérimétrique. Trouver la courbe fermé de longueur donné qui maximise sa surface.

Supposons¹⁰ que nous pouvons représenter la courbe par une fonction $R(\theta)$. Nous cherchons à minimiser la fonctionnelle

$$S[R] = \int_0^{2\pi} (1/2) R^2(\theta) d\theta \quad (11.13)$$

avec la contrainte

$$\int_0^{2\pi} R(\theta) d\theta = L \quad (11.14)$$

9. Cette dualité force-contrainte a joué un grand rôle dans le développement de la mécanique, de sa formulation Newtonienne dans les années ~1680 à l'apparition du livre de mécanique analytique par Lagrange en ~1780. Lagrange était fier de n'avoir pas inclus une seule figure dans son livre. En mécanique, la méthode de Lagrange nous permet de calculer une position d'équilibre sans calculer explicitement les forces de réactions.

10. Ceci est une très grosse supposition. Le lecteur a intérêt à tracer quelques courbes qui ne sont pas représentable par une fonction $R(\theta)$ pour se rendre compte de la simplification que nous assumons derrière cette supposition.

Considérons la nouvelle fonctionnelle

$$S'[R(\theta); \lambda] = \int_0^{2\pi} \{(1/2)R^2(\theta) - \lambda R(\theta)\} d\theta$$

Le terme entre $\{\}$ (que nous continuons d'appeler le Lagrangien) ne contient même pas de dérivée de R ; l'équation d'Euler-Lagrange nous donne directement

$$R - \lambda = 0$$

c'est à dire $R = \lambda = Cte$. Ceci est bien un cercle. Pour trouver λ , nous utilisons la contrainte (11.14), qui nous donne $\lambda = L/2\pi$. La courbe qui minimise la surface est donc un cercle de rayon $R = L/2\pi$.

Exemple : distribution d'énergie dans un système isolé. Soit un système isolé ayant N particule ($N \rightarrow +\infty$) et soit $c(x)$ le nombre relatif de particule ayant une énergie dans l'intervalle $[x, x + dx[$. Comme le système est isolé, le nombre de particules et l'énergie totale sont conservés :

$$\int_0^{\infty} c(x)dx = 1 \quad (11.15)$$

$$\int_0^{\infty} xc(x)dx = T \quad (11.16)$$

où nous appelons T l'énergie moyenne par particule : $T = E_0/N$ avec E_0 l'énergie totale du système. Le théorème H de Boltzmann nous apprend que la fonction $c(x)$ doit être choisi de façon à ce que la quantité

$$H[c] = \int_0^{\infty} c(x) \cdot \log [c(x)] dx \quad (11.17)$$

soit extremum. La quantité $-H$ est souvent appelé entropie. Avec les deux contraintes (11.15,11.16), nous devons donc chercher l'extremum de la fonctionnelle

$$H'[c; \lambda, \mu] = \int_0^{\infty} c(x) \cdot \log [c(x)] dx - \lambda \int_0^{\infty} c(x)dx - \mu \int_0^{\infty} xc(x)dx$$

Le calcul est assez simple dans ce cas, puisque nous n'avons pas de dérivés dans la fonctionnelle. En cherchant la valeur de la fonctionnelle pour $H'[c + \epsilon g; \lambda, \mu]$ et en nous contentant d'ordre 1 en ϵ , nous trouvons

$$H'[c + \epsilon g; \lambda, \mu] = H'[c; \lambda, \mu] + \epsilon \int_0^{\infty} (1 + \log c - \lambda - \mu x) g(x)dx$$

la fonction $c(x)$ est un extremum de la fonctionnelle H' si les variations linéaires sont nulle $\forall g$, c'est à dire si

$$\log c = (\lambda - 1) + \mu x$$

ou autrement dit $c(x) = Ae^{-\mu x}$; l'utilisation des deux contraintes nous donne $A = -\mu = 1/T$. Autrement dit,

$$c(x) = (1/T)e^{-x/T}$$

11.5.4 Formulation variationnelle des systèmes Sturm-Liouville.

Rappelons qu'un système Sturm-Liouville est une équation aux valeurs propres

$$\alpha(x)y'' + \beta(x)y' + \gamma(x)y = \lambda y$$

Nous avons mentionné (et insisté) que si nous trouvons un poids $w(x)$ qui rend l'opérateur hermitien, alors les solutions des systèmes SL minimise une certaine fonctionnelle. Nous avons vu que si une telle fonction poids existe, alors elle doit obeir à l'équation $(\alpha w)' = \beta w$ et le système peut alors s'écrire sous la forme alternative

$$\frac{d}{dx} (w\alpha y') + w\gamma y = \lambda w y$$

Remarquer que cette forme ressemble furieusement à une équation Euler-Lagrange. On peut faire le chemin inverse : minimiser la fonctionnelle

$$S[y] = \int_I (p(x)y'^2 + q(x)y^2) dx$$

avec la contrainte

$$\int_I w(x)y^2 dx = 1$$

Comme on peut le voir, nous pouvons formellement identifier l'équation d'Euler-Lagrange du système ci-dessus à un système SL en posant $p = w\alpha$, $q = -w\gamma$. A regarder de plus près, la formulation variationnelle d'un système SL, si on assimile la variable x au temps, ressemble beaucoup à un oscillateur harmonique avec une masse et une constante de ressort dépendant du temps. Ceci, comme nous l'avons mentionné, est le point de départ de l'approximation WKB.

11.6 Les conditions aux bords “naturelles” 1.

Revenons à notre formulation initiale de problème d’extremum. Nous voulons trouver l’extremum de la fonctionnelle

$$S[y] = \int_a^b \mathcal{L}(y', y, x) dx$$

avec les conditions aux bords fixée

$$y(a) = y_0 ; y(b) = y_1$$

Pour cela, nous avons écrit la variation de S en fonction d’une petite perturbation $g(x)$ pour obtenir

$$\delta S = \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} g \right]_a^b + \int_a^b \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \right\} g dx \quad (11.18)$$

et nous avons cherché dans quelles conditions, $\delta S = 0$ quelque soit $g(x)$. Nos conditions aux bords nous ont imposées $g(a) = g(b) = 0$, donc le premier terme est nul ; le deuxième terme nous donne les équations d’E-L.

Ceci dit, nous pouvons relâcher nos contraintes, et ne pas exiger que $y(a) = y_0$, $y(b) = y_0$. Le problème serait alors : parmi toutes les courbes entre a et b , trouver celle qui extrémise la fonctionnelle. Dans ce cas, l’annulation de δS exige toujours l’annulation de l’intégrale, qui nous donnera comme d’habitude les équation d’Euler Lagrange, et l’annulation du terme de bord. Or, cette fois, comme les bords ne sont plus fixe, nous n’avons plus $g(a) = g(b) = 0$, pour annuler les termes de surface, nous devons exiger

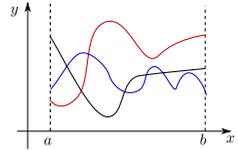


FIGURE 11.3 – Bords libres

$$\left. \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \right|_{x=a,b} = 0$$

ce qui nous fournit deux nouvelles conditions en remplacement des conditions $y(a) = y_0$, $y(b) = y_0$. On peut bien sur mixer les conditions : fixer y en un bord et laisser y varier sur l’autre bord.

Application 1 : Elasticité des poutres. Pour illustrer ce principe, considérons un lagrangien qui contient des dérivées d’ordre 2 : $\mathcal{L} = \mathcal{L}(y'', y', y, x)$. Dans ce cas, la variation s’écrit

$$\delta S = \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} g - \frac{d}{dx} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y''} g + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y''} g' \right]_a^b + \int_a^b \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} + \frac{d^2}{dx^2} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y''} \right\} g dx$$

Pour une poutre élastique soumise à une charge $f(x)$ par exemple, l'énergie s'écrit

$$\mathcal{E} = \int_0^L \{By''^2 - f(x)y\} dx$$

Si la poutre est encastrée (a), nous avons les conditions $y(0) = y(L) = 0$ et $y'(0) = y'(L) = 0$. Dans ce cas, le terme de bord est automatiquement nulle. Par contre, si la poutre est seulement posée (b), nous avons seulement $y(0) = y(L) = 0$. Pour trouver les deux autres conditions et annuler le terme de bord, nous devons avoir $\partial\mathcal{L}/\partial y'' = 0$, c'est à dire $y''(0) = y''(L) = 0$. Nous laissons au lecteur le soin de trouver les conditions aux limites pour le cas (c).

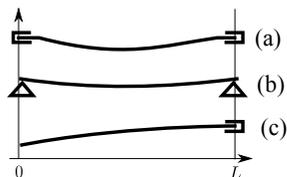


FIGURE 11.4 – poutres fixées.

Application II : angle de contact.

Mettons un liquide en contact avec un support solide. Le liquide monte le long de la paroi solide, et par rapport à l'état de référence, l'énergie libre du système s'écrit :

$$F = \gamma_{lg}(\ell - L) + (\gamma_{sl} - \gamma_{sg})h$$

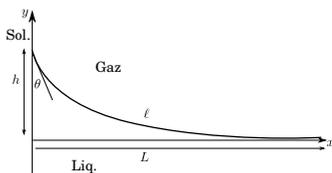
les coefficients γ_{lg}, \dots sont les tensions de surface liquide-gaz, ...; ℓ est la longueur de l'interface liquide-solide après la montée du liquide, L la longueur de cette même interface avant la montée, et nous supposons ces deux valeurs très grand ($\rightarrow \infty$). h est la longueur de l'interface solide-liquide.

Repérons la courbe du liquide par la fonction $y(x)$. En mettant le problème sous forme variationnelle, nous avons

$$F[y] = \int_0^\infty \gamma_{lg} (\sqrt{1 + y'^2} - 1) dx + (\gamma_{sl} - \gamma_{sg})y(0)$$

avec la contrainte de conservation de masse qui est

$$\int_0^\infty y dx = 0$$



Nous sommes en présence d'une optimisation sous contrainte, en présence de bords libre, c'est à dire la hauteur du liquide à $x = 0$ et $x = \infty$. En ajoutant à $y(x)$ une variation $\epsilon g(x)$ où g ne s'annule pas sur les bords de l'intervalle, nous obtenons d'une part une équation d'Euler Lagrange comme d'habitude, et d'autre part une condition non-trivial sur le bord $x = 0$:

$$\left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} + (\gamma_{sl} - \gamma_{sg}) \right]_{x=0} = 0$$

Or,

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{y}} = \frac{\gamma_{lg} \dot{y}}{\sqrt{1 + \dot{y}^2}} = \gamma_{lg} \cos \theta$$

où θ est l'angle entre la tangente et l'axe y . On en déduit l'angle de contact solide-liquide

$$\cos \theta = \frac{\gamma_{sg} - \gamma_{sl}}{\gamma_{lg}}$$

La relation ci-dessus est connu sous le nom de la relation d'Young. Comme la mesure de l'angle de contact est facile, on l'utilise en général pour mesurer les tensions de surface.

11.7 Les conditions aux bords naturelles 2.

Dans le paragraphe précédent, l'abscisse x était fixée sur les deux bords, y ayant la liberté de bouger le long d'une droite *verticale*. Nous pouvons généraliser encore plus en relâchant cette contrainte et permettre aux points sur les bords de se mouvoir le long d'une courbe quelconque. Supposons, pour la simplicité, que seulement le bord droit à $x = b$ doit se mouvoir le long d'une courbe $y = \phi(x)$. L'expression (11.18) que nous avons écrit dépend bien sûr du bord, et on peut écrire la variation causé autour de $y(x)$ par

$$\begin{aligned} S[y, b] - S[y + \epsilon g, b + db] &= \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \epsilon g \right]_a^b + \int_a^b \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \right\} \epsilon g dx + \int_b^{b+db} \mathcal{L}(y', y, x) dx \\ &\quad \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \epsilon g \right]_a^b + \mathcal{L}(y', y, x) db + \{\dots\} \end{aligned} \quad (11.19)$$

Le terme entre crochet nous donne l'équation d'Euler-Lagrange comme d'habitude sur l'intervall $[a, b]$. Occupons nous seulement des termes du bord. Nous devons avoir, puisque le point du bord se meut le long de la courbe $y = \phi(x)$,

$$y(b + db) + \epsilon g(b + db) = \phi(x + db)$$

Cela nous donne, à l'ordre 0 en db , $y(b) = \phi(b)$ bien sûr, et de plus, à l'ordre 1 :

$$\epsilon g(b) = (\phi'(b) - y'(b)) db$$

Finalement, la variation de S due au bord s'écrit

$$\delta S = \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} (\phi'(b) - y'(b)) + \mathcal{L}(y', y, x) \right\} db$$

et la nullité de ce terme nous impose

$$y'(b) \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} - \mathcal{L} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y'} \phi'(b)$$

Le lecteur peut noter que le terme de gauche est souvent noté H , tandis que $\partial \mathcal{L} / \partial y'$ est souvent noté p . En mécanique analytique, on les appelle l'Hamiltonien et le moment. L'équation s'écrit donc, sur le bord,

$$H = p\phi'(b) \tag{11.20}$$

Résumons : Si $db = 0$, nous n'avons rien à faire de plus dans l'expression (11.19), et nous avons notre condition au bord du paragraphe précédent $p = 0$. Si $db \neq 0$, alors nous devons utiliser la condition plus général (11.20). En particulier, si $\phi'(b) = 0$ (nous n'admettons que des déplacements le long de l'axe x), alors nous devons avoir

$$H = 0$$

Exemple : angle de contact d'une goutte posé sur un substrat solide non plane.

Exemple 2 : Brachistochrone générale.

11.8 Détour : éléments de géométries non-euclidiennes.

Le cinquième axiome d'Euclide est le suivant : "d'un point en dehors d'une droite, on ne peut tracer qu'une et une seule droite parallèle au premier". Pendant deux millénaires, les mathématiciens ont cru que ceci n'est pas un axiome, mais un théorème que l'on peut démontrer à partir des quatre premiers axiomes. A partir de 1830, il est devenu clair que le cinquième mérite le titre d'axiome et qu'on peut tout à fait formuler d'autres géométries qui acceptent d'autres axiomes. Nous allons étudier une version simplifiée de la géométrie riemannienne. Pour cela, nous devons donner un sens précis au mot "droite" : nous le définirons dorénavant comme le chemin le plus court entre deux points ; il est plus habituel alors d'appeler cela une géodésique. Supposons que nous avons muni notre espace bidimensionnel d'un système de coordonnées (x_1, x_2) . La distance entre deux points infiniment voisins est définie par

$$ds^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx_i dx_j$$

où $g_{ij} = g_{ij}(x_1, x_2)$ est appelé le tenseur métrique. Par exemple, si nous avons muni le plan euclidien de coordonnées polaires, $ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2$ et nous avons (en posant $x_1 = r$, $x_2 = \theta$), $g_{11} = 1$, $g_{22} = x^2$, $g_{12} = g_{21} = 0$.

Nous allons considérer dans la suite le cas très particulier où $g_{11} = 1$, $g_{i \neq j} = 0$ et $g_{22} = g^2(x)$, où g est une fonction quelconque¹¹. Le périmètre d'une courbe $y(x)$ reliant deux points est donnée par

$$\ell[y(x)] = \int_1^2 \sqrt{1 + g^2(x)y'^2} dx$$

et il est élémentaire de montrer, d'après les précédents paragraphes, que l'équation d'Euler-Lagrange nous donne immédiatement l'équation de la courbe :

$$y' = a/g\sqrt{g^2 - a^2}$$

où a est une constante d'intégration. Dans le cas des coordonnées polaire par exemple où $g(x) = x$, nous pouvons intégrer l'équation ci-dessus¹² et obtenir l'équation d'une droite $y = \alpha + \arccos(a/x)$ où a et α sont deux constante d'intégration. Pour vous convaincre que cela est effectivement le cas, Il suffit d'interpréter x comme r et y comme θ , faire un petit schéma et quelques manipulations d'angles .

Prenons le cas plus intéressant pour nous de $g(x) = \sin(x)$. A nouveau, l'intégration s'effectue sans difficulté¹³ et nous obtenons

$$y = \psi + \arccos(\cos \alpha \cot x)$$

où ψ et α sont deux constantes d'intégration. Nous voyons par exemple que pour $\alpha = \pi/2$, nous avons une famille de droites données par $y = \text{Cte}$. Prenons la géodésique $y = 0$ et considérons le point $P = (\pi/2, \pi/2)$ en dehors de cette droite. Toute les droites traversant ce point doivent avoir le paramètre $\psi = 0$. Il n'est pas alors difficile de voir que toute ces droites croisent la droite $y = 0$ au point $\cot x = 1/\cos \alpha$.

Nous venons de démontrer dans ce cas que *toutes* les droites traversant P croisent une droite ne contenant pas P ; cela est très différent du cinquième axiome d'Euclide. Le cas que nous venons de traiter correpond à la géométrie sphérique : sur la sphère unité, la distance entre deux points est donnée par $ds^2 = d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2$. Mais le point de vue de Rieman est beaucoup plus fondamental que cela : ce qui caractérise l'espace et qui lui donne sa substance est la donnée du tenseur métrique. Les habitants de la surface de la sphère unité ne peuvent pas

11. Nous noterons par habitude les coordonnées (x, y) sans leur associer l'idée de coordonnées cartésiennes

12. il suffit d'effectuer le changement de variable $u = a/x$

13. Il suffit de poser $u = \cot x$

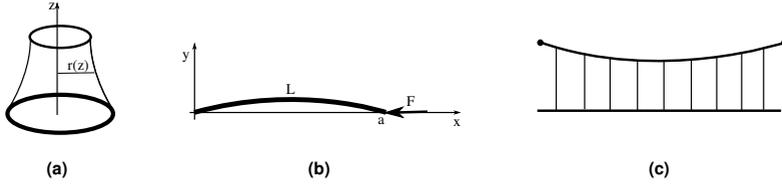


FIGURE 11.5 – (a) : surface minimum entre deux cercle; (b) flambage d’une barre; (c) pont suspendu à une chaînette.

voir qu’ils sont sur une sphère. Ils peuvent par contre visionner les géodésiques (en suivant les trajets des faisceaux de lumière) et déterminer la nature de leur espace en faisant des mesures par exemple de la somme des angles d’un triangle formé par trois géodésiques. C’est exactement dans ce cadre qu’Einstein a formulé sa théorie de gravité en 1917, où les masses confèrent de la courbure à l’espace-temps.

A ajouter.

1. Discuter la Jauge dans le Lagrangien et éventuellement le théorème de Noether.

Problèmes.

1. Surface minimum. Soit deux cercles concentriques de rayon à priori différents disposés l’un au dessus de l’autre à une hauteur h . Quelle est la forme de la surface d’aire minimum qui relie les deux cercles (fig. 11.5a) ?

2. Energie de courbure. Comment faut-il écrire les équations d’Euler-Lagrange si le Lagrangien contient des dérivées secondes ? Plus spécifiquement, supposer que le Lagrangien est de la forme $\mathcal{L} = y''(x)^2 + V(y)$. Généraliser ensuite au cas $\mathcal{L} = \mathcal{L}(y'', y', y, x)$.

3. Brachistochrone. Nous voulons minimiser

$$T = \int_0^{x_1} \sqrt{\frac{1 + y'^2}{y}} dx$$

En utilisant l'identité de Beltrami, démontrer que la courbe $y(x)$ doit obéir à l'équation

$$\frac{-1}{y(1+y'^2)} = C$$

où C est une constante. Résoudre cette équation du première ordre en démontrant d'abord que

$$dx = dy \sqrt{\frac{y}{2a-y}}$$

où nous avons posé $1/C^2 = 2a$; intégrer cette dernière équation en posant $y = a(1 - \cos\theta)$. [Help : nous devons obtenir l'équation du cycloïde sous forme paramétrique.]

4. Élasticité 1-d. Soit une barre dont on repère les points (avant deformation) par la coordonnées x . On appuie sur la barre parralèlelement à son axe; les points de la barre se déplacent aux coordonnées x' (Figure 11.6). Nous appelons *déplacement* $u(x) = x' - x$ la fonction qui traque cette quantité. L'énergie élastique stocké dans la barre est proportionnel *au carré du gradient* de ce terme :

$$\mathcal{E} = \int_0^L (1/2)ku'(x)^2 dx$$

où k est la constante élastique de la barre (qu'on appelle également le module d'Young). La force a effectué le travail $W = Fu(L)$. L'énergie totale de la barre s'écrit donc

$$\mathcal{E} = \int_0^L \{(1/2)ku'(x)^2 - Fu'(x)\} dx$$

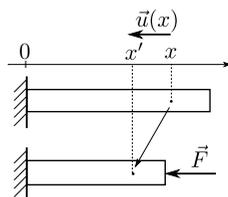


FIGURE 11.6 –

Démontrer alors que $u(x) = ax$ où a est une constante à déterminer. Déterminer a en utilisant les conditions aux bords naturelles (section 11.6). En déduite la loi d'élasticité de Hook

$$F = Ku(L)$$

Que vaut K ? quelle est sa dépendance en L ?

5. Flambage d'une poutre. Appuyez sur une règle tenu verticalement sur une table; au delà d'une certaine force, la règle flambe (fig.11.5b). Ceci est un problème extrêmement important de la résistance des matériaux et conditionne la conception des tours pour qu'ils ne s'écroulent pas (en flambant) sous leurs propres poids. Repérons la barre par son écart à la droite $y(x)$. En supposant faible l'écart de la barre par rapport à la droite, l'énergie de courbure de la barre

est donné par sa courbure locale $B(y''(x))^2$. Nous supposons l'extrémité de la courbe maintenu à $y = 0$, mais pouvant coulisser sur l'axe x et soumis à une force F . Pour trouver la configuration qui minimise l'énergie, nous devons donc trouver l'extremum de la fonctionnelle

$$S[y, a] = \int_0^a B(y''(x))^2 dx - F(L - a)$$

soumis à la contrainte

$$\int_0^a \{1 + (1/2)y'^2\} dx = L$$

Nous avons approximé ici l'élément de ligne $ds = \sqrt{1 + y'^2}$ par son développement de Taylor, en supposant les écarts à la ligne (et leurs dérivées) faible. Démonstrez alors que pour $F > F_c$, la poutre droite n'est plus la solution optimum ; calculer F_c .

6. Flambage d'une poutre II. Nous pouvons formuler différemment le problème de flambage, en intégrant directement la contrainte dans le Lagrangien. Pour cela il suffit d'utiliser un système de coordonnées plus adaptés que les coordonnées cartésiennes. Reperons un point le long de la poutre par sa longueur d'arc à partir de l'origine s , et par l'angle de la tangente à la courbe en ce point avec l'axe horizontal $\theta(s)$. Ce nouveau système de coordonnées est reliée aux coordonnées cartésiennes par la relation

$$\begin{aligned} dx &= \cos \theta ds \\ dy &= \sin \theta ds \end{aligned}$$

La courbure de la courbe en un point est simplement donnée par $d\theta/ds$. L'énergie s'écrit alors simplement

$$S[\theta] = \int_0^L \{B(\theta')^2 + F \cos \theta\} ds - FL$$

Que l'on peut traiter par les équation d'EL sans contrainte : la longueur d'arc s gère automatiquement la constance de la longueur totale de la poutre. Les coordonnées semi-intrinsèque (s, θ) sont très utilisé en géométrie différentielle. Noter de plus la grande similarité de l'action à celle de l'oscillation d'une pendule dans le champs de la gravité.

7. Angle de contact. Trouver l'angle de contact d'une goutte de liquide déposé sur une surface solide.

8. isopérimétrique II. Chercher la courbe sous forme paramétrique $x = x(t)$, $y = y(t)$ avec la condition supplémentaire $x(1) = x(0)$ et $y(1) = y(0)$. Ecrire tout au moins les équations d'Euler-Lagrange.

9. Isopérimétrique III. Quelle est la courbe de surface donnée qui minimise son périmètre ?

10. Equation de la chaînette. Une chaîne $y(x)$ est suspendu entre deux points distant de a . La longueur totale de la chaîne est L . Trouver l'équation de la chaîne. Help : A l'évidence, la chaîne doit minimiser l'énergie potentielle, avec une contrainte sur sa longueur. L'énergie potentielle est de la forme $\int \rho y ds$; on doit donc trouver le minimum de

$$H' = \int_{-a/2}^{a/2} \left\{ \rho y \sqrt{1 + y'(x)^2} - \lambda \sqrt{1 + y'(x)^2} \right\} dx$$

où λ est un multiplicateur de Lagrange. Obtenez également l'équation de la chaînette à laquelle on a suspendu un pont (fig.11.5c)

11. Trajectoire complexe. Soit une fonction $y(x)$ complexe ($\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$) dont l'action est définie par

$$S[y] = \int_I \mathcal{L}(y, y', y^*, y'^*; x) dx$$

Comme par exemple $\mathcal{L} = y' y'^* + k y y^*$. Obtenir les équations d'Euler-Lagrange de cette fonction. [Help : il faut démontrer que l'on peut considérer y et y^* comme deux composantes indépendantes, et obtenir une equation d'EL pour chacune].

12. Equation de Schrodinger. Nous cherchons la fonction complexe $\psi(x, t)$ qui optimise l'action associé au Lagrangien suivant

$$\mathcal{L} = i\psi^* \partial_t \psi - a(\partial_x \psi^*)(\partial_x \psi) - V(r)\psi^* \psi$$

Trouver l'équation d'Euler Lagrange auquel obéit la fonction ψ . Dans la formulation ci-dessus, ψ et ψ^* ne jouent pas le même rôle. Pouvez vous donner une version plus symétrique de ce Lagrangien ?

13. Champs électromagnétique dans le vide. Nous définissons un champ $A = (A_0, A_1, A_2, A_3)$ dans un espace à 4 dimensions que l'on repère à l'aide des coordonnées $x = (x_0, x_1, x_2, x_3)$ ¹⁴. Comme nous sommes parfois trop habitué à la séparation en espace (3d) et en temps, nous dissociions parfois les expressions

14. Nous évitons pour l'instant les exposants et notons les coordonnées x_i au lieu de x^i

ci-dessus en donnant des noms différents aux différents composants : nous notons par exemple $A = (\phi, -\mathbf{A})$ où nous appelons ϕ le potentiel et \mathbf{A} le potentiel vecteur ; de même, nous notons $x = (t, \mathbf{x})$ où le premier composant est appelé temps et les trois autres l'espace. Les équations d'électromagnétisme ont été formulé dans le cadre de cette séparation étrange et les différentes dérivées du champ ont reçu des noms différents. Par exemple, on appelle champ électrique le vecteur à 3 dimensions

$$\mathbf{E} = -\partial_t \mathbf{A} - \nabla \phi$$

et champ magnétique

$$\mathbf{H} = \nabla \times \mathbf{A}$$

Revenons à notre formulation générale. Le tenseur électromagnétique est défini par

$$F_{ik} = \frac{\partial A_k}{\partial x_i} - \frac{\partial A_i}{\partial x_k}$$

Ce tenseur est bien sûr anti-symétrique $F_{ik} = -F_{ki}$.

1. Donner l'expression du tenseur F en fonction des champs E_i et H_k .
2. Démontrer que pour trois indices i, j, k , la définition même du tenseur F impose

$$\frac{\partial F_{ij}}{\partial x_k} + \frac{\partial F_{jk}}{\partial x_i} + \frac{\partial F_{ki}}{\partial x_j} = 0$$

démontrer que les seules équations non-triviales sont celles où $i \neq j \neq l$ et cela nous donne 4 équations que nous pouvons regrouper en

$$\begin{aligned} \nabla \times \mathbf{E} &= -\partial_t \mathbf{H} \\ \nabla \cdot \mathbf{H} &= 0 \end{aligned}$$

qui ne sont rien d'autre que les deux premières équations de Maxwell.

Dans l'espace-temps relativiste, la "distance" ds entre deux points voisins est donnée par

$$ds^2 = dx_0^2 - (dx_1^2 + dx_2^2 + dx_3^2) = \sum_{i=0}^3 \epsilon_i dx_i^2$$

où $\epsilon_0 = 1$ et $\epsilon_{i \geq 1} = -1$. Il existe une différence entre une des composantes et les trois autres quant au signe qu'il faut utiliser pour l'élément d'arc. Cette différence apparaît obligatoirement dans toutes les expressions des lois physiques. En particulier, toutes les expressions quadratiques auront une forme similaire à l'expression de l'élément d'arc. Par exemple, l'action du champs électromagnétique

est donnée par l'intégrale sur un volume du Lagrangien suivant ¹⁵ :

$$\mathcal{L} = - \sum_{i,j=0}^3 \epsilon_i \epsilon_j F_{ij}^2$$

Remarquer la similarité entre cette formulation et la formulation de la théorie de l'élasticité, où le champs A représente le vecteur déplacement et le tenseur F_{ij} le tenseur déformation. Ceci n'est pas un hasard ; Maxwell lui même imaginait l'éther comme un corps élastique et s'inspirait fortement de la théorie de l'élasticité.

1. Dédire que l'on peut mettre le Lagrangien sous forme de $\mathcal{L} = \mathbf{E}^2 - \mathbf{H}^2$
2. Dédire les équations du champs

$$\sum_{j=0}^3 \epsilon_i \epsilon_j \frac{\partial F_{ij}}{\partial x_j} = 0$$

3. Mettre ces équations sous la forme plus usuelle des deux autres équations de Maxwell :

$$\nabla \times \mathbf{H} = \partial_t \mathbf{E} ; \quad \nabla \cdot \mathbf{E} = 0$$

15. Le signe moins n'a pas de conséquence pour nos calculs, mais assure que la solution trouvée est un minimum plutôt qu'un maximum de l'action.

12 Calcul des perturbations.

Le calcul des perturbations n'est pas une méthode scientifique utilisée dans les hôpitaux psychiatriques pour évaluer les symptômes d'un patient. Il existe peu de problème exactement soluble en physique et il faut souvent recourir aux techniques d'approximations. Une des techniques les plus utilisées est celle qui porte le nom de ce chapitre. L'idée de base est une généralisation du développement de Taylor : si nous connaissons la valeur d'une fonction au point x_0 , nous pouvons calculer, sous certaines conditions, la valeur de la fonction au point $x_0 + \epsilon$:

$$f(x_0 + \epsilon) = f(x_0) + A_1\epsilon + A_2\epsilon^2 + \dots$$

Le développement de Taylor nous fournit en plus un moyen de trouver les coefficients A_i : ce sont, si elles existent, les i -ème dérivées de la fonction f au point x_0 , divisé par $i!$. De plus, si ϵ est petit et que nous ne sommes pas très exigeant quant à la précision que l'on cherche, nous pouvons nous contenter du premier ou des deux premiers termes du développement. Le calcul des perturbations généralise cette démarche au calcul des solutions des équations différentielles, des racines des polynômes, des équations intégrales, des vecteurs propres des matrices, ... C'est le premier outil utilisé par le physicien qui tombe sur un problème ardu dont la solution n'est pas connu : si on connaît un problème proche dont la solution est connu, on peut tenter les perturbations. Mentionnons tout de suite que cette technique ne marche pas toujours. On tombe parfois (souvent), sur des perturbations dites singulières et il faut alors sortir l'artillerie lourde. Les perturbations qui se traitent facilement sont dites régulières. Nous nous intéresserons surtout aux perturbations régulières, mais dirons quelques mots sur les perturbations singulières.

12.1 Les perturbations régulières.

La meilleure façon de s'habituer aux calcul des perturbations est à travers des exemples.

Les racines d'un polynômes. Supposons que nous ne connaissons pas la résolutions des équations algébriques de second ordre, mais que nous savons résoudre l'équation $x^2 - x = 0$, dont les racines sont $x_0 = 0, 1$. Nous cherchons la solution

de l'équation

$$x^2 - x + \epsilon = 0 \quad (12.1)$$

où nous supposons ϵ petit. Cherchons la solution sous forme de

$$X = x_0 + \epsilon x_1 + \epsilon^2 x_2 + \dots \quad (12.2)$$

Nous cherchons la solution sous cette forme puisque nous pensons que comme ϵ est petit, la nouvelle racine ne doit pas être trop loin de l'ancienne, et l'écart doit être justement fonction de ϵ : pour $\epsilon = 0$, nous devons trouver la solution originale. Nous connaissons déjà x_0 , et il nous faut trouver une méthode pour calculer x_1, x_2, \dots . Branchons maintenant (12.2) dans (12.1) et regroupons les en fonction des puissances d' ϵ :

$$(x_0^2 - x_0) + [(2x_0 - 1)x_1 + 1]\epsilon + (x_1^2 + 2x_0x_2 - x_2)\epsilon^2 + \dots = 0 \quad (12.3)$$

Le membre de droite de l'équation ci-dessus est un polynôme en ϵ et il est uniformément nul. Nous en déduisons donc que tous les coefficients du polynôme doivent être nuls, c'est à dire :

$$x_0^2 - x_0 = 0 \quad (12.4)$$

$$(2x_0 - 1)x_1 + 1 = 0 \quad (12.5)$$

$$x_1^2 + 2x_0x_2 - x_2 = 0 \quad (12.6)$$

$$\dots = 0$$

L'équation (12.4), donnée par le coefficient de ϵ^0 et appelé le terme d'ordre zéro, est notre équation originale non perturbée que nous savons résoudre. l'équation (12.5) nous donne x_1 :

$$x_1 = 1/(1 - 2x_0)$$

Comme nous connaissons déjà x_0 , nous déterminons facilement que $x_1 = 1$ ou -1 . L'équation (12.6) nous détermine le coefficient x_2 :

$$x_2 = \frac{x_1^2}{1 - 2x_0}$$

et donc $x_2 = 1$ ou -1 . Nous pouvons continuer ainsi (cela dépend de notre patience) et trouver les coefficient x_n . Ce que nous devons remarquer est que : (i) pour déterminer x_k , nous n'avons que besoin des x_{k-1}, x_{k-2}, \dots (ii) l'équation qui détermine x_k est *linéaire* en x_k , c'est à dire ne comporte que des puissances unité de x_k . C'est deux points nous permettent assez aisément de calculer la solution aussi précisément que l'on souhaite. Nous avons donc, pour les deux racines de l'équation (12.1),

$$X_1 = 0 + \epsilon + \epsilon^2 + \dots \quad (12.7)$$

$$X_2 = 1 - \epsilon - \epsilon^2 + \dots \quad (12.8)$$

Dans ce cas précis, nous connaissons la solution exacte

$$X = \frac{1 \pm \sqrt{1 - 4\epsilon}}{2}$$

Un développement de Taylor de cette dernière nous rassure sur l'exactitude des résultats (12.7,12.8).

Généralisation. Nous pouvons généraliser l'approche ci-dessus, sans le formaliser plus : on cherche la solution d'un problème avec perturbation comme un développement en puissance de la perturbation. Il faut alors que les coefficients de chaque puissance de la perturbation soit nul. Le mieux reste encore d'illustrer cela à travers des exemples.

Recherche des valeurs propres d'une matrice symétrique. Supposons que nous connaissons une valeur et un vecteur propre d'une matrices symétrique, c'est à dire que nous connaissons un scalaires λ_0 et un vecteur ϕ_0 tel que $A\phi_0 = \lambda_0 \phi_0$. Une matrice symétrique par définition est égale à sa transposée $A^T = A$. Nous cherchons la valeur propre proche de λ_0 de la matrice $A + \epsilon B$. Appelons cette valeur propre μ . On cherche donc à résoudre

$$(A + \epsilon B)\psi = \mu\psi \tag{12.9}$$

Procédons comme nous l'avons mentionné plus haut. Nous chercherons la solution sous la forme

$$\mu = \lambda_0 + \epsilon\lambda_1 + \dots \tag{12.10}$$

$$\psi = \phi_0 + \epsilon\phi_1 + \dots \tag{12.11}$$

et nous cherchons s à déterminer λ_1, \dots et ϕ_1, \dots . En injectant (12.10-12.11) dans (12.9), nous avons :

$$(A + \epsilon B)(\phi_0 + \epsilon\phi_1 + \dots) = (\lambda_0 + \epsilon\lambda_1 + \dots)(\phi_0 + \epsilon\phi_1 + \dots)$$

et en regroupant les termes en puissance de ϵ , nous trouvons les équations suivantes :

$$A\phi_0 = \lambda_0\phi_0 \tag{12.12}$$

$$A\phi_1 + B\phi_0 = \lambda_0\phi_1 + \lambda_1\phi_0 \tag{12.13}$$

$$\dots = \dots$$

La première équation, c'est à dire les terme d'ordre 0 en ϵ , ne nous rapporte bien sûr rien que ne l'on connaisse déjà. Dans l'équation (12.13), nous avons deux

inconnus, le vecteur ϕ_1 et le scalaire λ_1 à déterminer. Prenons le produit scalaire des deux côtés par le vecteur ϕ_0 :

$$(\phi_0, A\phi_1) + (\phi_0, B\phi_0) = \lambda_0(\phi_0, \phi_1) + \lambda_1(\phi_0, \phi_0) \quad (12.14)$$

Nous avons supposé que A est symétrique. Donc,

$$(\phi_0, A\phi_1) = (A^T\phi_0, \phi_1) = (A\phi_0, \phi_1) = \lambda_0(\phi_0, \phi_1)$$

et en injectant ce résultat dans (12.14), nous aboutissons finalement à

$$\lambda_1 = (\phi_0, B\phi_0)/(\phi_0, \phi_0)$$

Nous connaissons donc la correction d'ordre 1 à la valeur propre.

Si tous cela paraît un peu abstrait, cherchons la valeur propre de la matrice

$$\begin{pmatrix} 1 + \epsilon & 2\epsilon \\ 2\epsilon & 2 + 3\epsilon \end{pmatrix}$$

Cette matrice est la somme d'une matrice diagonale $A = \text{diag}(1, 2)$ et de la matrice B tel que $B_{ij} = (i + j - 1)\epsilon$. La matrice B est la perturbation si on suppose $\epsilon \ll 1$. La matrice A possède bien sur les deux valeurs propres 1 et 2 et les vecteurs propres associés $(1, 0)$ et $(0, 1)$. Cherchons la valeurs propre proche de 1 de la matrice perturbée. D'après ce que nous avons dit, nous devons calculer $(1, 0)B(1, 0)^T$:

$$(1, 0) \cdot \begin{pmatrix} \epsilon & 2\epsilon \\ 2\epsilon & 3\epsilon \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \epsilon$$

Comme $(1, 0)(1, 0)^T = 1$, la valeur propre proche de 1, à l'ordre 1 en epsilon, s'écrit

$$\mu = 1 + \epsilon$$

Le lecteur peut chercher directement la valeur propre de la matrice perturbée et vérifier le résultat ci-dessus. Bien sûr, quand la matrice est plus grande que 2×2 , la recherche directe peut être extrêmement fastidieuse.

La stabilité d'un système différentielle. Nous connaissons parfois un point fixe d'une équation, et nous souhaitons savoir si ce point est stable ou non. Par exemple, le point le plus bas pour un pendule est un point fixe stable, tandis que le point le plus haut est un point instable. Intuitivement, pour connaître la stabilité, nous écartons un peu le système de son point fixe. Si le système revient à son point de départ ou reste proche, l'équilibre est stable. Si au contraire, la perturbation tend à grandir, le point est alors instable.

Considérons l'équation du mouvement d'un pendule amorti

$$\ddot{\theta} + \rho \dot{\theta} + \omega^2 \sin \theta = 0 \quad (12.15)$$

où θ est l'angle avec l'axe vertical et $\theta = 0$ correspond au point le plus bas. Il est évident que les points $\theta = 0$ et $\theta = \pi$ sont les points fixes de cet équation. Supposons maintenant que nous partons très proche du point $\theta = 0$, c'est à dire avec la condition initiale $\theta(t = 0) = \epsilon$. Cherchons comme d'habitude la solution sous forme de $\theta = 0 + \epsilon\theta_1 + \dots$. En réalité, comme nous nous intéressons qu'à la stabilité, le terme d'ordre 1 en ϵ nous suffit. En injectant cette solution dans (12.15) et en développant la fonction sin, nous trouvons :

$$\ddot{\theta}_1 + \rho \dot{\theta}_1 + \omega^2 \theta_1 = 0$$

la solution générale de cette dernière est de la forme $\theta_1 = \exp(-\rho t) \exp(\pm i\omega' t)$ et elle tend effectivement vers 0 quand $t \rightarrow \infty$. Le point $\theta = 0$ est donc un point stable. En répétant les mêmes opérations pour le point $\theta = \pi$, et en n'oubliant pas que $\sin(\pi + x) = -\sin x$, nous aboutissons à

$$\ddot{\theta}_1 + \rho \dot{\theta}_1 - \omega^2 \theta_1 = 0$$

et cette fois, il est clair que quand $t \rightarrow \infty$, $\theta_1 \rightarrow \infty$. Le point $\theta = \pi$ est donc instable.

12.2 Les perturbations singulières.

Nous avons supposé, lors de l'étude des perturbations singulières, que la solution perturbée est proche de celle non perturbée. Cela n'est pas toujours le cas et l'ajout d'un petit terme peut radicalement changer la solution. Prenons le cas de l'équation algébrique

$$\epsilon x^2 + x - 1 = 0 \quad (12.16)$$

La solution non perturbée, *i.e.* pour $\epsilon = 0$ vaut $x = 1$. La solution exacte pour $\epsilon \neq 0$ s'écrit

$$x = \frac{-1 \pm \sqrt{1 + 4\epsilon}}{2\epsilon}$$

et un petit développement nous montre que les racines sont, pour $\epsilon \ll 1$, de la forme

$$\begin{aligned} x_1 &= 1 - \epsilon \\ x_2 &= -\frac{1}{\epsilon} \end{aligned}$$

Nous avons donc l'apparition d'une nouvelle racine qui est d'autant plus grande que la perturbation est petite. Cela est un phénomène générale : à chaque fois que la perturbation est sur un terme d'ordre supérieur, la perturbation est singulière. Il existe parfois des changements de variable qui rendent la perturbation régulière. Par exemple, dans l'équation (12.16), en posant $x = 1/y$, nous avons

$$y^2 - y - \epsilon = 0$$

qui peut se traiter par la méthode habituelle. D'après notre traitement de (12.1), ses solutions sont

$$\begin{aligned} y_1 &= -\epsilon \\ y_2 &= 1 + \epsilon \end{aligned}$$

qui nous redonne bien les racines en $x = -1/\epsilon$ et $x = 1 - \epsilon$.

La même remarque s'applique aux équations différentielles. L'équation

$$\epsilon \ddot{x} + \dot{x} + 1 = 0$$

est celle d'un oscillateur harmonique amortie. Si la masse ϵ est nulle, la solution est de la forme $x = A \exp(-t)$. Si la masse est non nulle, la solution, à l'ordre le plus important en ϵ , est de la forme $A \exp(-t) + B \exp(-t/\epsilon)$ et le lecteur peut vérifier que les deux solutions sont radicalement différentes. Remarquons à nouveau que nous pouvons chercher un changement de variable de la forme $t = \epsilon^p t'$ et $x = \epsilon^q y$ qui rendrait la perturbation régulière. Nous en laissons le soin au lecteur intéressé.

L'ennui avec les équations différentielles est que les termes les plus inoffensifs peuvent rendre les perturbations singulières. Considérons l'exemple de l'oscillateur suivant :

$$\ddot{x} + \omega^2 x + \epsilon x^3 = 0 \tag{12.17}$$

ceci est l'équation d'un mobile dans un potentiel en $kx^2 + k'x^4$. La solution général de l'équation non perturbée est $a \cos(\omega t + \phi)$. Sans perte de généralité, on supposera $\phi = 0$. Nous cherchons alors la solution de l'équation perturbée sous forme de $x(t) = a \cos(\omega t) + \epsilon x_1(t) + \dots$. En injectant dans l'équation et en collectant les termes d'ordre 1 en ϵ , nous trouvons que

$$\ddot{x}_1 + \omega^2 x_1 = -a^3 \cos^3(\omega t) \tag{12.18}$$

Or, $\cos^3(u) = (1/4) \cos(3u) + (3/4) \cos(u)$ et donc la solution de (12.20) est donnée par la somme de la solution des deux équations suivante :

$$\ddot{x}_1 + \omega^2 x_1 = (-a^3/4) \cos(3\omega t) \tag{12.19}$$

$$\ddot{x}_1 + \omega^2 x_1 = (-3a^3/4) \cos(\omega t) \tag{12.20}$$

La première équation ne présente pas de danger : c'est l'équation d'un oscillateur harmonique de fréquence propre ω forcée à la fréquence 3ω et possède une solution du genre $\cos(3\omega t + \alpha)$.

Par contre, la deuxième équation (12.20) est celle d'un oscillateur harmonique de fréquence propre ω forcée justement à ω . Il y a donc résonance et la solution, qui est de la forme $t \cos(\omega t + \beta)$, va devenir très large. Cela viole notre hypothèse de départ sur les développements en puissance d' ϵ . Nous avons écrit

$$x(t) = a \cos(\omega t) + \epsilon x_1(t) + \dots$$

en supposant $x_1(t)$ bornée, de façon à ce que $\epsilon x_1(t)$ reste toujours petit par rapport à la solution non perturbée $a \cos(\omega t)$. Or, nous voyons qu'au bout d'un temps $t > 1/\epsilon$, le soit disant petit terme devient en fait le terme dominant.

Il existe de nombreuses types différents de perturbations singulières et au moins autant de façon de les traiter. L'objet de ce livre n'étant pas un cours détaillé sur les calculs de perturbations, nous nous en tiendrons presque là. Nous trouvons cependant utile de montrer comment traiter les cas similaires à l'exemple ci-dessus. La technique est appelée "élimination des termes séculaires ou résonnant".

Le traitement des termes séculaires.

La perturbation que nous avons considéré plus haut intervient dans pratiquement tous les problèmes d'oscillations, et c'est pourquoi il nous semble important de la traiter. En regardant de plus près l'équation (12.17), nous voyons qu'il n'y a rien d'anormal ou de divergent. Elle décrit simplement des oscillations au fond d'un puits peut être un peu plus raide qu'un puits harmonique et il n'y a aucune raison que quelque chose diverge. L'erreur ne peut venir que de notre traitement. En supposant que la solution s'écrit sous la forme $a \cos(\omega t) + \epsilon x_1(t)$, nous avons fait l'erreur de penser que le terme d'ordre 0 continue à présenter une oscillation à fréquence ω . Il n'y a aucune raison pour cela, et la fréquence peut également être de la forme $\omega + \epsilon\omega_1 + \dots$. La figure (12.1) montre la différence entre $\sin(t)$ et $\sin(1.01t)$ pour les temps inférieurs à vingt et pour les temps autour de 250. Nous voyons que la différence est à peine perceptible pour les temps courts, tandis que les deux fonctions n'ont plus rien à voir aux temps longs. Ce problème avait été observé d'abord en astronomie, où les calculs perturbatifs des siècles précédents commençaient à s'écarter des observations (d'où le terme séculaire). Lindstedt (vers 1880) a remédié à ces carences par sa technique de renormalisation qui est de chercher la solution sous la forme

$$x(t) = a \cos[(\omega + \epsilon\omega_1)t] + \epsilon x_1(t) \tag{12.21}$$

En injectant la forme (12.21) dans (12.17) et en collectant les termes d'ordre 1 en ϵ , nous trouvons cette fois

$$\ddot{x}_1 + \omega^2 x_1 - 2a\omega\omega_1 \cos[(\omega + \epsilon\omega_1)t] = (-a^3/4) \cos[3(\omega + \epsilon\omega_1)t] - (3a^3/4) \cos[(\omega + \epsilon\omega_1)t]$$

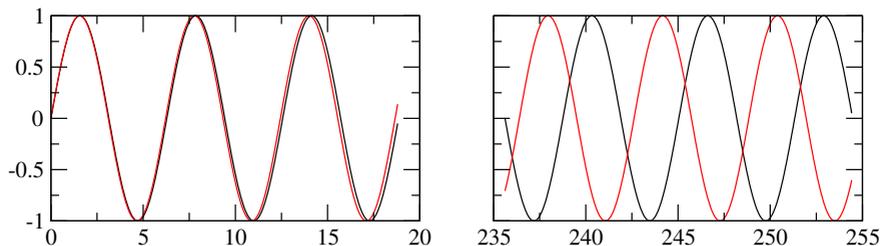


FIGURE 12.1 – $\sin(t)$ (en noir) et $\sin(1.01t)$ (en rouge) pour les temps courts et longs.

Il nous suffit maintenant de choisir

$$\omega_1 = \frac{3a^2}{8\omega}$$

pour éliminer le terme résonnant. La solution perturbative à l'ordre 1 s'écrit alors :

$$x(t) = a \cos\left[\left(\omega + \epsilon \frac{3a^2}{8\omega}\right)t\right] + \epsilon A \cos\left[3\left(\omega + \epsilon \frac{3a^2}{8\omega}\right)t + \alpha\right]$$

où les coefficients a, A, α sont déterminés à partir des conditions initiales.

Problèmes.

Racine des polynômes.

1. Soit $P(x) = \sum a_n x^n$ un polynôme dont une des racines, x_0 est connue, c'est à dire $P(x_0) = 0$. Soit le polynôme $P'(x) = P(x) + \epsilon x^p$. Soit x' la racine proche de x_0 de ce dernier. Montrer qu'à l'ordre 1,

$$x' = x_0 - \frac{x_0^p}{\sum n a_n x_0^{n-1}} \epsilon$$

2. Pouvez vous exhiber la correction à l'ordre 2 ?
3. Soit l'équation

$$x^6 - 4x^5 + 3x^4 - 6x^2 + 6x + 1 = 0 \quad (12.22)$$

Nous remarquons qu'en écrivant par exemple le coefficient de x^4 comme $2 + \epsilon$ (où $\epsilon = 1$), la somme des coefficients de l'équation non perturbée vaut 0. $x = 1$ est donc une solution de l'équation non perturbée (*i.e.* pour $\epsilon = 0$). Calculez la correction à cette racine à l'ordre 1 en ϵ et comparez à la solution exacte $x = 1.10565$. Et si au lieu du coefficient du x^4 , nous avions choisit un autre terme, qu'aurait on obtenu ?

4. Calculer la correction à l'ordre 2. Pouvez vous alors trouver un critère pour le choix du coefficient pour que la correction à l'ordre 1 soit la meilleure ?

Équation transcendantale.

1. $x \log x = 0$ admet une solution pour $x = 1$. Calculez, à l'ordre 3, la racine proche de 1 de l'équation $x \log x = \epsilon$. Comparez à la solution exacte 1.09557 pour $\epsilon = 0.1$. Pouvez-vous utiliser la même approche pour trouver la solution proche de 0?
2. Trouver la racine, proche de π , de $x \sin x = \epsilon$. Comparez, pour $\epsilon = 0.1$, à la solution exacte $x = 3.10943$.

Équation intégrale. Nous avons rencontré les équations intégrales lors de notre discussion des fonctions de Green. Nous allons étudier ci-dessous un schéma itératif de leurs résolution. Ces schéma là sont extrêmement fragile cependant, et il faut toujours s'assurer de leur convergence.

1. Une équation intégrale de Fredholm de deuxième espèce est de la forme

$$f(x) = g(x) + \mu \int_a^b K(x, x') f(x') dx'$$

Proposez un schéma de résolution par le calcul des perturbations. Ne vous contentez pas de l'ordre 1. Trouvez la perturbation d'ordre n en général.

2. Profitez pour exhiber la solution exacte de

$$f(x) = 1 + \lambda \int_0^\infty e^{-(x+y)} f(y) dy$$

En calculant les perturbations à tout ordre et en sommant la série ainsi obtenue.

3. Faites la même chose pour

$$f(x) = 1 + \lambda \int_0^x f(y) dy$$

Attention, les bornes de l'intégrale dépendent de x . On appelle ces équations Voltera de deuxième espèce.

Oscillateur de Van der Pol. Van de Pol à proposé l'équation suivante dans les années 1920 pour modéliser les oscillateurs auto-entretenus comme le battement de coeur

$$\ddot{x} + \epsilon(x^2 - 1)\dot{x} + \omega_0 x = 0$$

Le coefficient du terme \dot{x} est équivalent à un frottement. Nous voyons qu'il est *négatif* si l'amplitude x est petite (< 1), c'est à dire que le système reçoit de l'énergie de l'extérieur, ce qui va l'amener à augmenter son amplitude. Par contre

si l'amplitude devient trop grande (> 1) le frottement devient positif et le système perd de l'énergie vers l'extérieur, ce qui va diminuer son amplitude. Nous voyons que le système maintient une oscillation stable quelque soit les conditions de départ.

1. Montrer que le point fixe $x = 0$ est instable.
2. En partant de la solution non perturbée $x = a \cos \omega_0 t$, montrez que les perturbations régulières génèrent des termes résonnants.
3. Utilisez la renormalisation de Lindstedt pour éliminer les termes résonnants. Pour cela, chercher la solution sous forme de

$$x(t) = a \cos \Omega t + \epsilon x_1(t)$$

où $\Omega = \omega_0 + \epsilon \omega_1$. Vous pouvez apercevoir que l'élimination des termes résonnants impose une condition sur l'amplitude de l'oscillation, ce que l'on appelle un cycle limite.

Écosystème de prédateurs–proies. Une des interaction fondamentale en écologie est celle des prédateurs et des proies. Le premier modèle pour la dynamique de ces deux populations a été proposé par Lotka et Volterra au début des années 1930. Soit P le nombre des prédateurs et N le nombre des proies dans l'écosystème. Lotka et Volterra ont proposé

$$dN/dt = \alpha N - \beta NP \tag{12.23}$$

$$dP/dt = \gamma NP - \delta P \tag{12.24}$$

α est le taux de croissance naturel des proies en l'absence des prédateurs. La présence des prédateurs cause également la disparition des proies, proportionnellement au nombre de prédateur et de proie, d'où le terme en $-\beta NP$ dans la première équation, β étant l'efficacité de la chasse. Dans l'équation qui régit la dynamique des prédateurs, nous voyons que la croissance est fonction du nombre de proie disponible, et le terme δ est le taux de mort naturel des prédateurs.

1. Montrez que ce système possède un point fixe, c'est à dire des valeurs N_0, P_0 pour lesquels $dN/dt = dP/dt = 0$.
2. Étudiez la solution de ce système pour les faibles écarts au point fixe. Cela veut dire que nous prenons des conditions initiales du genre $N(t=0) = N_0 + \epsilon$ et $P(0) = P_0$. Cherchez la solution sous la forme $N(t) = N_0 + \epsilon N_1(t)$ et $P(t) = P_0 + \epsilon P_1(t)$, et en collectant les termes d'ordre 1 en ϵ , obtenez un système linéaire pour N_1 et P_1 . Résolvez ce système et déduisez également la forme du cycle limite, c'est à dire N_1 en fonction de P_1 .
3. Poussez les calculs à l'ordre 2 en ϵ et étudiez l'apparition d'harmonique supérieurs.

4. Vous pouvez également remarquer que le cycle limite peut s'obtenir en divisant directement (12.23) par (12.24) et en résolvant l'équation différentielle du premier ordre. Comparez le résultat de ce calcul au résultat de la question 2.

Stabilité d'interface. Soit une interface $u(x, t)$ (par exemple entre solide et liquide lors de la coulée continue en métallurgie) décrit par l'équation

$$\frac{\partial u}{\partial t} = -au - bu^3 + c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - d \frac{\partial^4 u}{\partial x^4}$$

où nous supposons les coefficients $a, b, d > 0$. Discuter la stabilité linéaire de la solution $u(x, t) = 0$ selon que c est positif ou négatif et chercher les seuils d'instabilité.

13 Les opérateurs différentiels.

La plupart des phénomènes physiques sont décrits par des équations différentielles qui impliquent des opérateurs différentiels. On rencontre souvent les gradients, rotationnelles, divergences et laplaciens et le fait que l'espace dans lequel vivent les physiciens ait trois dimensions a peut-être favorisé leurs usages au dépend d'autres formulations plus symétriques¹. Fondamentalement, ce sont des opérateurs de dérivation et nous allons nous attacher dans ce chapitre à étudier leurs significations et à établir leurs expressions dans divers systèmes de coordonnées.

13.1 Métrique et Système de coordonnées.

Nous repérons les points dans l'espace à l'aide d'un système de coordonnées. Par exemple, pour un espace à trois dimensions, nous associons un triplet (q_1, q_2, q_3) à chaque point P de l'espace. Cet acte fondateur nous permet de ramener la géométrie, la science des relations entre points de l'espace, dans le domaine de l'analyse et y appliquer toute la puissance de feu dont on y dispose.

Les points de l'espace ont une existence propre, indépendamment de la représentation en triplet que l'on utilise. Que le triplet qu'on utilise soit les coordonnées cartésiennes ou polaire ne change pas le point P ni (soulignons mentalement deux fois ce *ni*) la distance de ce point à un autre. Si la distance entre deux points est 1 mm, cela ne doit pas dépendre du système de coordonnées cartésienne ou polaire que nous avons choisi. Supposons que nous avons repéré un point P par le triplet (q_1, q_2, q_3) et le point infinitésimalement voisin $P + dP$ par le triplet $(q_1 + dq_1, q_2 + dq_2, q_3 + dq_3)$. Notons ds la distance entre P et $P + dP$. La relation entre la distance ds et le triplet (dq_1, dq_2, dq_3) définit la métrique du système de coordonnées. Nous nous contenterons par la suite de systèmes de coordonnées *orthogonales* (cartésien, polaire, cylindrique,...) pour lesquels, de façon général, nous avons :

$$ds^2 = h_1^2 dq_1^2 + h_2^2 dq_2^2 + h_3^2 dq_3^2 \quad (13.1)$$

Les quantités h_1, h_2, h_3 dépendent en général des coordonnées q_i . On les appelle

1. Voir le chapitre sur les formes différentielles

les éléments du tenseur métrique². Il est évident que si pour un certain déplacement, nous avons $dq_2 = dq_3 = 0$, alors $ds = h_1 dq_1$ tout simplement.

Coordonnées cartésiennes. On le note souvent par le triplet (x, y, z) . C'est la plus simple des systèmes, pour lequel $h_1 = h_2 = h_3 = 1$.

Coordonnées polaires. On le note souvent (r, θ, z) . Comme dans ce système,

$$ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + dz^2$$

nous avons $h_1 = 1$, $h_2 = q_1 = r$ et $h_3 = 1$.

Coordonnées sphériques. On le note souvent (r, ϕ, θ) . Ici

$$ds^2 = dr^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2 + r^2 d\theta^2$$

et donc $h_1 = 1$, $h_2 = q_1 \sin \theta = r \sin \theta$, $h_3 = q_1 = r$.

Coordonnées semi-paraboliques. On le note souvent (σ, τ, z) . Ce système est relié au cartésien par les relations

$$x = \sigma\tau; y = (\tau^2 - \sigma^2)/2; z = z$$

Démontrez que les éléments du tenseur métrique sont $h_1 = h_2 = \sqrt{\sigma^2 + \tau^2}$, $h_3 = 1$.

Coordonnées paraboliques. On le note souvent (σ, τ, ϕ) , relié au système cartésien par

$$x = \sigma\tau \sin \phi; y = \sigma\tau \cos \phi; z = (1/2)(\tau^2 - \sigma^2)$$

Trouvez les éléments du tenseur métrique.

Problème. En coordonnées cartésienne, la surface $q_i = Cte$ est un plan. Donnez des définitions analogues pour les autres systèmes de coordonnées.

En réalité, la démarche est la suivante : une fois que nous avons un système de coordonnées (q_1, q_2, q_3) , c'est la donnée du tenseur métrique qui nous indique qu'elle est ce système, où même plus, si l'espace est plat ou courbé (mais ceci est une autre histoire).

2. Dans le cas le plus général, l'élément de distance curviligne s'écrit

$$ds^2 = \sum_{i,j} h_{i,j} dq_i dq_j$$

et la matrice H dont les éléments sont les $h_{i,j}$ s'appelle le tenseur métrique. Dans le cas des coordonnées curvilignes orthogonales, les éléments non-diagonaux sont nulles et ds^2 peut s'écrire sous la forme plus simple de 13.1.

13.2 Nabla, div et les autres.

Les opérateurs différentielles ont tous un sens géométrique (disons même plus, physique). Ce ne sont pas juste des règles de dérivation du genre $\partial_1 E_2 - \partial_2 E_1$. Si on connaît ce sens, on peut comprendre le sens profond de l'équation qui les contient. Par ricochet, il devient très facile de déduire leurs expressions dans n'importe quel système de coordonnées. C'est ce à quoi nous allons nous attacher par la suite. Notons quand même que ces opérateurs ne sont pas si dissemblable qu'il n'y paraît et tous relient, d'une façon ou d'une autre, un flux à travers un point, un circuit ou une surface fermée à une intégrale. Dès la fin du dix-neuvième siècle, cette similitude a emmené E. Cartan à inventer la notion de formes différentielles qui unifie tous ces opérateurs, qui ne sont alors que l'expression d'une opération de dérivation (qu'on appelle extérieure). Ces formes d'une élégance extraordinaire font l'objet d'un autre chapitre. Ici, nous nous attacherons à une introduction *classique* de ces opérateurs.

13.3 Le gradient.

Soit la fonction $f(P)$ qui à chaque point de l'espace associe une quantité. Le nom savant de cela est un *champ scalaire*. Cela peut être une densité, un potentiel, ... Nous sommes intéressés par savoir de combien cette fonction change si on passe du point P au point voisin $P + ds$. Le gradient *est* la quantité physique qui nous donne cette information :

$$df = f(P + ds) - f(P) = \mathbf{grad} f \cdot ds \quad (13.2)$$

$\mathbf{grad} f$ qu'on note également ∇f est un *vecteur* dont le produit scalaire avec le déplacement ds donne la variation de f . Ceci est la *définition* du gradient. ∇f à priori dépend du point P . Notez que jusque là, nous avons exprimé la variation indépendamment du système de coordonnées choisi pour repérer les points de l'espace. Une quantité physique ne doit jamais dépendre du système de coordonnées et sa définition doit toujours être donnée de façon intrinsèque, indépendamment des coordonnées. Quand en mécanique, nous écrivons $\mathbf{F} = m d^2 \mathbf{r} / dt^2$, ceci est une relation qui est valable quelque soit le système de coordonnées. La même chose s'applique aux opérateurs différentiels que nous utilisons en physique.

Evidemment, une fois que nous avons exprimé les choses de façon intrinsèque, il faut ensuite faire le boulot et calculer la trajectoire, les lignes du champ, les isopotentiels, ... Pour cela, nous devons choisir un système de coordonnées. Donc, nous avons besoin d'exprimer ∇f dans un système de coordonnées, celui qui convient le mieux au problème considéré. Supposons que le point P est repéré par (q_1, q_2, q_3) et le point voisin par $(q_1 + dq_1, q_2, q_3)$. Alors $df = f(q_1 + dq_1, q_2, q_3) - f(q_1, q_2, q_3) =$

$(\partial f/\partial q_1)dq_1$. Le membre de droite de l'équation(13.2) vaut

$$(\nabla f)_1 h_1 dq_1$$

où $(\nabla f)_1$ est la composante du gradient dans la direction 1. Ceci nous donne $(\nabla f)_1 = (1/h_1)(\partial f/\partial q_1)$. En refaisant la même opération pour les trois coordonnées, on obtient :

$$\nabla f = \left(\frac{1}{h_1} \frac{\partial f}{\partial q_1}, \frac{1}{h_2} \frac{\partial f}{\partial q_2}, \frac{1}{h_3} \frac{\partial f}{\partial q_3} \right)$$

Exemples. En coordonnées cartésien, nous avons $\nabla f = (\partial f/\partial x, \partial f/\partial y, \partial f/\partial z)$. En coordonnées polaire, $\nabla f = (\partial f/\partial r, (1/r)\partial f/\partial \theta, \partial f/\partial z)$.

Problème. Donner l'expression du gradient dans les autres systèmes de coordonnées.

Problème. Ecrire l'expression général du gradient dans l'espace à n dimension.

La seule connaissance du tenseur métrique nous permet de donner l'expression du gradient dans le système de coordonnées en question. Nous allons suivre la même démarche pour tous les autres opérateurs différentiels.

Notons également que la définition (13.2) donne la direction selon laquelle le champs f varie le plus rapidement. A ds fixe, c'est la direction donné par ∇f qui donne la variation la plus importante.

Un corrolaire important de cela est que le vecteur gradient est perpendiculaire aux surface de niveau. Une surface de niveau est l'ensemble des points sur lesquels f est constante. Si f est une fonction de n variable, $f(x_1, \dots, x_n) = Cte$ est une (hyper) surface de dimension $n-1$. Un déplacement ds perpendiculaire au vecteur gradient ne change pas (à l'ordre 1 en ds) la valeur de f ce qui implique que le gradient est perpendiculaire à la surface.

13.4 Champ de vecteurs.

Les quantités que l'on utilise en physique ne sont pas toutes scalaires comme la densité ρ ou le potentiel V . Certaines quantités comme le champs électrique \mathbf{E} ou la vitesse d'un flot \mathbf{J} sont des quantités vectorielles. Nous supposons ici connu la notion de champ de vecteur, le lecteur intéressé par plus de détails et de rigueur pourrait se reporter au cours traitant les variétés différentiables. Pour visualiser un champ de vecteur, il suffit de choisir un ensemble de points représentatifs, souvent régulièrement espacé, et de montrer par une flèche le vecteur associé à ces points.

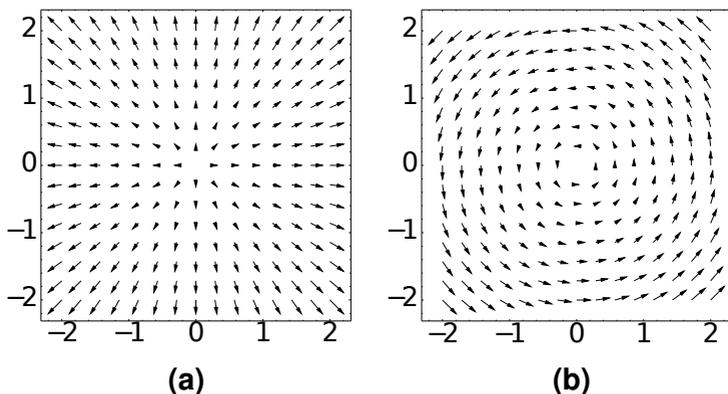


FIGURE 13.1 – Représentation des champs de vecteurs $(f_x = x, f_y = y)$ et $(f_x = -y, f_y = x)$. Une flèche en un point représente la valeur du vecteur \mathbf{f} en ce point.

Les lignes de champs sont facile à imaginer. En chaque point P , la tangente à la ligne de champs est donnée par le champ en ce point. Les lignes de champs de la figure 13.1a sont des droites passant par l'origine, tandis que les lignes de champs de la figure 13.1b sont des cercles centrés sur l'origine. Le calcul des lignes de champs est élémentaire d'après ce que nous venons de dire. Supposons que nous utilisons les coordonnées (q_1, q_2, q_3) et à chaque point $\mathbf{q} = (q_1, q_2, q_3)$ de l'espace nous avons associé le vecteur $(f_1(\mathbf{q}), f_2(\mathbf{q}), f_3(\mathbf{q}))$. Soit une ligne de champ que nous avons paramétrons par la variable t . Cela veut dire que nous définissons la ligne par trois fonctions $q_1(t), q_2(t), q_3(t)$. D'après ce que nous venons de dire, nous devons avoir

$$dq_i/dt = f_i \quad i = 1, 2, 3$$

ou encore, en regroupant les trois expressions,

$$\frac{dq_1}{f_1} = \frac{dq_2}{f_2} = \frac{dq_3}{f_3}$$

Nous avons écrit ces expressions pour un espace à trois dimensions, mais cela peut s'appliquer à n'importe quelle dimension.

Exemple 1. Soit, à deux dimensions, $f_1 = q_1$ et $f_2 = q_2$. Les équations des lignes de champs sont $dq_1/dt = q_1$ et $dq_2/dt = q_2$. La solution est $q_1 = \alpha q_2$, où α est une constante. Si (q_1, q_2) désigne les coordonnées cartésiennes, alors ceci est une famille de droite passant par l'origine, c'est à dire les lignes de champs de la figure 13.1a.

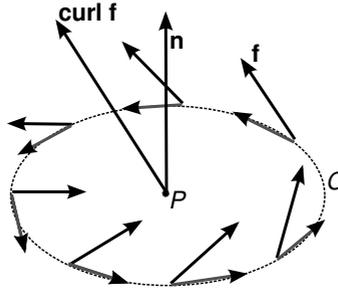


FIGURE 13.2 – Le champ \mathbf{f} , sa projection sur le circuit C entourant le point P , la normale à la surface \mathbf{n} et le rotationnel noté $\nabla \times \mathbf{f}$ ou **curl** \mathbf{f} .

Exemple 2. Soit, à deux dimensions, $f_1 = 0$ et $f_2 = -q_1$. Les équations des lignes de champs sont $dq_1/dt = 0$ et $dq_2/dt = -q_1$. La solution est $q_1 = \alpha$, $q_2 = -\alpha t$ où α est une constante. Si (q_1, q_2) désigne les coordonnées polaires, alors ceci est une famille de cercles centrés sur l'origine, c'est à dire les lignes de champs de la figure 13.1b.

13.5 Le rotationnel.

La distinction entre les figure 13.1a et b saute aux yeux : dans le premier, les lignes de champs ne se referment pas sur elles mêmes, dans le deuxième, toutes les lignes se referment sur elle même. Dans le premier, les lignes de champs sont comme originaire d'une source à l'origine, dans le deuxième au contraire, aucune source ne saute au yeux a priori. C'est cela que l'opérateur rotationnel, que l'ont note **rot** ou parfois $\nabla \times$ (ou **curl** dans la littérature anglo-saxonne) mesure localement. Précisons les choses.

Soit un champ \mathbf{f} . Considérons un point P et un circuit *infinitésimal* C autour de ce point. Si la projection des lignes de champ de \mathbf{f} sur C se referme, alors $I_C = \int_C \mathbf{f} \cdot d\mathbf{s} \neq 0$. Le rotationnel est l'opérateur qui quantifie l'amplitude de I_C . Il y a cependant un petit détail à régler : la direction du circuit C a autant d'importance que sa taille. Soit $A\mathbf{n}$ le vecteur porteur du circuit C , A étant l'air de la surface enclose par C et \mathbf{n} le vecteur unitaire perpendiculaire à C , alors nous définissons $\nabla \times \mathbf{f}$ telle que

$$A\mathbf{n} \cdot \nabla \times \mathbf{f} = \int_C \mathbf{f} \cdot d\mathbf{s} \quad (13.3)$$

à l'ordre 1 en A (voir note³). Si vous n'aimez pas le travail avec les éléments

3. Précisons quelques notions sur les approxiamtions. Supposons que nous pouvons approxi-

infinitésimaux (quoiqu'ils aient une existence mathématiquement légitime depuis les années 1960), vous pouvez utiliser la définition

$$\mathbf{n} \cdot \nabla \times \mathbf{f} = \lim_{A \rightarrow 0} \frac{1}{A} \int_C \mathbf{f} \cdot d\mathbf{s} \quad (13.4)$$

où A est la surface entouré par la courbe C .

Comme vous le savez probablement, le **rot** n'est pas un *vrai* vecteur, mais un pseudo-vecteur. En faite, on ne peut donner un sens vectoriel au rotationnel que dans l'espace à trois dimensions. Nous verrons le sens général du rotationnel dans le chapitre consacré soit aux tenseurs, soit aux formes différentielles. Nous continuerons de les traiter classiquement dans ce qui suit.

Une fois que nous avons défini le rotationnel de façon (eq.13.3), nous pouvons nous en servir pour l'écrire dans n'importe quel système de coordonnées. Soit le système (q_1, q_2, q_3) et le champs $\mathbf{f} = (f_1, f_2, f_3)$ défini dans ces coordonnées : $f_i = f_i(q_1, q_2, q_3)$. Considérons un petit circuit autour du point P , dans le plan (q_2, q_3) .

Sur la partie PA , notre intégrale vaut (nous omettons d'écrire la variable q_1 qui ne varie pas), à l'ordre 1 en a

$$f_2(q_2, q_3)h_2(q_2, q_3)a \quad (13.5)$$

mer une fonction autour d'un point x par son développement de taylor :

$$\Delta = f(x+h) - f(x) = f'(x)h + (1/2)f''(x)h^2 + \dots$$

Quand on dit qu'à l'ordre 1 en h , Δ vaut $f'(x)h$, cela veut dire que

$$\frac{1}{h} \lim_{h \rightarrow 0} \Delta = f'(x)$$

Concrètement, cela veut dire que nous nous intéressons aux très petits h (infinitésimaux) et le premier terme de l'approximation est amplement suffisant. De façon plus formelle, nous pouvons écrire

$$\Delta = f'(x)h + o(h)$$

où $o(h)$ regroupe tous les termes qui sont négligeable devant h quand $h \rightarrow 0$:

$$\frac{1}{h} \lim_{h \rightarrow 0} o(h) = 0$$

Si nous avons une idée précise des termes que l'on néglige (comme c'est le cas ici) on peut écrire

$$\Delta = f'(x)h + O(h^2)$$

où $O(h^2)$ veut dire que le plus grand terme que nous avons négligé est au mieux de l'ordre de h^2 :

$$\frac{1}{h^2} \lim_{h \rightarrow 0} O(h^2) = \text{Cte} < \infty$$

Pour simplifier, par $o(h)$ il faut entendre "très petit devant h " et par $O(h)$ de l'ordre de h . Les symboles o et O sont appelés les symboles de Landau, du nom du mathématicien allemand Edmund Landau (et non du physicien soviétique Lev Landau). Ils permettent une grande rigueur et concision dans l'écriture des expressions impliquant des limites.

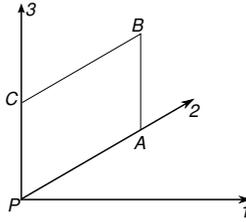


FIGURE 13.3 – un petit circuit autour du point $P = (q_2, q_3)$, où $A = (q_2 + a, q_3)$, $B = (q_2 + a, q_3 + b)$ et $C = (q_2, q_3 + b)$. Noter que le circuit est dans le plan (q_2, q_3) et perpendiculaire à l'axe q_1 .

et sur la partie BC

$$-f_2(q_2, q_3 + b)h_2(q_2, q_3 + b)a$$

et la somme de ces deux parties nous donne

$$-\frac{\partial}{\partial q_3} [h_2 f_2] ab$$

Par le même mécanisme, l'intégration sur la partie AB et CP nous donne

$$\frac{\partial}{\partial q_2} [h_3 f_3] ab$$

La partie gauche de l'eq.(13.3) est par ailleurs, à l'ordre le plus bas en a, b : $h_2 h_3 ab (\mathbf{rot} \mathbf{f})_1$, ce qui nous donne, enfin,

$$(\mathbf{rot} \mathbf{f})_1 = \frac{1}{h_2 h_3} \left[\frac{\partial (h_3 f_3)}{\partial q_2} - \frac{\partial (h_2 f_2)}{\partial q_3} \right] \quad (13.6)$$

Les autres composantes se trouvent facilement par une permutation circulaire de $(1, 2, 3)$.

Example. En coordonnées polaire (r, θ, z) , $h_1 = h_3 = 1$, $h_2 = r$. Nous avons donc

$$\begin{aligned} (\mathbf{rot} \mathbf{f})_r &= \frac{1}{r} \left[\frac{\partial f_z}{\partial \theta} - \frac{\partial (r f_\theta)}{\partial z} \right] \\ (\mathbf{rot} \mathbf{f})_\theta &= \left[\frac{\partial f_r}{\partial z} - \frac{\partial f_z}{\partial r} \right] \\ (\mathbf{rot} \mathbf{f})_z &= \frac{1}{r} \left[\frac{\partial (r f_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial f_r}{\partial \theta} \right] \end{aligned}$$

Problème. Donnez l'expression du rotationnel en coordonnées sphérique et parabolique.

Généralisation. Quand on se trouve dans l'espace à trois dimensions, nous pouvons caractériser une surface plane par le vecteur orthogonal à celle-ci. Dans le cas général, ceci n'est pas possible et il faut indexer les composantes du rotationnel par deux indices désignant le plan qui contient le circuit sur lequel nous avons effectuer l'intégral. Ainsi, nous aurions dû noter l'expression (13.6) en réalité

$$(\mathbf{rot} \mathbf{f})_{2,3} = \dots$$

où l'indice (2, 3) implique que le circuit C se trouvait dans le plan x_2, x_3 . A quatre dimension par exemple, le rotationnel contient 6 composantes (et $n(n-1)/2$ à n dimension). Dans l'espace-temps par exemple, le rotationnel d'un vecteur qu'on appelle "potentiel vecteur" possède 6 composantes : les trois où les circuits contenaient une dimension temporelle sont appelés "champ magnétique" et les trois qui ne contiennent que des dimensions spatiales sont appelé "champ électrique".⁴

13.6 La divergence.

Le travail d'un comptable est de faire le bilan des sommes dépensées et gagnées par son entreprise. C'est exactement ce travail qu'effectue l'opérateur divergence. Considérons une surface infinitésimal fermée σ autour du point P : quel est le bilan du flux d'un champs \mathbf{f} à travers cette surface? C'est ce bilan que la divergence quantifie. Plus exactement,

$$dV \mathbf{div} \mathbf{f} = \int_{\sigma} \mathbf{f} d\sigma$$

La démarche pour calculer la divergence est similaire à ce que nous avons fait pour le rotationnel. Considérons le flux (sortant) à travers la surface $ABCD$ (les normales aux surfaces sont par convention orientées *sortant*) :

$$bch_2(q_1 + a, q_2, q_3)h_3(q_1 + a, q_2, q_3)f_1(q_1 + a, q_2, q_3)$$

et le flux (entrant) à travers la surface $PB'C'D'$

$$-bch_2(q_1, q_2, q_3)h_3(q_1, q_2, q_3)f_1(q_1, q_2, q_3)$$

Le bilan de ces deux termes nous donne

$$\frac{\partial(h_2h_3f_1)}{\partial q_1} abc$$

4. Le rotationnel dans ce cas est appelé "tenseur électromagnétique". Nous référons le lecteur à un livre avancé en électromagnétisme pour voir cela en détail.

En considérant le flux à travers les quatre autres surfaces, et en notant que $dV = h_1 h_2 h_3 abc$, on obtient finalement

$$\mathbf{div} \mathbf{f} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left(\frac{\partial(h_2 h_3 f_1)}{\partial q_1} + \frac{\partial(h_3 h_1 f_2)}{\partial q_2} + \frac{\partial(h_1 h_2 f_3)}{\partial q_3} \right)$$

Exemple. En coordonnées polaire (r, θ, z) , $h_1 = h_3 = 1$, $h_2 = r$. Nous avons donc

$$\mathbf{div} \mathbf{f} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r f_r)}{\partial r} + \frac{\partial f_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial(r f_z)}{\partial z} \right)$$

Noter que comme $\partial_z(r f_z) = r \partial_z f_z$, l'expression ci-dessus peut encore se simplifier quelques peu.

Problème. Donnez l'expression de la divergence en coordonnées sphérique et parabolique.

Problème. Comment pourrait on généraliser la divergence pour les espaces à n dimensions ?

Prenons le cas d'un fluide de densité ρ et de champs de vitesse \mathbf{v} . La densité de courant (le débit de la masse) vaut en chaque point $\rho \mathbf{v}$. Si le fluide est incompressible (pensez à l'eau), alors $\mathbf{div} \rho \mathbf{v} = 0$. Si au contraire le fluide est compressible, la différence entre le flux entrant et sortant dans un petit volume provoque une accumulation de la masse en ce point, d'où le sens de l'équation

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \mathbf{div} \rho \mathbf{v} = 0$$

Ceci est également le sens des équations de Maxwell en électromagnétisme, sauf que là, on ne considère pas le flux d'un vecteur mais d'un objet un peu plus complexe qu'on appelle le tenseur électromagnétique.

13.7 Le Laplacien.

Le laplacien d'un champ scalaire est défini en terme des autres opérateurs que nous venons de voir :

$$\Delta f = \mathbf{div}(\mathbf{grad} f)$$

et d'après ce que nous avons dit, s'exprime simplement en coordonnées curviligne comme

$$\Delta f = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial q_1} \left(\frac{h_2 h_3}{h_1} \frac{\partial f}{\partial q_1} \right) + \frac{\partial}{\partial q_2} \left(\frac{h_3 h_1}{h_2} \frac{\partial f}{\partial q_2} \right) + \frac{\partial}{\partial q_3} \left(\frac{h_1 h_2}{h_3} \frac{\partial f}{\partial q_3} \right) \right]$$

Exemple. En coordonnées polaire (r, θ, z) , $h_1 = h_3 = 1$, $h_2 = r$. Nous avons donc

$$\Delta f = \frac{1}{r} [\partial_r(r\partial_r f) + (1/r)\partial_\theta^2 f + r\partial_z^2 f]$$

qui prend une forme plus simple si l'on fait rentrer le facteur $(1/r)$ à l'intérieur du \square .

La signification du laplacien est l'écart à la moyenne. En un point P , le laplacien mesure de combien le champ scalaire f est différent de la moyenne du champ pris sur les points voisins. Voyons cela de plus près. Prenons d'abord le cas à une dimension et supposons que nous utilisons les coordonnées cartésiennes. Autour du point P d'indice x_0 , choisissons deux points distants de h et calculons l'écart à la moyenne d'une fonctions f :

$$\begin{aligned} \Delta &= \frac{1}{2} (f(x_0 + h) + f(x_0 - h)) - f(x_0) \\ &= \frac{1}{2} (f(x_0 + h) - f(x_0)) + \frac{1}{2} (f(x_0 - h) - f(x_0)) \\ &= \frac{1}{2} f''(x_0) h^2 + O(h^3) \end{aligned}$$

donc, à un facteur $1/2$ près (qui dépend de la dimension de l'espace), l'écart à la moyenne est donnée par la dérivée seconde *multipliée* par la distance des points de voisinage au carré h^2 . La généralisation est immédiate. Donnons nous un point P_0 et une sphère de rayon h petit autour de ce point. Calculons la moyenne de l'écart entre la valeur de la fonction au point P de la sphère et le point P_0 . Le point P est repéré par le vecteur $h\mathbf{n}$, c'est à dire que $P = P_0 + h\mathbf{n}$

$$\begin{aligned} \Delta &= \frac{1}{\Sigma} \iint_{\Sigma} (f(P) - f(P_0)) d\Sigma \\ &= \frac{1}{\Sigma} \iint_{\Sigma} (\mathbf{grad} f) h \mathbf{n} d\Sigma \\ &= \frac{h}{\Sigma} \iiint_V \operatorname{div}(\mathbf{grad} f) dV \\ &= \frac{hV}{\Sigma} \operatorname{div}(\mathbf{grad} f) + O(h^3) \end{aligned}$$

La quantité $V/\Sigma = Ch$, où C est un facteur géométrique. A trois dimensions⁵ par exemple, $C=1/3$. Nous retrouvons donc bien la signification du laplacien de la moyenne.

5. De façon générale, $V/S = r/d$, où d est la dimension de l'espace et r le rayon de la sphère.

TABLE 13.1 – Les opérateurs différentiels en coordonnées curviligne. Pour les opérateurs vectoriels, seul la composante selon q_1 est donnée, les autres se déduisent par permutation circulaire (1, 2, 3).

Expression	application
$(\mathbf{grad} f)_1 = \frac{1}{h_1} \frac{\partial f}{\partial q_1}$	$f(b) - f(a) = \int_C \nabla f \cdot ds$
$(\mathbf{rot} \mathbf{f})_1 = \frac{1}{h_2 h_3} \left[\frac{\partial(h_3 f_3)}{\partial q_2} - \frac{\partial(h_2 f_2)}{\partial q_3} \right]$	$\int_C \mathbf{f} \cdot ds = \int_S \mathbf{rot} \mathbf{f} \cdot d\mathbf{n}$
$\mathbf{div} \mathbf{f} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left(\frac{\partial(h_2 h_3 f_1)}{\partial q_1} + \frac{\partial(h_3 h_1 f_2)}{\partial q_2} + \frac{\partial(h_1 h_2 f_3)}{\partial q_3} \right)$	$\int_S \mathbf{f} \cdot d\mathbf{n} = \int_V \mathbf{div} \mathbf{f} dV$
$\Delta f = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial q_1} \left(\frac{h_2 h_3}{h_1} \frac{\partial f}{\partial q_1} \right) + \dots \right]$	

Par exemple, l'équation de la vibration d'une membrane élastique, dont la hauteur u est relevé en chaque point est

$$\rho \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = k \Delta u$$

En terme de mécanique du point, l'équation ci-dessus est juste la formule $m\gamma = F$: le terme de gauche est l'accélération verticale; le terme de droite, l'écart à la moyenne de chaque point par rapport à ses voisins, est la force exercée sur ce point.

Une des équations très importante de la physique (électrostatistique sans charge) est celle de laplace (d'où le nom de Laplacien)

$$\Delta V = 0$$

Cela veut dire qu'en tout point x , la fonction $V(x)$ est égale à la moyenne de son voisinage. Ceci veut dire que soit la fonction est localement linéaire autour du point P , soit que les variations le long d'une direction sont compensé par des variation en sens inverse dans d'autres dimension. Prenez par exemple l'image d'un col en montagne : dans une direction, on monte, dans l'autre direction, on descend. Cela implique donc qu'une fonction obéissant à cette équation ne peut pas avoir d'extrémum local nul part à l'intérieur du domaine où cette équation est valable.

13.8 Résumons.

Il est temps de mettre tous ces expression côte à côte et voir leur ressemblance.

Remarquez, dans la colonne des applications de la table 13.1), la relation entre la partie droite et gauche de chaque égalité. Dans la partie gauche, nous somme entrain de calculer quelque chose comme le *flux* d'un champ sur une courbe

FIGURE 13.4 – Découpage d'un circuit en N intervalles

de 0, 1, 2 dimensions. Dans la partie droite, nous relierons ce flux à l'intégrale d'un opérateur différentiel de champ sur une surface de 1,2,3 dimensions qui entoure la courbe précédente. Les trois relations s'appellent formule de Stokes généralisée.

Remarquez que les relations de Stokes s'obtiennent directement à partir des définitions. Prenons l'exemple du gradient, et donnons nous un circuit C commençant par le point A et finissant par le point B . Découpons ce circuit en N intervalles (bien sûr, nous prenons à N très grand, $\rightarrow +\infty$). Sur chaque intervalle, nous pouvons écrire, à l'ordre 1 en longueur des intervalles, et en utilisant la définition du gradient :

$$\begin{aligned} f(P_1) - f(A) &= \nabla f|_A \cdot d\mathbf{s}_1 \\ f(P_2) - f(P_1) &= \nabla f|_{P_1} \cdot d\mathbf{s}_2 \\ &\dots \\ f(B) - f(P_{N-1}) &= \nabla f|_{P_{N-1}} \cdot d\mathbf{s}_N \end{aligned}$$

En sommant les deux côtés de ces égalités et en prenant la limite $N \rightarrow \infty$, nous obtenons la relation de Stokes pour le gradient. La relation de Stokes pour les deux autres opérateurs s'obtient de façon similaire.

Nous reviendrons beaucoup plus tard sur ces notions en leur donnant le caractère général qui leur sied d'abord à travers le cours sur les formes différentielles et ensuite quand nous aborderons le calcul tensoriel et les variétés différentielles. Les formes différentielles sont plus élégantes, mais les physiciens sont plus habitués au calcul tensoriel. Les deux approches sont très complémentaires, des perspectives différentes de la même chose. Notons simplement qu'avec les formes différentielles, les relations de Stokes se notent, de façon très générale,

$$\int_{d\Sigma} \omega = \int_{\Sigma} d\omega$$

où $d\Sigma$ est l'hyper surface qui entoure l'hyper volume Σ , est $d\omega$ est la dérivée extérieure de ω .

13.9 Problèmes.

1. Démontrer les relations suivantes et surtout, donner leur un sens géométrique en vous inspirant des définitions

1. $\mathbf{rot}(\mathbf{grad}f) = 0$ (help : considerer des circuits infinitésimaux sur des surfaces de niveau entourant un point P).
2. $\mathbf{div}(\mathbf{rot} \mathbf{f}) = 0$
3. $\mathbf{div}(\mathbf{A} \times \mathbf{B}) = -(\mathbf{rot} \mathbf{A}) \cdot \mathbf{B} + \mathbf{A} \cdot (\mathbf{rot} \mathbf{B})$

2. En utilisant les relations locales, démontrez les formules de Stokes du tableau 13.1.

3. Nous avons défini le Laplacien d'un champ scalaire. Le Laplacien d'un champ vectoriel est défini par

$$\Delta \mathbf{f} = \mathbf{grad}(\mathbf{div} \mathbf{f}) - \mathbf{rot}(\mathbf{rot} \mathbf{f})$$

Exprimez le Laplacien dans les différents systèmes de coordonnées. Pouvez vous en donner un sens géométrique ?

4. Démontrer les relations de Stokes pour le rotationnel et la divergence.

13.10 Notes.

Certaines manipulations impliquant les dq_i peuvent paraître approximatif et sans la rigueur nécessaire. Il n'en est rien. Reprenons par exemple le calcul du rotationnel avec autant de précision que souhaitable.

Quelques points à éclaircir d'avance. Si nous connaissons la fonction (très lisse, infiniment dérivable) f et ses dérivées au point $\mathbf{q} = (q_i^0)$, alors nous pouvons connaître sa valeur en un point proche, par exemple $(q_1^0 + dq_1, q_2^0, q_3^0)$:

$$f(q_1^0 + dq_1, q_2, q_3) = f(\mathbf{q}) + dq_1 \partial_1 f(\mathbf{q}) + (1/2) dq_1^2 \partial_1^2 f(\mathbf{q}) + \dots$$

C'est ce que nous appelons le développement de Taylor. Maintenant, si nous connaissons la fonction f et ses dérivées au point $\mathbf{q} = (q_i^0)$, alors comment évaluer

$$\int_{q_1^0}^{q_1^0 + a} f(q_1, q_2, q_3) dq_1$$

Rien de plus simple à partir du développement de Taylor. Dans l'intervalle d'intégration, nous choisissons le paramétrage $q_1 = q_1^0 + u$

$$\begin{aligned} \int_{q_1^0}^{q_1^0+a} f(q_1, q_2, q_3) dq_1 &= \int_0^a f(q_1^0 + u, q_2, q_3) du \\ &= \int_0^a [f(\mathbf{q}) + u\partial_1 f(\mathbf{q}) + (1/2)u^2\partial_1^2 f(\mathbf{q}) + \dots] \\ &= af(\mathbf{q}) + (1/2)a^2\partial_1 f(\mathbf{q}) + (1/6)a^3\partial_1^2 f(\mathbf{q}) + \dots \end{aligned}$$

La dernière ligne a été possible parce que les quantité $f(\mathbf{q})$, $\partial_1 f(\mathbf{q})$, ... sont juste des constantes pour l'intégrale en question : l'intégration se fait sur u ! Dans l'équation 13.5, nous avons simplement écrit le premier ordre, le seul qui est pertinent quand on prend la limite $a, b \rightarrow 0$. Pour vous en persuader, il suffit de faire le calcul à l'ordre supérieur.

14 Les tenseurs en physique.

Le mot tenseur peut évoquer des objets avec beaucoup d'indices et d'exposants du genre ξ_{ijk}^{ml} qui multiplient d'autres objets de ce genre et où il faut se souvenir que certains varient de façon contravariante et d'autres covariante. En faite, ce sont des objets très simple qui généralisent les matrices. Le lecteur déjà familier avec ces derniers n'aura aucun mal à manipuler les tenseurs. Comme on va le voir par la suite, les tenseurs sont partout en physique et donnent beaucoup de sens aux diverses formules.

14.1 Les tenseurs de rang 2.

Prenons d'abord le cas d'une force appliquée à une masse m . Comme maître Newton l'avait affirmé, le vecteur accélération de la paticule, \mathbf{a} , est relié au vecteur force, \mathbf{F} , par la relation

$$\mathbf{a} = \frac{1}{m}\mathbf{F} \quad (14.1)$$

Dit en langage de mathématicien, il existe une application linéaire qui, appliquée au vecteur \mathbf{F} produit le vecteur \mathbf{a} . Comme nous l'avons mainte fois souligné, linéaire veut dire que (i) si l'on double la force, l'accélération est doublée; (ii) si la force est considérée comme la somme de deux autres forces, l'accélération produite sera la somme des accélérations produites par chacune de ces forces. Si on note par A cette application, nous avons

$$A(\lambda\mathbf{F}_1 + \mu\mathbf{F}_2) = \lambda A(\mathbf{F}_1) + \mu A(\mathbf{F}_2) \quad \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

C'est la définition d'une application linéaire. Comme c'est très simple *et* très fondamental, ça ne mange pas de pain de la rappeler. En physique, nous avons l'habitude d'appeler cela le principe de superposition.

Notre application linéaire dans ce cas était vraiment triviale : prendre le vecteur \mathbf{F} et le multiplier par un scalaire $1/m$. Prenons le cas maintenant d'une onde électromagnétique qui rentre dans un matériau diélectrique (non métallique). Localement, le matériau devient polarisé, et le vecteur polarisation \mathbf{P} est relié au champs électrique \mathbf{E} par

$$\mathbf{P} = \chi\mathbf{E} \quad (14.2)$$

La polarisation est bien sûr reliée linéairement au champ électrique : si on double le champs, la polarisation est doublé etc. Mais \mathbf{P} n'a aucune raison d'être *parallèle* à \mathbf{E} ! Le matériau, si il est cristalin, possède des axes privilégiées. Il est plus polarisable dans certaines directions et la composante de \mathbf{E} parallèle à ces directions est plus amplifiée . Le vecteur polarisation résultant à priori n'est donc pas parallèle au champ électrique. La susceptibilité électrique (c'est son nom) χ n'est donc pas un scalaire, mais un tenseur (une application linéaire)¹. Quand on veut manipuler et mesurer ces choses, il faut bien les représenter par des nombres. Comme nous l'avons dit, nous nous donnons alors une base, est nous représentons un vecteur par ses composantes E_i ou P_i . La représentation de χ est une matrice, dont les éléments sont χ_{ij} et numériquement, la relation (14.2) s'écrit

$$P_i = \sum_j \chi_{ij} E_j \quad (14.3)$$

L'expression ci-dessus est juste le produit de la matrice χ par le vecteur \mathbf{P} écrit de façon explicite.

Pour le physicien, la susceptibilité est une propriété fondamentale du matériau, au même titre que sa masse. De même, les vecteurs \mathbf{E} et \mathbf{P} ont une existence propre, indépendamment de comment nous les mesurons. Ceci veut dire que dans différentes bases, les *composantes* des vecteurs, E_i et P_i auront différentes valeurs, mais si on les manipule correctement, on retrouvera les mêmes vecteurs originaux. De même pour les éléments χ_{ij} : quelque soit la base que nous avons choisi², en suivant la relation (14.3), on doit toujours retrouver le même vecteurs polarisation. Cela va de soit si nous savons que ces nombres ne sont que des représentations des vecteurs et applications linéaires, et que nous disposons des mécanismes précis pour les calculer, une fois donnée une base. Cela allait un peu moins de soi au début du vingtième siècle quand l'algèbre linéaire n'était pas aussi démocratisé que de nos jours. On présentait alors un tenseur χ_{ij} comme une collection de nombres avec des règles de transformations précises lors des changements de base. C'était un peu comme faire de l'arithmétique avec des chiffres latins (quel est le résultat de MCLXIV+MLCLXII ?) et malheureusement, cette conception des tenseurs reste encore vivante de nos jours.

1. Dans le temps, on faisait beaucoup de distinction entre un scalaire, un vecteur et un tenseur. Bien sûr, on peut voir un scalaire comme une matrice diagonale avec tous ses éléments égaux : le produit d'une application identité par un nombre.

2. par exemple, base 1 : x horizontal et selon le rayon laser qui rentre dans le cristal, z vertical et y perpendiculaire aux deux autres ; base 2 : x, y, z parallèle aux axes principaux du cristal ; base 3 : x dans la direction de l'étoile polaire, y pointant vers le soleil et z vers le centre de la galaxie. Les deux premières bases sont couramment utilisées par l'opticien : la première est le référentiel du laboratoire très naturel à utiliser ; Dans la deuxième, la matrice de la susceptibilité est diagonale (au dit autrement, les axes du cristal constituent les vecteurs propres de χ) et donc les calculs y sont très simple. La base 3 n'a jamais été utilisé à ma connaissance pour faire de l'optique.

Nous reviendrons plus tard à ces règles de manipulation pratique des chiffres. Pour l'instant nous allons nous habituer un peu plus à ces concepts. A propos, le titre de cette section était "les tenseurs de rang 2". C'est un terme savant pour désigner les applications linéaires. Un scalaire est un tenseur de rang 0 (zéro) et une application linéaire est un tenseur de rang 2 (il faut deux indices pour énumérer les éléments). A votre avis, qu'est ce qu'un tenseur de rang 1 ?

Prenons maintenant un autre exemple, une fonction vectoriel dans l'espace \mathbb{R}^3 , $\mathbf{u}(x, y, z) = (u_1(x, y, z), u_2(x, y, z), u_3(x, y, z))$ ³. Si nous connaissons la valeur de la fonction au point (x_0, y_0, z_0) , la valeur de la fonction au point $(x_0 + dx, y_0 + dy, z_0 + dz)$ est $\mathbf{u}(x_0, y_0, z_0) + d\mathbf{u}$, où

$$d\mathbf{u} = D \cdot d\mathbf{r} \tag{14.4}$$

la relation ci-dessus n'est pas autre chose que $du = u'(x_0)dx$ pour les fonctions d'une seule variable et le tenseur D généralise la notion de dérivée. Evidemment, nous savons que les composantes de ce tenseur s'écrivent

$$D_{ij} = \frac{\partial u_i}{\partial x_j}$$

où nous avons remplacé les coordonnées x, y, z par x_1, x_2, x_3 (cela est beaucoup plus pratique). Remarquez qu'à priori, nous n'avons rien fait d'autre que d'écrire le développement à l'ordre 1 de chaque composante u_i et de regrouper le tout sous forme d'une matrice. La relation (14.4) est cependant plus profond et met l'accent sur la linéarité de la relation entre $d\mathbf{r}$ et $d\mathbf{u}$ ⁴.

Ce que vous devez retenir à ce point est que les tenseurs généralisent la notion de multiplication à des objets de dimension supérieurs 1.

Convention de sommation. Les tenseurs sont devenus populaire à partir des années 1920. Einstein par exemple a formulé sa théorie de relativité générale en termes tensoriels. Il a remarqué que quand on écrivait des sommes du genre (14.3), l'indice sur lequel on somrait (j dans le cas cité) était toujours répété dans deux quantités (χ_{ij} et E_j dans ce cas). Du coup, autant laisser tomber le signe "somme" et accepter que quand un indice est répété deux fois, cela veut dire qu'il faut sommer sur cet indice. Cette convention est tellement pratique qu'elle a été adopté partout. La relation (14.3) s'écrit, avec notre convention, $P_i = \chi_{ij} E_j$. Si nous étions dans un espace à quatre dimension, la relation $\xi_{ij} = \lambda_{ijkl} \zeta_{kl}$ (peut

3. par exemple la vitesse d'un écoulement en chaque point de l'espace.

4. Si l'on déforme un solide, chacun de ses points est déplacé. Nous pouvons définir une fonction vectoriel $\mathbf{u}(x, y, z)$ qui relate le déplacement de chaque point. Le tenseur D que nous avons défini ci-dessus (ou plutôt sa version symétrisée) est appelé dans ce cas le tenseur des déformations et constitue le socle de la théorie d'élasticité.

importe ce que cela veut dire) est une façon plus concise d'écrire

$$\xi_{ij} = \sum_{l=1}^4 \sum_{k=1}^4 \lambda_{ijkl} \zeta_{kl}$$

Si les composantes d'un vecteur \mathbf{x} dans la base $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$ sont x_1, x_2, x_3 , nous pouvons, en suivant cette convention, écrire simplement $\mathbf{x} = x_i \mathbf{e}_i$. Nous suivrons cette convention dans cette section.

Note : Faire plusieurs exercices pour bien habituer à la convention, surtout en préparation de ce qui suit. Surtout les habituer au permutation d'indice : $p_{ji}x_j$ et $p_{ij}x_i$ c'est la même chose. Donner l'équivalent en langage humain du genre "sommons sur la première indice". Faire vraiment beaucoup d'exercice sur l'indice muet. Une bonne partie du pratique des tenseurs c'est seulement cette manipulation d'indice.

Exemples choisis et exercice.

Les mettres peut être juste avant les changement de base, ou les distribuer au fur et à mesure.

1. Champ électrique créé par un dipole
2. énergie d'interaction entre dipôles
3. le tenseur quadrapolaire
4. élasticité : tenseur de déformation et de contrainte, relation de Hook. Profiter pour habituer aux changements de variables pour écrire ces tenseurs en symetrie sphérique ou cylindrique : contenantre précontraint, les billes d'actine, etc.
5. tenseur de déformation créée par une force ponctuelle à la surface; par un dipole de force;
6. Energie d'interaction entre deux marches à la surface d'un cristal. Instabilités élastiques
7. tenseur hydrodynamique et la viscosité, à la landau.
8. Le tenseur métrique. Les opérateurs différentiels : grad, curl, div.
9. Un peu de géométrie différentielle.
10. Le tenseur électromagnétique en relativité, le lien avec le chapitre précédent.

14.2 Généralisation des tenseurs.

Les tenseurs de rang 2 que nous avons rencontré plus haut étaient des fonctions linéaires d'un espace vectoriel E_1 dans un autre espace vectoriel E_2 : $A : E_1 \rightarrow E_2$.

Un tenseur de rang 3 est une application bi-linéaire qui prend *deux* vecteurs en entrée et produit *un* vecteur en sortie : $A : E_1 \times E_1 \rightarrow E_2$. l'application $A(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ est bilinéaire, c'est à dire linéaire pour chacun de ses arguments :

$$\begin{aligned} A(\mu\mathbf{x}_1 + \lambda\mathbf{x}_2, \mathbf{y}) &= \mu A(\mathbf{x}_1, \mathbf{y}) + \lambda A(\mathbf{x}_2, \mathbf{y}) \\ A(\mathbf{x}, \mu\mathbf{y}_1 + \lambda\mathbf{y}_2) &= \mu A(\mathbf{x}, \mathbf{y}_1) + \lambda A(\mathbf{x}, \mathbf{y}_2) \end{aligned}$$

où $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$. A nouveau, pour faire des calculs, nous nous donnons une base, et cette fois, A doit être donné par trois indices a_{ijk} (une matrice à trois dimensions si vous voulez : ligne, colonne, épaisseur). Si $\mathbf{z} = A(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, alors la relation entre leurs composantes est juste une généralisation des produits matricielles :

$$z_i = a_{ijk} x_j y_k$$

Reprenons notre exemple de fonction $\mathbf{u}(x_1, x_2, x_3)$ que nous avons rencontré plus haut.

introduire déjà les formes linéaires, mais attendre le produit scalaire pour parler de l'espace dual.

14.3 Les composantes d'un tenseur.

Les tenseurs de rang 2.

Il nous faut maintenant manipuler pratiquement les tenseurs, c'est à dire à calculer leurs composantes. Revenons à ce que nous savons sur les vecteurs. Pour les manipuler, nous les représentons sous formes d'un ensemble de chiffre (souvent sous forme d'une colonne) : nous nous donnons une base $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n\}$, nous écrivons un vecteur \mathbf{x} sous forme de combinaison linéaire de ces vecteurs, $\mathbf{x} = x_1\mathbf{e}_1 + \dots + x_n\mathbf{e}_n = x_i\mathbf{e}_i$ et nous représentons le vecteurs par les nombres (x_1, \dots, x_n) .

Pour caractériser une application linéaire A (autrement dit, un tenseur de rang 2), il suffit de connaître l'action de cette application seulement sur chaque vecteur de base⁵ :

$$\begin{aligned} A\mathbf{e}_1 &= a_{11}\mathbf{e}_1 + a_{21}\mathbf{e}_2 + \dots + a_{n1}\mathbf{e}_n \\ A\mathbf{e}_2 &= a_{12}\mathbf{e}_1 + a_{22}\mathbf{e}_2 + \dots + a_{n2}\mathbf{e}_n \\ &\dots \\ A\mathbf{e}_n &= a_{1n}\mathbf{e}_1 + a_{2n}\mathbf{e}_2 + \dots + a_{nn}\mathbf{e}_n \end{aligned} \tag{14.5}$$

5. Nous considérons seulement le cas où A est une application linéaire d'un espace vectoriel de dimension n dans un espace vectoriel de même dimension. La matrice représentant A est alors carré. La généralisation au cas les espace vectoriel de départ et d'arrivée n'ont pas la même dimension est triviale et laissé au soin du lecteur.

ou dans notre notation concise tensorielle avec la convention de sommation de l'indice répété,

$$A\mathbf{e}_i = a_{ji}\mathbf{e}_j \quad i = 1, \dots, n \quad (14.6)$$

Notez le sens de la variation des indices : c'est la fameuse convention de présenter les composantes de $A\mathbf{e}_i$ comme des vecteurs *colonnes* et de les aligner côtes à côtes pour former une matrice. Connaissant ces composantes a_{ij} , nous pouvons calculer les composantes de n'importe quel vecteur $\mathbf{y} = A\mathbf{x}$ (on ne le précisera plus, nous suivons notre convention de sommation) :

$$\begin{aligned} A\mathbf{x} &= A(x_i\mathbf{e}_i) \\ &= x_iA\mathbf{e}_i \quad \text{linéarité d'une application linéaire} \\ &= x_ia_{ji}\mathbf{e}_j \quad \text{la relation (14.6) ci dessus} \end{aligned}$$

La i -ème composante du vecteur \mathbf{y} est donc donné par

$$y_i = a_{ij}x_j \quad (14.7)$$

Ceci est bien sûr la règle selon laquelle il faut multiplier la i -ème ligne de la matrice par le vecteur colonne \mathbf{x} élément par élément pour obtenir la i -ème composante de \mathbf{y} . Notez à nouveau⁶ le sens de la variation de l'indice et comparez à la relation (14.6) : cette fois nous sommes en train de sommer sur le deuxième indice tandis que dans la relation (14.6), nous sommions sur la première indice. On dit que les composantes d'un vecteur varient de façon *contravariante*, c'est à dire dans le sens contraire à la variation des vecteurs sous l'effet d'une application linéaire. Le mot "contraire" est mal choisi⁷, puisque il veut simplement dire qu'il faut sommer sur l'autre indice. C'est malheureusement un mot consacré qu'il faut connaître.

Les tenseurs de rang quelconque.

Ce que nous venons de dire se généralise naturellement aux tenseurs de rang quelconque. Prenons le cas d'un tenseur A de rang 3, c'est à dire une fonction bi-linéaire qui prend deux vecteurs en entrée et produit un vecteur en sortie ($A : E_n \times E_n \rightarrow E_n$, où E_n est un espace vectoriel de dimension n). On ne peut plus représenter A comme une matrice, il nous faudrait arranger les termes dans un tableau tri-dimensionnel, peut pratique à écrire. Il nous faut nous contenter des coefficients, mais à la longue vous le verrez, ce n'est pas moins pratique. Comme nous l'avons indiqué plus haut, il nous faut connaître l'action de A sur *tous* les *couples* vecteurs de base :

$$A(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j) = a_{kij}\mathbf{e}_k \quad i, j = 1, \dots, n$$

6. Nous avons permuter i et j pour désigner la ligne de la matrice par i et sa colonne par j . Certaines habitudes ont la vie dure.

7. Historiquement, l'application linéaire le plus souvent considéré était un changement de base et le mot contravariant avait plus de sens. Nous verrons cela un peu plus tard.

connaissant ces coefficients a_{kij} , nous pouvons connaître l'action de A sur n'importe quel deux vecteurs \mathbf{x}, \mathbf{y} :

$$\begin{aligned} \mathbf{z} &= A(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \\ &= A(x_i \mathbf{e}_i, y_j \mathbf{e}_j) \\ &= x_i y_j A(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j) \\ &= a_{kij} x_i y_j \mathbf{e}_k \end{aligned}$$

Autrement dit,

$$z_k = a_{kij} x_i y_j$$

Voilà, c'est ce que nous disons sur la généralisation naturelle des matrices. Notez la concision que la convention de sommation de l'indice répété nous procure.

14.4 Changement de base.

Connaissant les composantes d'un vecteur ou tenseur dans une base, comment en déduire ces composantes dans une autre base? L'exercice n'est pas futile, et mérite que l'on y passe un peu de temps pour au moins deux raisons : (i) nous mesurons souvent les composantes d'un tenseur dans une base privilégiée où il est diagonal (par ce qu'il est beaucoup moins fastidieux de mesurer n coefficients que n^k), mais nous gagnons notre pain dans la base du laboratoire où nous effectuons nos expériences ; (ii) certaines théories comme la mécanique classique où la relativité sont fondées sur l'invariance de certaines quantités lors des changements de référentiel : il faut donc savoir comment passer d'une base à l'autre si l'on veut comprendre ces théories.

Commençons par le cas d'un vecteur. Nous connaissons les composantes d'un vecteur \mathbf{x} dans la base $\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ et nous souhaitons obtenir ses composantes dans la base $\{\mathbf{f}_1, \dots, \mathbf{f}_n\}$. Evidemment, il existe une application linéaire P qui transforme les vecteurs \mathbf{f}_i en vecteur \mathbf{e}_i : $P\mathbf{f}_1 = \mathbf{e}_1$, $P\mathbf{f}_2 = \mathbf{e}_2, \dots$ Par exemple, si nous avons tourné les axes de la première base de 45 degrés pour obtenir la deuxième base, l'application P est l'application "Rotation de -45 degrés". Notez que c'est l'application qui transforme la deuxième base en première ; pour plus de clarté, on le note parfois $P_{2 \rightarrow 1}$. Pour avoir la représentation matricielle de P dans la base $\{\mathbf{f}_i\}$, il suffit, comme nous l'avons dit plus haut (relation 14.5), d'écrire les vecteurs \mathbf{e}_i comme des combinaisons linéaires des vecteurs \mathbf{f}_i :

$$\mathbf{e}_i = p_{ji} \mathbf{f}_j$$

Connaissant ces coefficients p_{ij} , on obtient directement l'expression de \mathbf{x} comme combinaison linéaire des vecteurs \mathbf{f}_i :

$$\begin{aligned}\mathbf{x} &= x_i \mathbf{e}_i \\ &= x_i p_{ji} \mathbf{f}_i\end{aligned}$$

Si nous désignons par x'_i les composantes du vecteur dans la nouvelle base, nous avons

$$x'_i = p_{ij} x_j \quad (14.8)$$

Vous avez peut être remarqué la beauté de la relation ci-dessus : les composantes du vecteur \mathbf{x} dans la deuxième base $\{\mathbf{f}\}$ sont égales aux composantes du vecteur $P\mathbf{x}$ dans la première base $\{\mathbf{e}\}$! Revenons à l'exemple de la base $\{\mathbf{f}\}$ obtenue par une rotation de $+45$ degrés de la base $\{\mathbf{e}\}$; les composantes d'un vecteur \mathbf{x} dans cette nouvelle base sont égales aux composantes de ce vecteur, tourné de -45 degrés, dans l'ancienne base. En fait, voilà l'origine du mot contravariant.

Continuons par un tenseur de rang 2. Nous connaissons les éléments a_{ij} d'un tenseur A dans une base $\{\mathbf{e}\}$, et nous souhaitons les exprimer dans la base $\{\mathbf{f}\}$ en nous aidant de l'application de passage $P = P_{2 \rightarrow 1}$. Cette fois, nous avons également besoin de l'application inverse $Q = P^{-1}$:

$$\mathbf{f}_i = q_{ji} \mathbf{e}_j$$

Connaitre l'application A dans la base $\{\mathbf{f}\}$, c'est connaitre l'action de A sur chaque vecteur \mathbf{f}_i . Allons-y :

$$\begin{aligned}A\mathbf{f}_i &= Aq_{ji} \mathbf{e}_j \\ &= q_{ji} A\mathbf{e}_j \\ &= q_{ji} a_{kj} \mathbf{e}_k \\ &= q_{ji} a_{kj} p_{lk} \mathbf{f}_l\end{aligned}$$

Ce qui nous donne :

$$a'_{li} = p_{lk} a_{kj} q_{ji}$$

Cette démarche se généralise immédiatement aux tenseurs de rangs supérieurs. Il ne faut surtout rien retenir pas coeur : si vous avez compris la démarche, la formule de transformation s'obtient en deux coup de cuillère. (j'ai un petit problème de consistance de notation). Donner la forme matricielle habituelle.

Exercice : déduire l'expression des tenseurs a'_{ijk} et a'_{ijkl}

14.5 Le produit scalaire généralisé, covariant et contravariant, les formes linéaires.

Le lecteur qui a rencontré les tenseurs, surtout dans le contexte de la relativité générale ou de la géométrie riemannienne a noté que l'on fait une distinction très nette entre les vecteurs, tenseurs,... covariant et contravariant. Les composantes des uns s'écrivent avec des indices en bas, d'autre avec des indices en haut et nous manipulons constamment des expressions du genre $\xi_{kl}^{ij} y_i x^k$. Nous écrivions jusque là tous les indices en bas, mais essayons d'aller plus loin. Une bonne partie du calcul tensoriel consiste à pratiquer la manipulation des indices. Nous allons nous donner une nouvelle règle de sommation dont le sens sera précisé plus loin.

Règle de sommation. Une expression qui contient des indices répétés représente une somme si un des indices est en haut et l'autre en bas.

C'est une règle gramatical au même titre que les parenthèse : une expression bien formée contient le même nombre de parenthèse ouvertes que fermées. De même pour les indices répétés, l'expression $x^i y_i$ est correctement formé et veut dire $x^1 y_1 + x^2 y_2 + x^3 y_3 + \dots$. L'expression $g_{ij} x^i y^j$ est bien formée, ainsi que $g^{ij} x_i y_j$ et $g_i^j x_j y^i$. Par contre, $g_j^i x_j y^i$ ou $g_{ij} x_i y^j$ sont gramaticalement incorrect, au même titre que les expressions du genre $(a + b)c + d$ (ou $(a + (b + (c)$. Par convention, tout ce qui a un indice en bas est appelé *covariant* ; un indice en haut représente une quantité contravariante.

Donnons nous maintenant une base $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots)$ dans un espace vectoriel E . N'importe quel vecteur \mathbf{x} s'écrit comme une combinaison linéaire des éléments de la base, ce qui, avec notre nouvelle convention de sommation, donne :

$$\mathbf{x} = x^i \mathbf{e}_i$$

Si vous vous souvenez, nous avons souligné que les composantes varient dans le sens contraire des vecteurs lors d'un changement de base, cette notation met cela clairement en évidence.

Nous rentrons maintenant dans le vif du sujet. A l'espace E , nous associons un espace dual E^* des formes lineaires. Cet espace représente, si vous voulez, l'autre coté du miroir. Par forme linéaire, il faut entendre l'espace de toutes les fonctions f qui prennent un élément de E , produisent un scalaire, et font cela de façon linéaire : $f : E \rightarrow \mathbb{R}, f(\lambda \mathbf{e}_1 + \mu \mathbf{e}_2) = \lambda f(\mathbf{e}_1) + \mu f(\mathbf{e}_2)$. E^* ressemble à E : c'est également un espace vectoriel ($a f + b g$, où $a, b \in \mathbb{R}$ et $f, g \in E^*$ a exactement le sens qu'on lui donne) et de plus, E^* a la même dimension que E . (cf exercice plus bas). E^* est l'espace des vecteurs contravariants comme nous allons le voir, mais retenez l'image du miroir : quand vous tournez vers la gauche, votre image dans le miroir tourne vers la droite.

Revenons à notre espace E . Vous avez vu (cf 2.1) que nous pouvons le munir d'un *produit scalaire* \langle, \rangle , c'est à dire une application bilinéaire qui à deux vecteur de E associe un scalaire. Si nous nous donnons une base $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots)$ et que nous connaissons le produit scalaire de chaque couple d'entre eux $\langle \mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j \rangle = g_{ij}$, alors nous pouvons écrire le produit scalaire de n'importe quel deux vecteurs

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = g_{ij} x^i y^j$$

où x^i et y^j sont les composantes des deux vecteurs. N'oublions pas que le produit scalaire doit être défini positif, c'est à dire $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle > 0$ si $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$. Cela impose certaines contraintes sur les valeurs g_{ij} que nous verrons plus tard.

Considérons maintenant l'objet $f_v = \langle \mathbf{v}, \cdot \rangle$, où $\mathbf{v} \in E$. Ceci est bien une forme linéaire appartenant à E^* , puisque si $\mathbf{u} \in E$, alors $f_v(\mathbf{u}) = \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle \in \mathbb{R}$.

Note sur le produit tensoriel de deux espaces vectoriel, tenseur d'élasticité qui relie deux tenseurs,...

Indice haut, bas, la réduction, monter ou descendre un indice : essentiellement en relation avec la relativité et le produit scalaire de Minkowski.

espace dual

exercice : démontrer que E^* est un espace vectoriel de même dimension

une base dans l'espace dual sans faire référence au produit scalaire.

produit scalaire généralisé $\langle x, y \rangle = g_{ij} x^i y^j$

15 Équation à dérivée partielle du premier ordre.

Le monde des équations à dérivée partielle est vaste, est des centaines de livres, souvent extrêmement pédagogiques, leur sont consacrées. Les EDP les plus utilisées en physique sont de second ordre pour l'espace, et de premier ou de second ordre pour le temps. Ce sont les équations de la chaleur, de Laplace et de Poisson, et l'équation d'onde. Nous n'allons traiter aucun de cela, même si la plus part des méthodes développées plus haut y sont extrêmement utiles.

Les EDP linéaires *de premier ordre* sont par contre exactement soluble par la méthode des caractéristiques, au moins en théorie. Il est utile d'en donner un bref aperçu.

15.1 La méthode des caractéristiques.

Nous souhaitons déterminer la fonction $\phi(s, t)$ obéissant à l'équation :

$$\partial_t \phi + P(s) \partial_s \phi = Q(s) \phi \quad (15.1)$$

Nous cherchons la solution sous forme de $\phi(s, t) = f(s)g(u(s, t))$ où f, g, u sont des fonctions inconnues à déterminer. A priori, nous n'avons rien gagné d'autre que d'augmenter le nombre de fonctions inconnues. Mais nous gagnons la liberté d'imposer des contraintes à ces fonctions qui nous ramènerons le problème à des choses plus connues.

Nous avons, pour les dérivées partielles de ϕ :

$$\partial_t \phi = \partial_t u f(s) g'(u) \quad (15.2)$$

$$\partial_s \phi = f'(s) g(u) + \partial_s u f(s) g'(u) \quad (15.3)$$

En insérant (15.2, 15.3) dans l'équation (15.1), nous avons :

$$(\partial_t u + P(s) \partial_s u) f(s) g'(u) + (P(s) f'(s) - Q(s) f(s)) g(u) = 0. \quad (15.4)$$

Nous voyons qu'une solution évidente de (15.4) est donnée par :

$$P(s) f'(s) - Q(s) f(s) = 0 \quad (15.5)$$

$$\partial_t u + P(s) \partial_s u = 0 \quad (15.6)$$

L'équation (15.5) est une équation différentielle linéaire homogène de premier ordre en f et sa solution est donnée par $f(s) = \exp(A(s))$, où $A'(s) = Q(s)/P(s)$.

L'équation (15.6), qui est une EDP de premier ordre homogène, a comme solution $u(s, t) = \exp(W(s) - t)$ où $W'(s) = 1/P(s)$. Notons que la fonction g reste indéterminée. Son choix dépend des conditions initiales imposées au système.

Exemple Nous souhaitons résoudre une équation de diffusion avec un terme de drift linéaire, appelé Ornstein-Uhlenbeck :

$$\partial_t p = \partial_x(kxp) + D\partial_x^2 p \quad (15.7)$$

avec la condition initiale

$$p(x, 0) = \delta(x - x_0) \quad (15.8)$$

où δ est la fonction de Dirac. $p(x, t)$ est une densité de probabilité de présence à l'instant t à l'abscisse x , et la condition initiale veut simplement dire que toute la probabilité est condensée en x_0 à l'instant $t = t_0$. Soit $\phi(s, t)$ la transformée de Fourier en x de $p(x, t)$:

$$\phi(s, t) = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{isx} p(x, t) dx$$

l'équation (15.7) se transforme alors en

$$\partial_t \phi + ks\partial_s \phi = -Ds^2 \phi \quad (15.9)$$

avec la CI

$$\phi(s, 0) = e^{isx_0} \quad (15.10)$$

L'équation (15.9) est une EDP de premier ordre similaire à (15.1), avec $P(s) = ks$ et $Q(s) = -Ds^2$. Nous avons alors $A(s) = -Ds^2/2k$ et $W(s) = \log(s)/k$. Les fonctions f, u et ϕ s'écrivent :

$$f(s) = \exp(-Ds^2/2k) \quad (15.11)$$

$$u(s, t) = s \exp(-kt) \quad (15.12)$$

$$\phi(s, t) = \exp(-Ds^2/2k) g(s \exp(-kt)) \quad (15.13)$$

Nous pouvons vérifier par dérivation directe que l'expression (15.13) est bien solution de (15.9). Il nous reste à utiliser la CI (15.10) pour trouver g , ce qui donne :

$$g(s) = \exp(Ds^2/2k + iux_0)$$

et la solution complète s'écrit :

$$\phi(s, t) = \exp \left[\frac{-Ds^2}{2k} (1 - e^{-2kt}) + isx_0 e^{-kt} \right]$$

La fonction ϕ est appelé en probabilité la fonction caractéristique associé à la densité de probabilité p . La moyenne et la variance se calcule aisément si on connaît ϕ :

$$\begin{aligned}\langle X \rangle &= \int xp(x)dx = -i \frac{\partial \phi}{\partial s} \Big|_{s=0} \\ \langle X^2 \rangle &= \int x^2 p(x)dx = -\frac{\partial^2 \phi}{\partial s^2} \Big|_{s=0}\end{aligned}$$

Problème 1. Calculer, pour le processus d'Ornstein, $\langle X(t) \rangle$ et $Var(X(t)) = \langle X^2(t) \rangle - \langle X(t) \rangle^2$ (C'est pour vous faire la main).

Problème 2. Croissance exponentielle Pour une croissance exponentielle, l'équation maîtresse s'écrit :

$$\partial_t p(n, t) = (n - 1)p(n - 1, t) - np(n, t)$$

où $p(n, t)$ est la probabilité pour une population d'avoir la taille n à l'instant t . En utilisant plutôt la transformée de Laplace

$$\phi(s, t) = \sum_n p(n, t)e^{-ns}$$

Calculer $\langle n(t) \rangle$ et $Var(n(t))$. La condition initiale est $p(n, 0) = \delta_{n, n_0}$.

Problème 3. (Plus ardu). On démarre avec une population initiale de bactérie n_0 , dont les taux de mort et naissance sont égaux et valent α . Calculer $\langle n(t) \rangle$ et $Var(n(t))$.

Nous verrons que l'équation maîtresse dans ce cas s'écrit :

$$\partial_t p(n, t) = (n - 1)p(n - 1, t) + (n + 1)p(n + 1, t) - 2np(n, t) \quad (15.14)$$

avec la condition initiale $p(n, 0) = \delta_{n, n_0}$. $p(n, t)$ est la probabilité pour la population, à l'instant t , d'avoir la taille n .

Pour résoudre l'éq.(15.14), vous avez plus intérêt à utiliser la transformée de Laplace :

$$\phi(s, t) = \sum_n p(n, t)e^{-ns}$$

15.2 Interprétation géométrique.

Nous avons donné la méthode des caractéristiques comme une sorte de recette. Mais cette recette découle d'une interprétation géométrique très simple : les dérivées premières sont les pentes de la fonction selon les diverses directions. Prenons

d'abord le cas de l'équation

$$P(s, t)\partial_s\phi + R(s, t)\partial_t\phi = 0 \quad (15.15)$$

Nous pouvons représenter la solution $\phi(s, t)$ comme une surface : $\phi(s, t)$ étant la hauteur à la position (s, t) . Si nous pouvions connaître les courbes de niveau de cette surface, nous aurions déjà une très bonne connaissance de la solution (voir figure 15.1). Quand on parcourt une courbe de niveau, la valeur de la fonction ϕ y reste constante. Supposons maintenant que nous sommes à une position (s, t) . Comment se déplacer d'une quantité (ds, dt) pour que la valeur de la fonction ϕ reste constante ? Quelle doit être le rapport entre le déplacement dans la direction ds et le déplacement dans la direction dt pour ne pas changer d'altitude ? Noter que se donner une relation entre ds et dt en tout point définit une courbe dans le plan (s, t) . Par exemple, $dy/dx = -x/y$ définit l'équation d'un cercle de centre origine ; le rayon de ce cercle est donné par une condition initiale.

La variation de ϕ en fonction de (ds, dt) est

$$d\phi = (\partial_s\phi)ds + (\partial_t\phi)dt$$

En comparant cette expression à (15.15), nous voyons qu'il suffit de choisir ds proportionnel à $P(s, t)$ et dt proportionnel à $R(s, t)$ pour que $d\phi = 0$. Autrement dit, pour avoir $d\phi = 0$, il suffit de choisir

$$\frac{ds}{P(s, t)} = \frac{dt}{R(s, t)} \quad (15.16)$$

Comme vous le remarquez, l'expression ci-dessus est une équation différentielle ordinaire donnant la forme de la courbe qu'on appelle caractéristique.

Exemple. L'équation $t\partial_s\phi - s\partial_t\phi = 0$: les courbes de niveaux sont données par $sd s + tdt = 0$, autrement dit par $s^2 + t^2 = C$. Ce sont des cercles centrés sur l'origine.

Appliquons cela à l'équation plus simple que nous avons traité au début de ce chapitre :

$$\partial_t\phi + P(s)\partial_s\phi = 0 \quad (15.17)$$

Les courbes de niveau sont donné par

$$\frac{ds}{P(s)} = \frac{dt}{1}$$

En intégrant les deux côtés, nous avons donc

$$W(s) - t = C$$

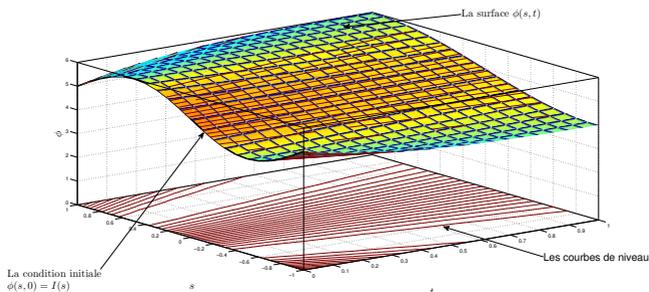


FIGURE 15.1 – Construction d’une solution : nous trouvons d’abord les courbes de niveau dans le plan (t, s) . Ensuite, en utilisant la condition initiale $\phi(s, 0) = I(s)$, on précise la hauteur de la surface de ϕ sur chacune des courbes et on reconstruit la solution $\phi(s, t)$.

où $W'(s) = 1/P(s)$ et C est une constante d’intégration. La fonction $u(s, t) = W(s) - t = C$ nous donne donc les courbes de niveau, et la solution générale de l’équation (15.17) est donc de la forme

$$\phi(s, t) = g(u(s, t))$$

La fonction g doit être trouvé en utilisant les conditions aux bords. Ceci est le sens de la “recette” de résolution que nous avons donné au début de ce chapitre, dans le cas simple où le second membre est nul.

Très bien, nous connaissons les courbes de niveaux. Mais pour vraiment connaître ϕ , il faut connaître la valeur de cette fonction sur chaque courbe. Comment déterminer cela ? Évidemment, à l’aide des conditions initiales. Si par exemple, on se donne $\phi(s, 0) = I(s)$, nous connaissons alors la valeur de ϕ sur la courbe de niveau qui passe par $(s, 0)$ (voir figure 15.1). Autrement dit, en transportant les hauteurs $\phi(s, 0)$ le long des courbes de niveau, on reconstruit la surface $\phi(s, t)$. Ceci est le sens de la détermination de la fonction $g(u)$ par les conditions initiales dans la section précédente. Nous avons donc la méthode générale de la résolution d’une EDP de premier ordre.

Exemple : équation d’onde. Soit l’équation $c\partial_x\phi - \partial_t\phi = 0$, avec la condition initiale $\phi(x, 0) = f(x)$. Les courbes caractéristiques sont $dx/c = -dt$, autrement dit $x = -ct + x_0$. En inversant cette relation, nous trouvons $x_0 = x + ct$. Nous trouvons donc que

$$\phi(x, t) = f(x + ct)$$

Nous avons appelé cette équation “équation d’onde” puisque l’équation

$c^2 \partial^2 \phi / \partial x^2 - \partial^2 \phi / \partial t^2 = 0$ se factorise en

$$(c\partial_x - \partial_t)(c\partial_x + \partial_t)\phi = 0$$

Si ϕ est solution de $c\partial_x \phi - \partial_t \phi = 0$ ou de $c\partial_x \phi + \partial_t \phi = 0$, alors ϕ est solution de l'équation d'onde.

15.3 Généralisation.

A partir de là, nous pouvons généraliser notre analyse à l'équation

$$P(s, t)\partial_s \phi + R(s, t)\partial_t \phi = Q(s, t, \phi)$$

avec les conditions initiales $\phi(s, 0) = I(s)$. Les courbes caractéristiques données par (15.16) ne sont plus des courbes de niveau, mais la variation de ϕ le long des courbes est donnée par une équation différentielle ordinaire. Supposons que la solution de $ds/P = dt/R$ soit donnée par $s = f(t, s_0)$ ¹, c'est à dire $ds/dt = f'(t, s_0) = P/R$. Quand on se déplace le long d'une courbe caractéristique $s = f(t, s_0)$, la variation de ϕ est

$$\begin{aligned} d\phi &= ds\partial_s \phi + dt\partial_t \phi \\ &= (P\partial_s \phi + R\partial_t \phi)(dt/R) \\ &= (Q/R)dt \end{aligned}$$

Donc, le long de ces courbes, ϕ est solution de l'équation

$$\frac{d\phi}{dt} = \frac{Q(s, t, \phi)}{R(s, t)} \tag{15.18}$$

La stratégie pour trouver la solution est une modification de ce que nous avons dit précédemment :

1. Trouver la courbe caractéristique $s = f(t, s_0)$, l'inverser pour trouver $s_0 = g(s, t)$.
2. Résoudre l'équation différentielle *ordinaire* (15.18) où $s = f(t, s_0)$ soumise à la condition initiale $\phi(0) = I(s_0)$, le long d'une courbe caractéristique.

Exemple. Résoudre l'équation $\partial_s \phi + P(t)\partial_t \phi = Q(t)\phi$ avec la condition initiale $\phi(s, 0) = I(s)$. Notez que nous n'avons pas de dépendance explicite en s dans cette équation.

1. Pour être plus général, nous aurions du écrire $f(s, t, s_0) = 0$

Les courbes caractéristiques sont $ds/1 = dt/P(t)$. Si nous appelons $W(t)$ une primitive de $1/P(t)$, (la fonction W est connue, puisque P l'est) les courbes caractéristiques sont données par $W(t) - s = W(0) - s_0$. Le long de ces courbes, nous choisissons s comme variable indépendante (nous avons le choix du paramétrage,) et donc, le long de ces courbes,

$$\frac{d\phi}{dt} = \frac{Q(t)}{P(t)}\phi$$

Si nous appelons $A(t)$ une primitive de Q/P , alors la solution générale de l'équation ci-dessus est

$$\phi(t) = C. \exp(A(t)).$$

Toutes les courbes passant par t (quelque soit leur ordonnée s) ont la forme ci-dessus. Vous pouvez voir cela comme le croisement entre la surface ϕ et le plan t . La caractéristique passant par le point (s, t) passe par le point $(s_0, 0)$ où $s_0 = W(t) - s - W(0)$. La solution complète de l'équation s'écrit donc comme

$$\phi(s, t) = I(W(t) - s - W(0).) \exp(A(t))$$

Nous laissons au lecteur le soin de revoir la première section de ce chapitre à la lumière de ces développements.

16 Les formes différentielles et la dérivation extérieure.

16.1 Introduction.

L'analyse des fonctions d'une seule variable est simple : nous savons prendre la dérivée première, seconde, ... et cela a un sens direct (pente, courbure,...). Quand on aborde les fonctions de plusieurs variables, les choses commencent à se compliquer. Les opérateurs différentiels prennent alors des noms étranges comme gradient, divergence, rotationnel,... Et nous découvrons qu'il existe des relations entre ces êtres : prendre la *circulation* le long d'une courbe fermée revient à calculer le *flux* d'un rotationnel à travers la surface engendrée par cette courbe ; calculer le flux à travers une surface fermée revient à prendre l'intégrale de la divergence *dans* le volume,... Si vous êtes très versés dans la manipulation de ces objets, vous savez peut-être ce que vaut **grad**(**div***f*) par cœur !

Tout cela n'est pas très joli. D'abord, nous avons de la peine à distinguer la signification de tous ces opérateurs et des relations qui existent entre elle ; ensuite, cette analyse vectorielle ne marche qu'à *trois* dimensions¹ ; Enfin, les équations mathématiques deviennent confuses : pourquoi la dérivée temporelle du champ magnétique devrait être lié au rotationnel du champ électrique ? On sent bien qu'il y a des arguments de géométrie derrière, mais quoi exactement ?

À partir du début du vingtième siècle, des mathématiciens comme Poincaré et Cartan ont réalisé que derrière tous ce chaos, il y avait de l'ordre, exactement comme la découverte de l'existence des atomes a donné un sens à la chimie. Les atomes en question ici s'appellent des formes différentielles, et nous allons les étudier plus en détails. Disons simplement que toutes ces relations entre opérateurs ne sont en fait que des généralisations du Théorème Fondamentale de l'analyse :

$$\int_a^b F'(x)dx = F(b) - F(a)$$

1. Et cela par un malentendu qui fait correspondre un vecteur aux produit vectoriel dans le cas des espaces à trois dimensions.

16.2 Les 1-formes.

Une 1-forme est une application linéaire qui agit sur un vecteur et produit un nombre. Le lecteur est probablement habitué déjà à ce concept : en notation matricielle, les (vrais) vecteurs sont représentés par des colonnes (vecteur colonne) ; ceci dit, nous avons également des vecteurs *lignes*. Ces vecteurs lignes sont ce qu'on appelle des 1-formes. L'application d'une forme \tilde{u} à un vecteur v revient à "multiplier" son "vecteur" ligne par le vecteur colonne de v pour produire un nombre.

Bien. Ceci dit, une colonne de nombre est juste une *représentation* d'un vecteur, qui dépend de la base choisie. Les vecteurs sont des objets géométriques qui ne dépendent évidemment pas de leurs représentations². De la même manière, les 1-formes ne sont pas des vecteurs lignes qui est juste une façon de les représenter par des nombre : Le scalaire $\tilde{u}(v)$ ne dépend pas de la base que nous avons choisie.

Pour développer notre théorie, c'est quand même pratique de ce donner une base. Prenons pour simplifier les choses un espace *plat* à 3 dimensions, où nous nous donnons trois vecteurs indépendants \mathbf{e}_x , \mathbf{e}_y et \mathbf{e}_z . N'importe quel vecteur peut maintenant être représenté par une combinaison du genre $\mathbf{v} = a_x\mathbf{e}_x + a_y\mathbf{e}_y + a_z\mathbf{e}_z$ où les coefficients a_j sont des nombres.

De la même façon, nous pouvons nous donner une base dans l'espace des formes et écrire une 1-forme ω comme une combinaisons de ces 1-formes de base. C'est ici que les mathématiciens ont introduit une notation qui peut paraître déroutant aux physiciens³, mais qui s'avère extrêmement féconde. Il existe par exemple un (unique) 1-forme ω_x tel que

$$\omega_x(\mathbf{e}_x) = 1; \omega_x(\mathbf{e}_y) = 0; \omega_x(\mathbf{e}_z) = 0$$

Nous appellerons cette 1-forme dx . Ici, dx n'a rien d'infinitésimal, sa représentation est le vecteur ligne $(1, 0, 0)$. De la même façon, nous définissons les 1-formes dy et dz . Ainsi, $dy(a_x\mathbf{e}_x + a_y\mathbf{e}_y + a_z\mathbf{e}_z) = a_y$.

Un exemple de 1-forme est la force f en mécanique⁴. Quand sous l'action de cette force, un point matériel bouge du point P_1 au point P_2 , le travail (qui un scalaire) de cette force est $f(P_1\vec{P}_2)$, c'est à dire l'application de la 1-forme f au vecteur $P_1\vec{P}_2$. Donnons nous par exemple un champ de force constant $f = 2dx + 3dy$ et supposons que le déplacement⁵ $P_1\vec{P}_2 = 3\mathbf{e}_x + 2\mathbf{e}_y$. Alors le travail de cette force est

$$W = 2dx(3\mathbf{e}_x + 2\mathbf{e}_y) + 3dy(3\mathbf{e}_x + 2\mathbf{e}_y) = 6 + 6 = 12$$

2. C'est la différence entre une personne et une photo de cette personne.

3. Utiliser ces notations demande un peu de schizophrénie de la part de l'étudiant physicien, qui doit désapprendre ses propres notations.

4. Oui, la force n'est pas un vecteur, mais un 1-forme

5. Oui, le déplacement est un vecteur.

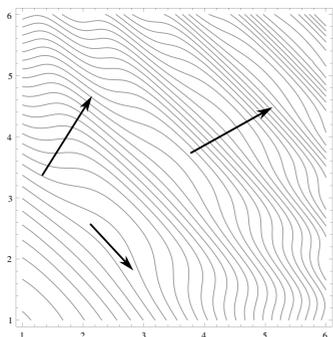


FIGURE 16.1 – Comment représenter les 1-formes? Dans l’espace à 2 dimensions, une très bonne représentation est les lignes de flux. Ainsi, l’action d’une 1-forme sur un vecteur est le nombre de ligne que ce vecteur coupe. Ici, nous avons ainsi représenté . Le lecteur est déjà familier avec cette représentation comme courbes de niveau pour certaines 1-formes. Pour ces formes là, ceci est une bonne représentation du gradient, comme nous le verrons plus bas. De façon générale, nous pouvons, dans un espace à dimensions, représenter les 1-formes par des hyper surfaces.

Généralisons un peu plus. De la même façon que nous définissions un champ de vecteur (pensez le champ de déplacement $\mathbf{u}(x, y, z)$ des points d’un corps matériel sous l’action des forces), nous pouvons définir un champ de 1-forme comme par exemple

$$\omega = f(x, y)dx + g(x, y)dy$$

L’application de ce 1-forme à un vecteur $P_1\vec{P}_2$ produit un scalaire qui dépend non seulement du vecteur $P_1\vec{P}_2$, mais également de la localisation de ce vecteur dans l’espace⁶. Si le vecteur est “petit”, que le point P_0 qui désigne son milieu est de coordonnées (x_0, y_0) , et que nous pouvons le représenter par le vecteur colonne $(h, k)^T$, alors

$$\omega(P_1\vec{P}_2) = f(x_0, y_0)h + g(x_0, y_0)k$$

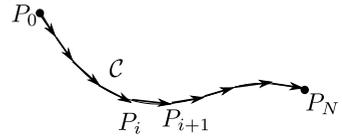
A vrai dire, le mot “différentielle” dans “forme différentielle” sous-entend bien que nous nous adressons qu’aux “petits” vecteurs; l’action des formes sur des plus grand objet s’obtient par la sommation de leurs actions sur les petits, ce qu’on désigne par intégration. Nous verrons cela plus bas.

16.3 Intégration des 1-formes.

Nous avons une idée assez claire de ce que veut dire l’intégrale d’une fonction d’une variable sur un intervalle $[a, b]$. Nous devons maintenant définir exactement ce que l’on entend par l’intégration des 1-formes le long d’un chemin \mathcal{C} reliant deux points A et B .

6. Il existe une différence entre un vecteur abstrait, c’est à dire un objet appartenant à un espace vectoriel, et un vecteur géométrique reliant deux points P_1 et P_2 . Les deux concepts sont fortement connectés, mais différents.

Géométriquement, cela est très simple : Donnons nous une 1-forme ω , un chemin \mathcal{C} et $N + 1$ points le long de la courbe ($P_0 = A, P_1, \dots, P_i, \dots, P_N = B$). Nous définissons



$$\int_{\mathcal{C}} \omega = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^N \omega(\overrightarrow{P_i P_{i+1}})$$

En clair, nous appliquons le 1-forme à tous les “petits” vecteurs dont l’union constitue le chemin. Remarquez que nous avons transféré, pour l’intégration ici le poids du “petit” des formes aux vecteurs.

Ceci dit, comment faire l’intégration concrètement ? Soit la forme $\omega = f(x, y)dx + g(x, y)dy$ et le chemin \mathcal{C} . Nous pouvons donner l’équation de la courbe sous forme paramétrique $x = x(t)$ et $y = y(t)$ pour $t \in [a, b]$. Nous avons alors, selon les opérations classiques de l’analyse⁷, $dx = x'(t)dt$ et $dy = y'(t)dt$. Nous avons alors

$$\int_{\mathcal{C}} f(x, y)dx + g(x, y)dy = \int_a^b \{f(x, y)x'(t) + g(x, y)y'(t)\} dt$$

Exemple. Intégrons la forme $\omega = ydx + xdy$ le long du quart de cercle de rayon 1 parcouru dans le sens positif. Nous pouvons paramétriser le quart de cercle par $x = \cos t$ et $y = \sin t$ pour $t \in [0, \pi/2]$. Nous avons alors

$$\int_{\mathcal{C}} \omega = \int_0^{\pi/2} (-\sin^2(t) + \cos^2(t)) dt = 0$$

L’intégration de $-ydx + xdy$ le long du meme chemin nous donnerai $\pi/2$.

En physique, nous ne faisons souvent pas de distinction entre 1-forme et vecteur. Ainsi, le 1-forme $\omega = adx + bdy$ est souvent remplacé par le vecteur $\mathbf{f} = (a, b)^T$. L’intégrale $\int_{\mathcal{C}} \omega$ est écrit dans ces notations comme

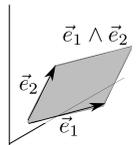
$$\int_{\mathcal{C}} \mathbf{f} \cdot ds$$

où ds est un élément infinitésimal et le “point” désigne le produit scalaire.

16.4 les n –formes et les n –vecteurs.

7. Les formes différentielles ne font que généraliser les concepts d’analyse.

Dans l'espace, nous avons des points, des vecteurs (reliant deux points proches), et des 1-formes. Nous pouvons maintenant généraliser ces concepts et construire des objets plus complexes. Par exemple, nous pouvons construire des bi-vecteurs. De la même manière qu'un vecteur \vec{e} peut être utilisé pour "porter" un segment de ligne orienté, un bi-vecteur $\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2$ peut être utilisé pour porter un élément de surface *orienté*⁸. Ainsi, nous avons



$$\begin{aligned} \vec{e} \wedge \vec{e} &= 0 \\ \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2 &= -\vec{e}_2 \wedge \vec{e}_1 \end{aligned}$$

un bivecteur a toutes les propriétés usuelles de distributivité qu'on attend de lui. Par exemple, $\vec{e}_1 \wedge (\vec{e}_2 + \vec{e}_3) = \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2 + \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_3$. Si dans l'espace $n = 3$ des vecteurs, nous avons pris $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ comme élément de la base, dans l'espace des bi-vecteurs, nous pouvons définir $\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2, \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_3, \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_1$ comme les éléments de la base. De façon générale, dans un espace à n dimensions, la dimension de l'espace des bi-vecteurs est $\binom{n}{2}$. Un hasard malheureux (ou heureux, selon les points de vue) fait que si $n = 3$, l'espace des bi-vecteurs est de dimension 3 également. Une certaine habitude s'est alors instaurée de représenter le bi-vecteur par un *vecteur* (normale à la surface), en mettant en garde l'utilisateur que ces vecteurs sont un peu anormal, qu'il faut les appeler "axial", etc.

Bien, les 2-formes sont de la même manière une généralisation des 1-formes. Une 2-forme ω s'applique à un bi-vecteur pour produire un scalaire de façon bi-linéaire. Ainsi, la 2-forme $dx dy$ appliquée⁹ à $\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2$ produit le nombre 1. Une 2-forme constante peut-être vue comme un flux ; appliqué à une surface, cela produit le flux à travers cette surface.

16.5 L'intégration des k -formes.

Tout ce que nous avons dit sur les 1-formes se généralise aux k -formes. Nous appellerons un k -surface un objet que l'on peut paramétrer par k variables. Une courbe par exemple est une 1-surface, une surface au sens habituel est une 2-surface, un volume un 3-surface et ainsi de suite. Dans un espace à n dimensions, nous pouvons donner un sens très précis à l'intégration d'un k -forme ω sur un k -surface \mathcal{S} : nous découpons \mathcal{S} en N "petits" éléments portés par des k -vecteurs a_i et nous définissons

$$\int_{\mathcal{D}} \omega = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^N \omega(a_i)$$

8. L'opération \wedge est appelé "produit extérieur".

9. La convention est de laisser tomber le \wedge entre dx et dy .

Le calcul effective se fait via une paramétrisation de \mathcal{D} . Par exemple, une deux formes dans l'espace à 3d peut être représenté par

$$\omega = f(x, y, z)dx dy + g(x, y, z)dy dz + h(x, y, z)dz dx$$

Pour calculer concrètement l'intégrale $\int_S \omega$, on paramétrise la surface par deux variables

$$x = a(u, v); y = b(u, v); z = c(u, v)$$

avec $(u, v) \in \mathcal{D} \subset \mathbb{R}^2$. Nous avons alors

$$dx = \frac{\partial a}{\partial u} du + \frac{\partial a}{\partial v} dv$$

el l'élément $dx dy$ par exemple devient

$$dx dy = \left(\frac{\partial a}{\partial u} du + \frac{\partial a}{\partial v} dv \right) \left(\frac{\partial b}{\partial u} du + \frac{\partial b}{\partial v} dv \right)$$

Or, comme $du du = dv dv = 0$ et $du dv = -dv du$, nous trouvons simplement

$$dx dy = \left(\frac{\partial a}{\partial u} \frac{\partial b}{\partial v} - \frac{\partial a}{\partial v} \frac{\partial b}{\partial u} \right) du dv$$

et ainsi pour les autres éléments. La parenthèse représente bien sûr ce que nous appelons un Jacobien, c'est à dire le déterminant de la matrice des dérivées. Quand vous passez des vecteurs e_1, e_2 aux vecteurs f_1, f_2 par une transformation linéaire A , le déterminant de A est le scalaire qui relie les surfaces portées par les deux jeux de vecteurs. Ceci est *la définition* du déterminant, indépendamment de la base choisie pour exprimer la matrice de A . Le Jacobien apparait ici puisque nous sommes passé des dx, dy, dz aux du, dv par une transformation linéaire donnée par la matrice des dérivées.

Connexion avec l'analyse vectoriel.

En analyse vectoriel classique, nous rencontrons souvent l'intégrale d'un champ de vecteur le long d'une courbe, de surface, de volume, ... Par exemple, nous savons que le travail effectué par un champ de force le long d'une courbe est appelé *circulation* du vecteur. Soit le vecteur $\mathbf{f} = (f_x, f_y, f_z)^T$. Sa circulation C le long d'une courbe \mathcal{C} est définie par

$$C = \int_{\mathcal{C}} \mathbf{f} \cdot d\mathbf{t}$$

où $d\mathbf{t}$ est un petit vecteur tangent à la courbe au point P , et $\mathbf{f} \cdot d\mathbf{t}$ représente le produit scalaire entre ces deux vecteur. En langage de forme différentielles, au

vecteur \mathbf{f} est associée la 1-forme $\tilde{f} = f_x dx + f_y dy + f_z dz$ et la circulation est simplement

$$C = \int_C \tilde{f}$$

De même, le flux Φ d'un champ de vecteur \mathbf{f} à travers une surface S est définie par

$$\Phi = \int_S \mathbf{f} \cdot \mathbf{n} \cdot dS \quad (16.1)$$

où dS est un élément infinitésimal de surface, \mathbf{n} est le vecteur "normal" à cet élément, et $\mathbf{f} \cdot \mathbf{n}$ représente le produit scalaire. En langage des formes différentielles, au "vecteur" $\mathbf{f} = (f_x, f_y, f_z)^T$ est associée la 2-forme $\tilde{f} = f_x dy dz + f_y dz dx + f_z dx dy$ et le flux est simplement

$$\Phi = \int_S \tilde{f} \quad (16.2)$$

La définition habituelle du flux en analyse vectoriel est problématique à cause de la définition du vecteur \mathbf{n} normal à la surface en un point. A trois dimension, un petit élément de surface peut éventuellement être représenté par un vecteur (qu'on appelle alors axial); à dimension supérieure cependant, un élément de surface ne peut pas être représentée par un vecteur et la définition (16.1) n'est plus valide. La définition (16.2) en terme de forme différentielle reste bien sûr toujours valide.

16.6 La dérivation extérieure.

Jusque là, les p -formes nous ont rapporté rien de nouveau. Leur vrai beauté apparaît avec la dérivation. Nous allons d'abord donner la technique et nous viendrons ensuite sur le sens.

La dérivation extérieur transforme une p -forme en une $(p+1)$ -forme. Le principe est le suivant : quand on rencontre une expression du genre $A(x, y, z, \dots) dx dy \dots$, on prend le différentiel de A au sens usuel $(\partial A / \partial x) dx + \partial A / \partial y dy + \dots$ et on multiplie par l'élément $dx dy \dots$ qui était devant. Si on rencontre des $dx dx$, eh bien cela vaut zero et on ne s'en occupe pas; enfin, on arrange de façon cohérente les divers $dx dz$, ... Cela sera sans doute plus claire à travers des exemples. Dans les exemples ci-dessous, nous prenons un espace à trois dimensions.

Exemple 1. Soit la 0-forme $\omega = f(x, y, z)$. Alors, trivialement,

$$d\omega = (\partial f / \partial x) dx + (\partial f / \partial y) dy + (\partial f / \partial z) dz$$

Nous voyons donc que $d\omega$ représente ce qu'en général nous appelons un gradient et notons ∇f . Mais le gradient n'est pas un vecteur, c'est une 1-forme.

Exemple 2. Soit la 1-forme $\omega = A(x, y, z)dx + B(x, y, z)dy + C(x, y, z)dz$. La dérivation de la première partie nous donne

$$d[A(x, y, z)dx] = [(\partial A/\partial x)dx + (\partial A/\partial y)dy + (\partial A/\partial z)dz] dx \quad (16.3)$$

$$= -(\partial A/\partial y)dxdy + (\partial A/\partial z)dzdx \quad (16.4)$$

Nous sommes passé de la première ligne à la seconde en notant que $dxdx = 0$ et nous avons réarrangé le $dydx$ en $-dxdy$. En continuant l'opération sur les deux autres parties restantes et en regroupant les termes, nous trouvons finalement

$$\begin{aligned} d\omega &= [-(\partial A/\partial y) + (\partial B/\partial x)] dxdy \\ &+ [-(\partial B/\partial z) + (\partial C/\partial y)] dydz \\ &+ [(\partial A/\partial z) - (\partial C/\partial x)] dzdx \end{aligned}$$

Vous avez bien sûr reconnu ce qu'en analyse vectoriel nous noterions par une "rotationnelle". Il suffit, pour reconnaître les notations habituelles, de remplacer A par F_x , B par F_y et C par F_z .

Exemple 3. Soit la 2-forme $\omega = A(x, y, z)dxdy + B(x, y, z)dydz + C(x, y, z)dzdx$. Le seul terme non nul de la dérivation de la première partie est le terme $(\partial A/\partial z)dzdxdy$ que l'on réarrange en $(\partial A/\partial z)dxdydz$ en permutant d'abord dz et dx , ensuite dz et dy ($-1 \times -1 = 1$, d'où le signe positif du réarrangement). En regroupant tout les termes, nous obtenons

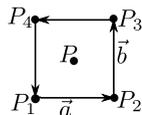
$$d\omega = [(\partial A/\partial z) + (\partial B/\partial x) + (\partial C/\partial y)] dxdydz$$

qui, en notations vectoriel, désignerait une "divergence" (Remplacer A par F_z , B par F_x et C par F_y pour les notations habituelles).

Nous voyons donc que les divers opérateurs différentiels de l'espace à trois dimensions ne sont que des formes déguisées de la dérivation (extérieure) des formes différentielles. C'est pour cela que le gradient, associé à une 1-forme, est toujours intégré le long d'une courbe, tandis que la rotationnelle, associée à une 2-forme, est intégrée sur une surface (on calcule toujours le flux d'une rotationnelle à travers une surface); enfin, la divergence, associée à une 3-forme est toujours intégrée dans un volume. Noter également que les opérateurs différentiels habituels ne sont bien défini que dans l'espace à trois dimensions, tandis que la dérivation des formes extérieurs se fait indépendamment de la dimension et de façon presque mécanique, sans avoir à apprendre par cœur quoique ce soit. Si par ailleurs, vous êtes incapable de vous souvenir de la forme des opérateurs différentiels dans d'autres systèmes de coordonnées, transformez les formes ci-dessus en coordonnées polaire ou sphérique et dérivez les pour vous convaincre de la simplicité de manipulation des formes (voir les exercices).

Le point le plus fondamental est le corpus géométrique que les formes nous procurent et avec lequel nous allons nous familiariser dans la suite.

Que signifie géométriquement la dérivation extérieure ? Commençons par la dérivation d'une 1-forme ω à un point P de l'espace. Donnons nous deux "petits" vecteurs \vec{a} et \vec{b} et faisons un circuits \mathcal{C} autour du P en suivant alternativement ces deux vecteurs. Appelons I l'intégrale de notre 1-forme le long de ce chemin. Nous définissons alors la 2-formes $d\omega$ comme la 2-forme qui, appliqué au bi-vecteur $\vec{a} \wedge \vec{b}$, produirait le même scalaire I :



$$d\omega(\vec{a} \wedge \vec{b}) \stackrel{def}{=} \int_{\mathcal{C}} \omega$$

à la limite quand les deux vecteurs $\rightarrow 0$. La technique que nous avons donné plus haut calcule explicitement la deux-forme. Voyons cela de plus près. Prenons pour simplifier la 1-forme $\omega = f(x, y)dx + g(x, y)dy$ et posons $\vec{a} = (2h, 0)^T$ et $\vec{b} = (0, 2k)^T$. Si (x, y) sont les coordonnées du point P , les coordonnées du milieu du segment P_1P_2 par exemple est $(x, y - k)$. Donc,

$$\begin{aligned} \omega(\overrightarrow{P_1P_2}) + \omega(\overrightarrow{P_3P_4}) &= (f(x, y - k) - f(x, y + k)) (2h) \\ &= -\frac{\partial f}{\partial y} (4hk) \end{aligned}$$

En calculant l'application de ω aux deux autres vecteurs restants, nous trouvons finalement que

$$\int_{\mathcal{C}} \omega = \left(\frac{\partial g}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} \right) (4hk)$$

Ce qui est exactement ce que produit la 2-forme $d\omega$ appliquée à $\vec{a} \wedge \vec{b}$.

Cette construction se généralise aisément à la dérivation des n -formes. Pour la dérivation d'une 2-forme ω par exemples, nous nous donnons trois "petit" vecteurs autours d'un point P , et calculons la somme I de l'application de la 2-forme à toutes ces surfaces (correctement orientées). Il existe une 3-forme qui, appliquée au tri-vecteur en question, produit le même nombre et correspond bien sûr à notre $d\omega$.

Lemme de Poincaré.

Ce lemme est quelque chose de tellement évident qui n'a pas mérité le nom de théorème ; ceci dit, nous l'utilisons constamment dans divers contexte en lui donnant des noms différents (par exemple les deux premières équations de Maxwell). Le voici :

$$d(d\omega) = 0$$

Dériver deux fois une k -forme produit la $(k + 2)$ -forme nulle ! Prenons par exemple une 0-forme dans l'espace à 2 dimensions $f(x, y)$ et dérivons là deux

fois :

$$df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy$$

$$d^2 f = \left(-\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \right) dx dy = 0$$

Ceci a un caractère très général : quelque soit la forme que vous prenez, en la dérivant deux fois, vous tombez sur des expressions ou nous avons des dérivées secondes croisées qui apparaissent deux fois avec des signes opposées.

Si par ailleurs, le lecteur a bien compris la signification géométrique de la dérivation extérieure, il n'aura pas de mal à démontrer le lemme de façon générale, sans faire appel aux coordonnées.

Exercice.

Démontrer pourquoi en calcul vectoriel, nous avons les identités

$$\begin{aligned} \nabla \times (\nabla f) &= 0 \\ \operatorname{div}(\nabla \times \mathbf{u}) &= 0 \end{aligned}$$

Changement de variable.

Une des beauté des formes différentielles est la facilité qu'elles ont à gérer les changements de variable, de façon presque automatique. Prenons par exemple la forme $\omega = dx dy$ en coordonnées cartésiennes à 2 dimensions qui nous sert à mesurer l'air d'une courbe fermée. En coordonnées polaire nous avons

$$\begin{aligned} x &= r \cos \theta & ; & & y &= r \sin \theta \\ dx &= \cos \theta dr - r \sin \theta d\theta & ; & & dy &= \sin \theta dr + r \cos \theta d\theta \end{aligned}$$

et donc $\omega = r dr d\theta$. Obtenir une forme dans un autre système de coordonnées et juste une question de multiplication propre des formes. Cet exemple nous sert également à illustrer que la dérivation extérieure est indépendant du système de coordonnées choisi. En système cartésien, nous avons par exemple $\omega = d\eta$ où $\eta = (x dy - y dx)/2$. En coordonnées polaires, le même calcul nous amène à

$$\eta = (1/2)r^2 d\theta$$

et nous voyons bien que $d\eta = r dr d\theta$. La "recette" pour effectuer la dérivation extérieure se charge de rendre cette opération libre des coordonnées.

Exercice. Démontrer cela de façon générale.

Manipulation des dérivations.

La première chose à maîtriser, comme dans le cas de la dérivation usuelle, est la règle de la dérivation d'un produit, qui s'écrit légèrement différemment :

$$d(\omega_1\omega_2) = (d\omega_1)\omega_2 + (-1)^{\deg(\omega_1)}\omega_1(d\omega_2)$$

Le signe est une conséquence de la commutativité des formes :

$$\omega_1\omega_2 = (-1)^{\deg(\omega_1)}\omega_2\omega_1$$

Exercice

Démontrer, en analyse vectoriel à 3 dimensions, que

$$1. \operatorname{div}(\vec{A} \times \vec{B}) = \operatorname{div}(\vec{A})\vec{B} - \vec{A}\operatorname{div}(\vec{B})$$

Exemple fondamental : le champ électromagnétique.

Soit la 1-forme $A = -A_0 dt + A_1 dx + A_2 dy + A_3 dz$ dans l'espace à quatre dimension. Nous avons l'habitude d'appeler $A_0 = V$ le potentiel électrique et $\vec{A} = (A_1, A_2, A_3)^T$ le potentiel vecteur. Le signe $-$ dans la coordonnée associée à dt est dû à la signature de notre espace-temps. Nous pouvons construire la forme dA . La seule complication est d'ordonner correctement les choses à 4d :

$$\begin{aligned} dA &= -((\partial_x A_0)dx + (\partial_y A_0)dy + (\partial_z A_0)dz) dt \\ &\quad - ((\partial_t A_1)dx + (\partial_t A_2)dy + (\partial_t A_3)dz) dt \\ &\quad + (-\partial_y A_1 + \partial_x A_2) dx dy \\ &\quad + (-\partial_z A_2 + \partial_y A_3) dy dz \\ &\quad + (\partial_z A_1 - \partial_x A_3) dz dx \end{aligned}$$

Nous avons pris la peine de séparer les différentes contributions selon les conventions usuelles¹⁰. Par exemple, la 1-forme qui multiplie dt

$$E = -(\partial_x A_0 + \partial_t A_1)dx + (\partial_y A_0 + \partial_t A_2)dy + (\partial_z A_0 + \partial_t A_3)dz$$

est appelé (tri-) vecteur "champ électrique" et défini comme

$$\vec{E} = -\overrightarrow{\nabla V} - \partial_t \vec{A}$$

10. En donnant les indices 0 à 3 à nos coordonnées, nous avons simplement quelque chose du genre

$$dA = (\partial_{x^i} A_j - \partial_{x^j} A_i) dx^i dx^j$$

où nous sommes données quelques conventions pour ordonner correctement les paires (i, j) et sommer les indices répétés.

La 2-forme qui reste (tout ce qui ne contient pas du dt)

$$B = (-\partial_y A_1 + \partial_x A_2) dx dy + (-\partial_z A_2 + \partial_y A_3) dy dz + (\partial_z A_1 - \partial_x A_3) dz dx$$

est appelé tri-vecteur champ magnétique. Nous voyons ici pourquoi \vec{B} n'est pas un vrai vecteur, puisqu'en réalité, il est associé à une 2-forme :

$$B_x = -\partial_z A_2 + \partial_y A_3; \dots$$

ou encore, écrit dans les notations pedestres :

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A}$$

Séparer ainsi les coordonnées temporelles et spatiales nous oblige à alourdir inutilement nos notations, et pire, nous aveugler devant des évidences. Par le lemme de Poincaré, nous avons

$$d^2 A = 0$$

En séparant péniblement les divers coordonnées, nous obtenons ce que l'on appelle les deux premières équations de Maxwell.

Voyons cela de plus près. Dans la dérivation de dA , nous voyons que seul les termes de la 2-forme B produisent des 3-formes en $dx dy dz$, ce que nous écrivons, en notation vectoriel, par

$$\operatorname{div} \vec{B} = 0$$

En regroupant maintenant les autres termes en par exemple $dx dy dt$, ..., nous trouvons trois autres identités que l'on écrit, en notation vectorielle, par

$$\nabla \times \vec{E} = -\partial_t \vec{B}$$

Un peu plus de travail sur les formes différentielles nous montrera que les deux autres équations de Maxwell s'écrivent comme

$$d(*dA) = \mu_0(*J)$$

où $*$ est appelé l'opération de Hodge (nous verrons le sens géométrique plus bas) et J est la 1-forme "courant" : $J = -\rho dt + j_1 dx + j_2 dy + j_3 dz$.

16.7 théorème de Stokes.

Le théorème fondamental de l'analyse relie l'intégration de la dérivée d'une fonction aux valeurs de cette fonction aux bords :

$$\int_a^b F'(x) dx = F(b) - F(a) \quad (16.5)$$

Ceci est en faite une forme particulière du théorème de Stokes. Donnons nous un domaine¹¹ S de dimension p dans un espace de dimension n . Une sphère pleine (le point P de coordonnées (x, y, z) appartient à la sphère de rayon R centré sur l'origine si $x^2 + y^2 + z^2 < R^2$) est par exemple un domaine de dimension trois dans un espace de dimension 3. La boule ($z = 0, x^2 + y^2 < R^2$) est un domaine de dimension 2 dans un espace de dimension 3. Notons par ∂S la frontière du domaine S . La coque $x^2 + y^2 + z^2 = R^2$ du premier exemple et le cercle $z = 0, x^2 + y^2 = R^2$ du deuxième exemple sont les frontières de leurs domaines. Le théorème de Stokes s'écrit

$$\int_{\partial S} \omega = \int_S d\omega \quad (16.6)$$

où ω est une $(p - 1)$ -formes. C'est pour cela par exemple que l'intégrale d'une fonction (une 1-forme) le long d'une courbe fermée est égale à l'intégrale de la rotationnelle de cette fonction (la 2-forme dérivée) à travers la surface délimité par cette courbe. En réalité, c'est ce théorème que les physiciens appelle théorème de Stokes

$$\int_S \mathbf{rot} \mathbf{f} \cdot d\mathbf{s} = \int_{\partial S} \mathbf{f} \cdot d\mathbf{l} \quad (16.7)$$

Mais nous n'avons pas à nous limiter là. Le flux d'un champ de vecteur à travers une surface S (une 2-forme) égale à l'intégrale de la divergence de ce champ (la 3-forme dérivée) dans le domaine D délimité par la surface. En physique, nous écrivons cela comme

$$\int_S \mathbf{f} \cdot d\mathbf{s} = \int_D \mathbf{div} \mathbf{f} dV \quad (16.8)$$

Enfin, nous avons appris que si une fonction est le gradient d'une autre, alors son intégrale le long d'un chemin reliant les point A et B ne dépend pas du chemin :

$$\int_C \mathbf{grad} f \cdot d\mathbf{l} = f(B) - f(A) \quad (16.9)$$

Comme vous le constatez, ces grad, rot et div théorèmes ne sont que des applications du théorème de Stokes aux 1,2 et 3 formes dans un espace de dimension 3.

Aperçu de la démonstration du théorème de Stokes. La démonstration suit de très près la définition de la dérivée extérieure.

11. Nous avons à supposer que le domaine est compact.

16.8 Intégration par partie.

Le théorème de Stokes nous donne la possibilité de généraliser l'intégration par partie

$$\int_I fg' dx = [fg]_I - \int_I f' g dx$$

à n'importe quelle dimension. Nous savons que

$$(d\omega_1)\omega_2 = d(\omega_1\omega_2) - (-1)^{\deg(\omega_1)}\omega_1(d\omega_2)$$

Nous en déduisons que

$$\begin{aligned} \int_S (d\omega_1)\omega_2 &= \int_S d(\omega_1\omega_2) - (-1)^{\deg(\omega_1)} \int_S \omega_1(d\omega_2) \\ &= \int_{\partial S} \omega_1\omega_2 - (-1)^{\deg(\omega_1)} \int_S \omega_1(d\omega_2) \end{aligned}$$

16.9 Un peu de géométrie : vecteurs, 1-formes et leurs associations.

Dans l'espace à n dimensions muni de coordonnées cartésiennes (x^1, x^2, \dots, x^n) , nous avons vu qu'au vecteur $\mathbf{f} = (f^1, f^2, \dots, f^n)^T$ nous pouvons associer la 1-forme

$$\begin{aligned} \tilde{f} &= (f_1, f_2, \dots, f_n) \\ &= f_1 dx^1 + \dots + f_n dx^n \end{aligned}$$

où tout simplement, nous avons $f^i = f_i$. Nous avons fait cela de façon intuitive sans trop nous arrêter au détail. Une fois établi cette association, nous pouvons établir l'association entre les k -vecteur et les k -formes en utilisant simplement les règles de manipulation du produit extérieur.

Comment généraliser cela à un système de coordonnées non-cartésien? Nous pouvons faire cela de façon fastidieuse en passant par un système cartésien, mais nous pouvons faire cela de façon beaucoup plus élégante et rapide en comprenant ce que la géométrie signifie vraiment.

Exemple fastidieux. Soit le vecteur $\mathbf{f} = (f^1, f^2) = f^1 \mathbf{u}_x + f^2 \mathbf{u}_y$ en coordonnées cartésiennes. En coordonnées polaires (r, θ) , nous avons

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_x &= \cos \theta \mathbf{u}_r - \sin \theta \mathbf{u}_\theta \\ \mathbf{u}_y &= \sin \theta \mathbf{u}_r + \cos \theta \mathbf{u}_\theta \end{aligned}$$

et donc

$$\begin{aligned} \mathbf{f} &= (f^1 \cos \theta + f^2 \sin \theta) \mathbf{u}_r + (-f^1 \sin \theta + f^2 \cos \theta) \mathbf{u}_\theta \\ &= f^r \mathbf{u}_r + f^\theta \mathbf{u}_\theta \end{aligned} \quad (16.10)$$

Par exemple, le vecteur $x\mathbf{u}_x + y\mathbf{u}_y$ s'écrit $r\mathbf{u}_r$ en coordonnées polaire, tandis que $-y\mathbf{u}_x + x\mathbf{u}_y$ s'écrit $r\mathbf{u}_\theta$. Pour la 1-forme associée, nous avons en coordonnées cartésiennes

$$\tilde{f} = f_1 dx + f_2 dy$$

où $f^1 = f_1$ et $f^2 = f_2$. D'après ce que nous savons sur les changement de variable, nous savons que en coordonnées polaire,

$$\begin{aligned} \tilde{f} &= (f_1 \cos \theta + f_2 \sin \theta) dr + r(-f_1 \sin \theta + f_2 \cos \theta) d\theta \\ &= f_r dr + f_\theta d\theta \end{aligned} \quad (16.11)$$

En comparant les expressions (16.10,16.11), nous avons

$$\begin{aligned} f_r &= f^r \\ f_\theta &= r f^\theta \end{aligned}$$

Noter en particulier que nous avons $d\theta(\mathbf{u}_\theta) = 1/r$.

Concept de *distance*. Revenons à nos moutons et sur l'élément le plus important de la géométrie : le concept de *distance*. Un espace géométrique est défini par le concept de *distance* entre deux points. Une fois donnée la distance, tout le reste suit. Prenons maintenant des coordonnées générales (x^1, x^2, \dots, x^n) et définissons le carré de la distance entre deux points voisins $P = (x^1, x^2, \dots, x^n)$ et $P' = (x^1 + h^1, x^2 + h^2, \dots, x^n + h^n)$ par

$$d\ell^2 = \sum_{i,j} g_{ij} h^i h^j$$

Les coefficients g_{ij} forment les éléments d'un objet qu'on appelle la *tenseur métrique*. En général, nous utilisons des coordonnées *orthogonales*, où les éléments g_{ij} sont nuls si $i \neq j$. Dans ce cas, nous pouvons poser $g_{ii} = g_i^2$ et définir

$$d\ell^2 = \sum_i (g_i h^i)^2$$

Concept de vecteur et de produit scalaire. Nous n'avons encore jamais vraiment défini ce qu'est un vecteur. Dans un espace *plat* un vecteur¹² est un objet qui relie deux points P et P' et que l'on note par exemple par $\mathbf{u} = P\vec{P}'$. Nous pouvons alternativement écrire cette relation comme $P' = P + \mathbf{u}$.

Dans un système de coordonnées (x^1, x^2, \dots, x^n) , nous pouvons nous donner des vecteurs de base¹³ $\vec{e}_1 = (1, 0, 0, \dots, 0)$, $\vec{e}_2 = (0, 1, 0, \dots)$. Si (a, b, c) sont les coordonnées du point P , le point P' de coordonnées $(a + 1, b + 3, c - 1)$ peut s'écrire comme $P + \vec{e}_1 + 3\vec{e}_2 - \vec{e}_3$.

Nous pouvons nous donner un produit scalaire entre deux vecteurs partant d'un point P : une application bilinéaire, symétrique, défini-positive qui à deux vecteurs associe un scalaire. Par exemple, dans le système de coordonnées orthogonales (x^1, x^2, \dots, x^n) , le produit scalaire entre les deux vecteur $\mathbf{u} = (u^1, \dots, u^n)$ et (v^1, \dots, v^n) est donnée par

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \sum_{i=1}^n g_{ii} u^i v^i$$

où les coefficients g_{ii} dépendent du point P auxquels les deux vecteurs sont attachés.

Probablement, la chose la plus troublante pour le lecteur qui n'a pas déjà vu un cours de géométrie est le fait qu'un vecteur soit associé à un point. Ceci provient du fait que la plupart du temps, un espace plat muni de coordonnées cartésiennes ont été utilisé¹⁴ où $g_{ii} = 1$. Nous pouvons alors établir très facilement une équivalence entre les vecteurs associés à différents points et "libérer" les vecteurs de leurs points d'attache. En général, ceci n'est pas le cas.

Si nous avons un produit scalaire entre deux vecteurs, nous nous donnons automatiquement une distance entre deux points :

$$d(P, P')^2 = P\vec{P}' \cdot P\vec{P}'$$

et nous voyons donc apparaître le tenseur métrique g_{ij} .

Remarquons tout de suite que la base $\vec{e}_1 \dots$ est orthogonale, mais pas normée. En effet

$$\vec{e}_i \cdot \vec{e}_i = g_{ii} = g_i^2$$

12. Ceci bien sûr est fortement relié au concept de vecteur comme objet appartenant à un espace vectoriel, mais ceci nous entrainera loin du présent chapitre. Disons que les vecteurs géométriques représentent un sous ensemble des groupes de transformation des points de l'espace, d'où la notation $P\vec{P}'$, qui désigne la l'application qui transforme le point P en point P' . Dans un espace plat, nous n'avons pas à nous limiter aux points voisins pour définir un vecteur. Dans un espace non-plat, nous définissons les vecteurs en un point comme les vecteurs de l'espace tangent en ce point : imaginer une sphère et le plan tangent à cette sphère en un point. Si tout cela vous paraît confus, vous avez raison, c'est vraiment trop rapide.

13. Habituellement, ces vecteurs sont notés symboliquement par ∂_{x^i} .

14. qu'on appelle euclidien

Nous pouvons bien sûr utiliser des vecteurs \vec{u}_i unitaire. Dans le système de coordonnées orthogonales (x^1, x^2, \dots, x^n) , nous avons

$$\vec{u}_i = (1/g_i)\vec{e}_i \tag{16.12}$$

. Par exemple, en coordonnées polaire, le vecteur unitaire \vec{u}_θ au point (r, θ) s'écrit $(0, 1/r)$.

Retour sur les formes différentielles. Nous pouvons maintenant donner un sens plus précis aux formes différentielles. Commençons par un 0-forme, c'est à dire une fonction $f(P)$ qui à chaque point de l'espace, associe un scalaire. Prenons un point infiniment voisin $P' = P + \epsilon \mathbf{v}$ où ϵ est un scalaire et \mathbf{v} un vecteur. Nous définissons la 1-forme df au point P par

$$df(\mathbf{u}) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\epsilon} (f(P + \epsilon \mathbf{u}) - f(P)) \tag{16.13}$$

Dans le système de coordonnées (x^1, x^2, \dots, x^n) , soit la fonction $f(P) = x^i$, c'est à dire une fonction qui retourne la i -ème coordonnées du point P . Si \vec{e}_i est le vecteur $(1, 0, \dots, 0)$, alors évidemment,

$$dx^i(\vec{e}_i) = 1$$

De même, si \vec{u}_i est le vecteur unitaire dans la direction i , alors $dx^i(\vec{u}_i) = 1/g_i$ d'après notre relation (16.12).

Association vecteur-forme. Prenons maintenant un vecteur \mathbf{f} . Nous souhaitons lui associer une 1-forme \tilde{f} qui respecte la géométrie. Cela veut dire que nous voulons avoir

$$\tilde{f}(\mathbf{f}) = \mathbf{f} \cdot \mathbf{f} \tag{16.14}$$

En général, nous travaillons toujours avec une base *orthonormale* pour représenter le vecteur \mathbf{f} (voir l'exemple du début de cette section). Supposons que dans cette base orthonormale, nous ayons

$$\mathbf{f} = f^1 \vec{u}_1 + \dots + f^n \vec{u}_n$$

alors la simple application de la contrainte (16.14) nous amène à

$$f_i = g_i f^i$$

de même, si nous appelons $g^i = 1/g_i$, nous avons

$$f^i = g^i f_i$$

Dans l'exemple du début, nous avons trouvé la relation entre vecteur et forme en coordonnées par le passage par les coordonnées cartésiennes. Nous aurions pu remarquer simplement que la distance entre deux points (r, θ) et $(r + h, \theta + \tau)$ et

$$d\ell^2 = h^2 + r^2\tau^2$$

et donc $g_{rr} = 1$, $g_{\theta\theta} = r^2$, donc $f_r = g_r f^r = f^r$ et $f_\theta = g_\theta f^\theta = r f^\theta$.

Application : le gradient. En analyse vectorielle, nous avons un *vecteur* que nous appelons gradient. Soit la fonction $f(\mathbf{x})$. Trouver son gradient en coordonnées généralisées.

Nous avons

$$df = \sum \frac{\partial f}{\partial x^i} dx^i$$

Le vecteur associé à cette 1-forme s'appelle le gradient ∇f . Nous avons donc

$$(\nabla f)^i = g^i \frac{\partial f}{\partial x^i}$$

Par exemple, en coordonnées polaire, le gradient s'écrit

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial r} \mathbf{u}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \mathbf{u}_\theta$$

Le rotationnel. Soit le vecteur à trois dimensions $\mathbf{f}(\mathbf{x})$. Trouver le "vecteur" rotationnel qui lui est associé.

A ce vecteurs, nous associons la 1-forme

$$\tilde{f} = \sum g_i f^i dx^i$$

et donc

$$d\tilde{f} = \sum_{i=1}^3 \left(\frac{\partial(g_j f^j)}{\partial x^i} - \frac{\partial(g_i f^i)}{\partial x^j} \right) dx^i dx^j$$

où nous avons posé $j = i+1$ pour décrire correctement une permutation circulaire.

A la 2-forme $d\tilde{f}$, nous associons le bi-vecteur ξ

$$\xi = \sum_{i=1}^3 \frac{1}{g_i g_j} \left(\frac{\partial(g_j f^j)}{\partial x^i} - \frac{\partial(g_i f^i)}{\partial x^j} \right) \vec{u}_1 \wedge \vec{u}_2$$

A trois dimensions, au bi-vecteur ξ nous pouvons associer un vecteur axial que nous appelons rotationnel :

$$\nabla \times \mathbf{f} = \frac{1}{g_i g_j} \left(\frac{\partial(g_j f^j)}{\partial x^i} - \frac{\partial(g_i f^i)}{\partial x^j} \right) \vec{u}_k$$

où $k = i + 2(mod)3$.

La divergence. Le calcul de la divergence procède de la même façon. Il faut seulement noter que le divergence est définie pour un $n - 1$ forme. En analyse à trois dimensions, le vecteur \mathbf{f} est en faite un bi-vecteur, auquel on doit associer une 2-formes et prendre la dérivée extérieure de celle-ci. Soit $\mathbf{f} = f^1 \vec{u}_1 + \dots$. En faite, le premier terme représente en réalité $f^1 \vec{u}_2 \wedge \vec{u}_3$ auquel est associée la 2-forme $g_1 g_2 f^1 dx^2 dx^3$ dont la dérivée extérieure est la 3-forme $\partial_{x^1} (g_1 g_2 f^1) dx^1 dx^2 dx^3$. A cette 3-forme est associé le tri-vecteur

$$\operatorname{div} \mathbf{f} = \left(\frac{1}{g_1 g_2 g_3} \partial_{x^1} (g_1 g_2 f^1) + \dots \right) \vec{u}_1 \wedge \vec{u}_2 \wedge \vec{u}_3$$

le triple produit vectoriel, au signe près vaut 1. Le signe dépend de l'orientation de l'espace. Bien sûr, un 3-vecteur ne peut pas valoir un scalaire, mais l'espace des 3-vecteurs est de dimensions 1, et nous les associons donc aux scalaire.

16.10 L'opérateur de Hodge.

Un opérateur différentielle fondamental dont nous n'avons pas encore parlé est le Laplacien. Nous savons que en analyse vectoriel, cet opérateur est relié à une *dérivée seconde*, mais nous ne pouvons évidemment pas l'utiliser tel quel, puisque d'après le lemme de Poincaré, pour une k -forme ω , $d(d\omega) = 0$. L'opérateur de Hodge nous permet de donner un sens précis au "Laplacien" pour les k -forme.

Dans l'espace à n dimension, il existe une n -forme fondamental que nous appelons *volume*. Dans un espace plat muni de coordonnées cartésien x^i , la n -forme volume est simplement

$$\phi = dx^1 \dots dx^n$$

Insistons à nouveau : cette n -forme est un objet intrinsèque; dans une autre base, elle s'écrirait autrement. Une fois qu'on la fixe, on fixe en réalité la géométrie de notre espace¹⁵. En coordonnées orthogonale généralisés, nous avons

$$\phi = g dx^1 \dots dx^n$$

où g est la racine carré du déterminant du tenseur métrique, autrement dit, dans les notations de la sous section précédente,

$$g = g_1 g_2 \dots g_n$$

L'opérateur de Hodge \star associe (de façon unique) à une k -forme $\omega = dx^1 \dots dx^k$ une $(n - k)$ -forme $\star \omega$ telle que

$$\omega(\star \omega) = \phi$$

15. Se donner la n -forme volume ou se donner un produit scalaire sont équivalent

Nous avons pas mal utilisé cet opérateur sans lui donner un nom. Prenons l'espace à $n = 3$ muni de coordonnées cartésiennes où $g = 1$. Alors, par exemple,

$$\begin{aligned} *dx &= dydz \\ *dy &= dzdx \\ *dz &= dxdy \end{aligned}$$

Nous voyons alors que $dx^i(*dx^i) = 1dxdydz$ pour $i = 1, 2, 3$. La seule petite complication est de bien gérer le signe, c'est à dire le degré de permutation que cela nous impose. Prenons maintenant une fonction $f(x, y, z)$, c'est à dire une 0-forme. Nous avons alors

$$\begin{aligned} df &= \frac{\partial f}{\partial x}dx + \frac{\partial f}{\partial y}dy + \frac{\partial f}{\partial z}dz \\ *df &= \frac{\partial f}{\partial x}dydz + \frac{\partial f}{\partial y}dzdx + \frac{\partial f}{\partial z}dxdy \\ d(*df) &= \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \right) dxdydz \end{aligned}$$

Et nous voyons que $d(*df)$ nous donne bien le Laplacien sous forme d'une 3-forme. Comme nous connaissons les changements de variable et les associations forme-vecteur, nous pouvons écrire le Laplacien dans n'importe quelle système de coordonnées.

Nous n'avons bien sûr pas à nous restreindre aux 0-forme et nous pouvons ainsi généraliser le Laplacien d'un champ de k -forme. L'exemple fondamental est encore l'électromagnétisme, où l'action et le Lagrangien du champ A sont donnés par

$$S = \int_V \{dA(*dA) + A(*\rho)\} \tag{16.15}$$

où ρ est la 1-forme décrivant la distribution des charges (voir ci-dessous). Une variation sur A nous donne alors simplement

$$d(*A) = *\rho$$

ce qui constitue les deux dernières équations de Maxwell (voir exercice).

16.11 Quelques applications.

16.11.1 Equation de conservation.

Vous rencontrez cette équation partout en physique, sous des formes diverses et variées. Elle dit simplement que la variation de "quelque chose" dans un volume égale la quantité de ce "quelque chose" qui entre dans ce volume moins la

quantité de ce “quelque chose” qui en sort. Le “quelque chose” peut être la concentration d’une substance, l’énergie emmagasinée dans le volume, une probabilité de présence, ...¹⁶ Les systèmes qui obéissent à cette loi sont dits *conservatifs*. La quantité entrante moins la quantité sortante se dit flux. Notons par ρ le “quelque chose” et par \mathbf{J} son flux. Appliquée à un volume infinitésimal $dx dy dz$, l’équation de conservation s’écrit

$$\partial\rho/\partial t + \mathbf{div}\mathbf{J} = 0 \quad (16.16)$$

Si nous parlons d’un fluide en mouvement, alors $\rho(\mathbf{x})$ est la concentration en un point de l’espace, $\mathbf{v}(\mathbf{x})$ la vitesse du fluide et $\mathbf{J} = \rho(\mathbf{x})\mathbf{v}(\mathbf{x})$. Dans le cas d’une substance qui diffuse, le flux \mathbf{J} est proportionnel au gradient de la concentration¹⁷ (la chaleur diffuse du chaud vers le froid, l’encre se dilue dans l’eau,...) $\mathbf{J} = -K\mathbf{grad}\rho$, ce qui, réinjecté dans l’équation de conservation, nous donne l’équation de diffusion $\partial\rho/\partial t = K\nabla^2\rho$.

En langage des formes, cette équation acquiert une interprétation géométrique. Prenons d’abord le cas de l’espace à une dimension spatiale et une dimension temporelle, et considérons un élément infinitésimal dt, dx (les deux cotés d’un carré dans l’espace-temps, si vous voulez) et la forme $\omega = \rho dx - J dt$ ¹⁸. L’équation de conservation n’est alors rien d’autre que

$$d\omega = 0$$

A 3+1 dimensions (ou plus si affinité), il faut considérer la forme

$$\omega = \rho dx dy dz - (J_x dy dz + J_y dz dx + J_z dx dy) dt$$

Cette forme est analogue à ce qu’en physique nous appelons un quadri-vecteur. Nous verrons plus bas une application de ce concept au champ électromagnétique.

Problèmes et exercices.

Périmètre et surface. Soit A l’aire enformé par une courbe \mathcal{C} . Démontrer que nous avons

$$A = (1/2) \int_{\mathcal{C}} x dy - y dx$$

16. Le quelque chose peut être l’argent d’une entreprise, et les comptables sont responsable, sur leur denier personnel, de faire respecter cette loi. L’étudiant en physique perd au plus quelques points à l’examen.

17. Cela se démontre facilement en physique statistique et s’appelle la réponse linéaire.

18. Le signe “-” vient de notre convention de compter en négatif le flux entrant. Cela paraît aussi arbitraire que la charge de l’électron. Historiquement, cela vient du fait que la surface est orientée pour que la normale pointe vers l’extérieur.

En déduire que l'air d'un ellipse est πab , où a et b sont les axes majeur et mineur. Comment cette expression est reliée à l'expression habituelle

$$A = \int_a^b f(x)dx$$

de la surface entre une courbe et l'axe x ?

Air d'une courbe fermée. Nous souhaitons calculer l'air enfermée par une courbe \mathcal{C} donnée en coordonnées polaire par l'équation

$$r(\theta) = \sum_{n=0}^N a_n \cos(n\theta)$$

dont un exemple est donnée par la figure 16.2.

1. Démontrer que $\int_0^{2\pi} \cos^2(n\theta)d\theta = \pi$ si $n \neq 0$ et 2π si $n = 0$. De même, démontrer que $\int_0^{2\pi} \cos(n\theta) \cos(m\theta)d\theta = 0$ si $m \neq n$.
2. Démontrer que la 2-forme différentielle $\omega = dx dy$ dérive de la 1-forme $\eta = (1/2)(x dy - y dx)$.
3. Donner l'expression de ω et η en coordonnées polaires.
4. Vérifier qu'en coordonnées polaire, nous avons bien $\omega = d\eta$.
5. En utilisant la forme polaire de ces formes, et en utilisant le théorème de Stokes, démontrer que l'air enfermée par la courbe vaut

$$A = \pi(a_0^2 + (1/2) \sum_{n=1}^N a_n^2)$$

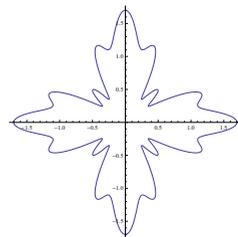


FIGURE 16.2 – Une feuille donnée par l'équation $r = 1 + (1/2) \cos(4\theta) + (1/5) \cos(16\theta)$

Volume. Démontrer que la 3-forme volume $dx dy dz$ dérive de la 2-forme

$$\frac{1}{3} (x dy dz + y dz dx + z dx dy)$$

en déduire le volume d'une sphère, d'une ellipsoïde de révolution et d'une ellipsoïde générale.

Association bi-vecteur, 2-forme. Dans un espace à 3 dimensions, donner la relation entre bi-vecteur et 2-formes en coordonnées généralisées orthogonale. Utiliser ce résultat pour trouver l'association en coordonnées cylindrique et sphérique.

Opérateurs différentielles en analyse vectorielle. Trouver l'expression du Laplacien à $n = 3$ en coordonnées généralisées orthogonale. Utiliser ce résultat pour trouver ce résultat en coordonnées cylindrique et sphérique.

D'Alembertien. Dans l'espace-temps ($n = 4$), la 4-forme volume est donnée en coordonnées cartésienne par

$$\phi = -dt dx dy dz$$

Etant données la fonction $f(t, x, y, z)$, donner l'expression de $d(*df)$. C'est ce que l'on appelle couramment le D'Alembertien qui gouverne toutes les équations d'ondes.

Equations de Maxwell. En partant du Lagrangien (16.15), faire une variation sur A , intégrer par partie les formes résultantes pour déduire les équations du Maxwell en présence du champ.

quelques exemples d'intégration des formes.

est ce que $dw = 0$ implique $w = d\alpha$? exemple pratique sur le rot.

équation de maxwell complète

transformation de lorentz et les équations de Maxwell, la modification du courant,

relativité

démonstration de stockes pour les deux formes.

l'opérateur $*$, le laplacien $d(*df)$, en déduire le laplacien en coordonnées curviligne, le lien entre la minimisation de $df \wedge *df$ et $d(*df) = 0$. Eventuellement, si possible, faire le lien avec le chapitre précédent et le calcul des surfaces minimales.

Peut être faire une vague intro à la géométrie des surfaces et la relation avec les courbures.

Faire le lien avec les tenseurs antisymétriques du prochain chapitre.

17 Les équations de la physique.

Nous avons, à de nombreuses occasions, rencontré les diverses équations de la physique. Nous voudrions donner ici une dérivation simple et intuitive de ces équations. Comme nous le verrons, pour établir ces équations, nous *discretisons* le système et faisons ensuite un passage à la limite. La méthode plus rigoureuse (et riche et élégante et ...) d'aborder ces sujets est le calcul variationnel (voir le chapitre correspondant) . La méthode utilisée dans ce chapitre est celle qui avait été utilisée par Euler lui-même dans les années 1740 pour fonder le calcul des variations. Cette vue consiste à regarder les équations différentielles comme des équations aux différences, avec un pas Δx qui peut être rendu aussi petit que l'on souhaite. Cette vue a quelque peu disparu des mathématiques au début du XIXème siècle quand Cauchy & Co ont donné de la rigueur aux mathématiques, mais a donné très naturellement lieu au développement des calculs matriciels et la formalisation des espaces vectoriels un siècle plus tard par Hilbert & Co. Avec l'arrivée des ordinateurs et la résolution numérique des équations, cette approche redevient tout a fait naturelle. Regardons quelques cas particuliers.

17.1 Qu'est ce qu'une équation différentielle ?

Prenons la plus simple des équations différentielles

$$y' = f(x) \tag{17.1}$$

sur l'intervalle $[0, 1]$. Découpons cet intervalle en N morceau de largeur Δx dont les bords sont $x_0 = 0, x_1 = 1/N, x_2 = 2/N, \dots, x_N = 1$. Nous cherchons à déterminer les $N + 1$ valeurs $y_0 = y(x_0), y_1 = y(x_1), \dots, y_N = y(x_N)$. Nous pouvons approximer le terme y' au point x_i par

$$y'(x_i) = (y(x_{i+1}) - y(x_i)) / \Delta x$$

L'équation (17.1) se transforme alors en un système d'équations *algébriques* :

$$\begin{aligned} y_1 - y_0 &= \Delta x \cdot f(x_0) \\ y_2 - y_1 &= \Delta x \cdot f(x_1) \\ &\dots \quad \dots \\ y_N - y_{N-1} &= \Delta x \cdot f(x_{N-1}) \end{aligned}$$

Si vous regardez bien, nous avons $N + 1$ inconnus, mais seulement N équations ! Le système est sous déterminé et n'a pas de solution unique. Pour que le système ait le même nombre d'équations que d'inconnus, il faut ajouter une équation supplémentaire, par exemple $y_0 = a$. C'est cela que nous appelons la condition initiale. Nous avons l'habitude de penser aux équations différentielles comme la donnée de deux choses différentes : une équation de la forme (17.1) et des conditions initiales. En réalité, ces deux choses sont indissociables. Nous pouvons maintenant représenter cela sous forme matricielle

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & & 0 \\ -1 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & -1 & 1 & \dots & 0 \\ & & \dots & & \\ 0 & & \dots & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \cdot \\ \cdot \\ y_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + \Delta x \cdot f(x_0) \\ f(x_1) \\ \cdot \\ \cdot \\ f(x_N) \end{pmatrix}$$

ou de façon plus succincte $Ay = f$. Nous avons maintenant un système de N équation et N inconnus équilibré. A partir de là, nous pouvons utiliser toute la puissance des techniques d'opérateurs linéaires pour résoudre le problème différentielle. Vous voyez également les différentes généralisations possibles. Si par exemple, nous avons une équation de seconde ordre, nous n'obtiendrons alors que $N - 1$ équations pour $N + 1$ inconnus et nous devons la compléter par *deux* équations aux bords, et ainsi de suite pour des équations d'ordre plus élevés. De la même manière, l'approche se généralise à l'étude des équations aux dérivées partielles. Les techniques de résolution numérique d'équations différentielles ne font que reprendre ces schémas.

17.2 Equation de Laplace.

Considérons un ensemble de N boules de masse m reliées par des ressorts de raideur k . Chaque boule est assujettie à se mouvoir sur une ligne verticale, et les lignes sont espacées de d (figure 17.1.a). L'énergie potentielle totale du système est par conséquent :

$$U(\dots, y_{n-1}, y_n, y_{n+1}, \dots) = \sum_n \frac{1}{2} k (y_{n+1} - y_n)^2 \quad (17.2)$$

où y_n est l'ordonnée de la n -ième boule (et $x_n = nd$ son abscisse). Pour quelles valeurs des y_k le potentiel est minimum ? Comme U est une fonction de N variables, pour être extremum, il faut que sa dérivée par rapport à chaque variable soit nulle. Considérons la n -ième boule. Dans l'expression de l'énergie sous la somme, il y a seulement deux termes qui contiennent la coordonnée de y_n qui sont

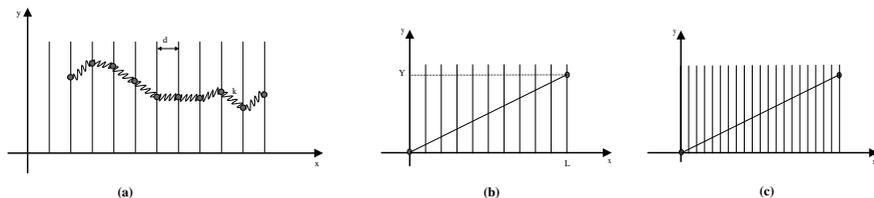


FIGURE 17.1 – Vue discrète d’une corde vibrante.

$(y_n - y_{n-1})^2$ et $(y_{n+1} - y_n)^2$. La minimisation de U par rapport à y_n donne donc :

$$\frac{\partial U}{\partial y_n} = k(2y_n - y_{n-1} - y_{n+1}) = 0 \quad (17.3)$$

Cette dernière relation indique simplement que la force exercée sur la n -ième boule doit être nulle : en effet, la force n’est que le gradient (à un signe près) du potentiel. L’extremum du potentiel correspond à une position d’équilibre où les forces exercées s’annulent. Faisons maintenant $d \rightarrow 0$ et $N \rightarrow +\infty$ pour retrouver le continu. La variable $x = nd$ devient continue, de même que la fonction $y(x)$. Comme $y_n = y(x_n) = y(nd)$, nous avons, par un simple développement de Taylor,

$$\begin{aligned} y_{n+1} &= y_n + \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_n} d + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2y}{dx^2} \right|_{x=x_n} d^2 \\ y_{n-1} &= y_n - \left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_n} d + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2y}{dx^2} \right|_{x=x_n} d^2 \end{aligned}$$

L’équation (17.3) se transforme donc en une équation différentielle $d^2y/dx^2 = 0$. A plusieurs dimensions, en appliquant la même démarche, on aboutit à l’équation

$$\Delta y = 0 \quad (17.4)$$

où l’opérateur Δ désigne le laplacien. L’équation (17.4) est appelée justement l’équation de Laplace¹ et comme nous le voyons, est le résultat de la minimisation d’une certaine énergie. C’est exactement cette approche qu’Euler a utilisé pour développer le calcul variationnel et qui a donné lieu aux équations d’Euler-Lagrange.

1. Grand mathématicien français de la fin dix-huitième et début dix-neuvième siècle. Très célèbre pour son livre de mécanique céleste, les fondements de la théorie des probabilités (qui l’ont amené à inventer les transformées de Laplace), la théorie moléculaire de la capillarité (quand les molécules n’existaient pas !), ... Ses collègues et contemporains sont Lagrange, Fourier, Poisson et Cauchy. Que du beau monde.

Que vaut la constante de raideur k ? Elle doit probablement dépendre de notre découpage discrète, *i.e.* de l'espacement d entre les éléments discrets que nous avons utilisé pour modéliser le continuum. Mais comment? La règle fondamentale est que les valeurs que l'on peut mesurer (physiquement) ne doivent pas dépendre de notre découpage. Prenons maintenant une ligne de longueur L que l'on découpe en N morceau espacé de $d = L/N$. Nous maintenons un coté (disons $x = 0$) à $y = 0$, et l'autre cotés ($x = L$) à $y = Y$ (fig. 17.1.b). Comme $(y_{n+1} - y_n) = (Y/L)d$, Selon l'expression (17.2), l'énergie potentielle totale est donnée par

$$U = \sum_n k(Y/L)^2 d^2 = (Y/L)^2 N k d^2 = (Y/L)^2 L k d = (Y^2/L) k d$$

Si maintenant nous avons fait un autre découpage en prenant N' boules reliées par des ressorts de constante k' et un espacement d' (fig. 17.1.c), nous aurions trouvé pour l'énergie $U = (Y^2/L) k' d'$. Comme U ne doit pas dépendre de notre découpage, $k d$ doit être constante :

$$k = \frac{K}{d} \tag{17.5}$$

La constante de ressort *microscopique* (résultat de notre découpage discret) k est relié à une constante physique du système K , (qui dénote l'amplitude de la rigidité du système par rapport à un phénomène physique), par la relation (17.5). Comme $(y_{n+1} - y_n) = y'(x).d + \mathcal{O}(d^2)$, l'expression de l'énergie potentielle devient

$$\begin{aligned} U &= (1/2) \sum \frac{K}{d} y'(nd)^2 d^2 \\ &= (1/2) \int K y'(x)^2 dx \quad \text{quand } d \rightarrow 0 \end{aligned}$$

Pour un champ électrique par exemple, l'énergie est donnée par $\int (\epsilon/2) |\mathbf{E}|^2 d\tau = \int (\epsilon/2) |\nabla V|^2 d\tau$. V est le potentiel électrostatique et l'opérateur gradient (∇) généralise la dérivée à plusieurs dimensions. Ici, le rôle de la constante de rigidité du système (vis à vis du champs électrique) est joué par la constante de perméabilité électrique ϵ . En élasticité, la variable du champ est appelé *déplacement*, et la rigidité du système est donnée par le module d'Young². Dans le cas des gaz, nous somme en présence d'un champ de *pression* et K est l'inverse du coefficient de compressibilité.

2. Maxwell, le fondateur de la théorie électromagnétique dans les années 1860, considérait les phénomènes électromagnétiques comme des déformations élastiques d'une substance hypothétique appelée éther et s'est beaucoup inspiré des travaux sur l'élasticité pour formuler sa théorie.

17.3 Equation d'onde et de chaleur.

Nous nous sommes préoccupé dans la précédente section de phénomènes statiques. Essayons maintenant de formuler la dynamique. Revenons à notre exemple du figure (17.1.a) et supposons que chaque boule a une masse m . Nous pouvons maintenant écrire la relation fondamentale de la dynamique $F = ma$ pour chaque boule. L'accélération de la n -ième boule est donnée par d^2y_n/dt^2 . La force sur la n -ième boule étant égale au gradient du potentiel, *i.e.* $F_n = -\partial U/\partial y_n$, nous avons, en suivant ce que nous avons dit plus haut,

$$m \frac{d^2y_n}{dt^2} = -k(2y_n - y_{n+1} - y_{n-1}) \quad (17.6)$$

Comment m dépend de notre découpage? La réponse est plus simple cette fois. Si nous désignons par ρ la densité (linéaire à une dimension), nous avons $m = \rho d$. Nous avons également, comme indiqué plus haut, $k = K/d$ et $(2y_n - y_{n+1} - y_{n-1}) \approx -(\partial^2 y/\partial x^2)d^2$. Quand $d \rightarrow 0$, l'équation (17.6) devient

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} &= \frac{(K/d)}{\rho d} \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} d^2 \\ &= \frac{K}{\rho} \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \end{aligned} \quad (17.7)$$

C'est ce qu'on appelle l'équation d'onde. Elle se généralise de la même manière à plusieurs dimensions (l'opérateur Δ généralise la dérivée seconde). La constante K/ρ possède la dimension d'une vitesse au carré (pourquoi?) et désigne, comme nous l'avons vu, la vitesse de propagation des ondes.

Question : qu'est ce qui joue le rôle de la densité pour les phénomènes électriques?

Nous pouvons maintenant aborder plusieurs généralisation. Si les boules "baignent" en plus dans un "liquide" , il faut tenir compte de la force de dissipation visqueuse qui est proportionnelle (et opposée) à la vitesse, et donc à $-dy_n/dt$. L'équation d'onde devient alors, lors de la passage à la limite $d \rightarrow 0$,

$$\rho \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} + \lambda \frac{\partial y}{\partial t} = K \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$$

En électromagnétisme, λ dénote le coefficient d'absorption d'un matériau (l'inverse de sa transparence). Nous voyons que si la masse des boules (la force inertielle) peut-être négligée par rapport aux autres forces de frottement et appliquée par les voisins (penser aux boules baignant dans du miel), nous pouvons négliger la dérivée d'ordre 2 par rapport au temps et écrire

$$\frac{\partial y}{\partial t} = D \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$$

qui n'est rien d'autre que l'équation de la chaleur. Il est peut-être difficile pour le lecteur de penser au champ de température comme des boules qui se meuvent dans du miel³. Nous le référons à la théorie de la réponse linéaire en physique statistique pour une dérivation de l'équation de la chaleur qui ait une plus grande réalité physique.

Revenons encore une fois à notre image de boules de la figure (17.1.a) . Et imaginons qu'en plus d'être relié par un ressort de raideur k les uns aux autres, elles sont en plus reliés à l'axe x par un ressort de constante Vd (nous normalisons tout de suite la raideur par l'espacement, en laissant le soin au lecteur de démontrer que cela effectivement est la bonne forme). Nous n'avons aucune obligation à penser que V doit être une constante. A certain endroit le long de l'axe x , elle peut être forte, à d'autres endroit, faible. Nous notons donc V_n la constante du ressort qui relie la n -ième boule à l'axe x . L'expression de l'énergie potentielle totale est donc

$$U = \sum_n \frac{1}{2} \frac{K}{d} (y_{n+1} - y_n)^2 + d \cdot V_n y_n^2$$

Il ne sera pas alors difficile pour le lecteur de démontrer que l'équation d'onde s'écrira

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} - V(x) \cdot y$$

et l'expression de l'énergie (potentielle) est de la forme

$$\int (K/2) |\nabla y|^2 + (1/2) V(x) y^2 dx$$

forme couramment utilisée dans la théorie du ferromagnétisme.

le cas de l'équation de schrodinger comme deux équations couplées, et le rapprochement avec particule dans champs magnétique ou les équations de seconde degrés ;

Traitement du processus dissipatif en développant le BABA de la réponse linéaire en phys stat. le cas de l'équation de la chaleur, indication (par potentiel chimique) pourquoi ca se généralise à la diffusion de concentration etc.

3. Même si la conception de la chaleur comme un fluide de "calorique" était populaire jusqu'au début du XIXème siècle.

18 Qu'est ce qu'un nombre ?

Nous avons vu tout au long de ce cours divers outils de mathématiques très utilisés en physique. Ces outils concernaient la manipulation des fonctions dans le but très alimentaire de résoudre des équations issues de la physique. Les fonctions elles même étaient définies comme des boîtes noires transformant un *nombre* dans un autre. Nous nous sommes jamais demandé ce qu'est un nombre, nous avons pris cela comme une donnée dont la signification est à priori connue.

Nous allons dans ce chapitre revenir un peu sur ce concept et voir la construction des nombres réels. Nous verrons également que ce n'est pas la seule façon de construire un ensemble complet de nombre, et d'autres ensembles qui défient notre intuition de "proche" et de "loin" sont également constructibles. Ce chapitre n'a pas d'autre but que d'éveiller la curiosité du lecteur.

Le plan général que l'on va suivre est de d'abord construire les nombres entiers, ensuite les nombres rationnels. Nous munirons alors notre ensemble d'une *topologie* et construirons soit l'ensemble des nombres réels, soit celui des nombres *p*-adiques. "Munir un ensemble d'une topologie" est un terme pour effrayer l'étudiant. En langage profane, cela veut simplement dire que l'on va définir *les distances*, la notion d'*être proche*. La topologie habituelle que l'on définit, et à laquelle nous sommes habitué depuis notre tendre enfance nous dit par exemple que 4.3 est plus *proche* de 4.2 que 5. Tant que nous construisons l'ensemble des nombres rationnels, nous n'avons pas besoin de ce concept, celui d'*avant* et *après* nous suffira.

18.1 Les entiers naturels \mathbb{N} .

Dedekind, grand mathématicien de la fin du dix-neuvième siècle disait : "Dieu inventa les nombres entiers ; tout le reste est invention humaine". La construction moderne des nombres entiers est due à Peano et ses cinq principes. De façon intuitif, on peut dire que c'est le plus simple ensemble où chaque élément (excepté le premier qu'on appelle 0) possède *un élément juste avant* et *un élément juste après*, et cela de façon non cyclique. Bon, bien sûr, comme nous sommes en train de faire des mathématiques, nous devons définir exactement ce que ces termes veulent dire. Voilà les axiomes de Péano.

1. $0 \in \mathbb{N}^1$

1. Grand débat philosophique pour savoir si il faut commencer par 0 ou par 1. Cette question

2. Chaque nombre naturel x possède un autre élément $x' = s(x) \in \mathbb{N}$ appelé son successeur (voilà pour le *juste après*).
3. 0 n'est le successeur d'aucun nombre (cela nous enlève le danger des cycles).
4. Si $s(x) = s(y)$ alors $x = y$ (cela nous enlève le problème de plusieurs nombre ayant le même successeur).
5. Axiome d'induction. Soit Q une propriété telle que
 - Q est valable pour 0
 - Si Q est valable pour x , alors Q est valable pour $s(x)$
 - Alors Q est valable pour tous les nombres entiers (cela entre autre nous enlève le problème d'avoir plusieurs "premier élément")

Nous avons insisté sur cette construction pour souligner que tout ce dont on a besoin à cette étape et le concept d'avant et d'après.

Bon, comme nous ne voulons pas écrire un texte très rigoureux, nous allons aller un peu plus vite à partir de là. On peut commencer par donner des noms aux divers éléments. Par exemple, le successeur de 0 sera appelé un (et noté 1), le successeur de 1 deux (2) et ainsi de suite. On peut donc noter $\mathbb{N} = \{0, 1, 2, \dots\}$. Ensuite, nous allons munir notre ensemble de l'opération $+$. C'est une application qui à deux nombres entiers associe un troisième, et cela en généralisant le concept de successeur : $x + 0 = x$ et $x + s(y) = s(x + y)$. Par exemple, $x + 1 = s(x)$. L'opération $+$ a bien sûr toutes les bonnes propriétés d'associativité, commutativité, etc. dont nous sommes habitué (exercices : les démontrer). Nous laissons au lecteur le soin d'en donner une définition rigoureuse.

Tant que nous y sommes, nous pouvons également définir l'opération \times (multiplication) comme une autre application qui à chaque deux nombres entiers associe un troisième : $x \times 0 = 0$; $x \times s(y) = x \times y + x$. Bien sûr, c'est la multiplication habituelle et on aurait été plus claire si on avait noté $x \times (y + 1) = x \times y + x$. Par exemple, $x \times 1 = x$.

Enfin, ça ne mange pas de pain de définir rigoureusement les relations de comparaison $<$ et $>$, à nouveau en suivant la piste des successeurs.

Nous suggérons au lecteur de faire ces constructions en détails et de façon rigoureuse, c'est un exercice très intéressant.

Nous disposons donc maintenant d'un ensemble \mathbb{N} , muni des deux opérations $+$ et \times . En langage chique, nous dirrions que $(\mathbb{N}, +, \times)$ est un anneau commutatif.

18.2 Les ensembles \mathbb{Z} et \mathbb{Q} .

A partir de là, nous allons commencer à élargir notre ensemble N .

n'a pas de sens tant que l'on a pas défini l'opération addition et son élément neutre. Tout ce que l'on veut ici est de définir un premier élément.

2. Notez comment l'opération $+1$ devient alors le synonyme de l'opération "successeur".

D'abord, nous pouvons définir l'opération soustraction $-$ comme "l'inverse" de l'addition : si $x - y = z$ alors c'est que $y + z = x$ (exercice : donner une définition rigoureuse de la soustraction). Mais cela nous pose un problème. \mathbb{N} est fermé pour l'addition, c'est à dire que l'addition de n'importe quel deux nombres est encore dans \mathbb{N} . Cela est loin d'être le cas pour la soustraction. Il suffit d'examiner $0 - 1$: si $0 - 1 = z \in \mathbb{N}$, alors $z + 1 = 0$, ce qui contredit violemment un des axiomes de Péano. Qu'à cela ne tienne : nous allons définir un ensemble \mathbb{Z} qui contient \mathbb{N} et qui est fermé pour la soustraction, $\mathbb{Z} = \{\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots\}$.

Nous pouvons également définir l'opération de division $/$ comme "l'inverse" de la multiplication : si $x/y = z$ alors c'est que $x = yz$. Le même problème se pose : en général, pour un couple quelconque, x/y n'a pas de sens dans \mathbb{N} ou \mathbb{Z} . A nouveau, on peut "agrandir" notre ensemble et définir l'ensemble des nombres rationnels \mathbb{Q} qui est fermé pour l'opération de division. Notez que nous avons pas vraiment défini comment on agrandit nos ensemble, cela alourdirait trop ce texte³.

L'ensemble \mathbb{Q} est très riche. Concrètement les humains n'en sortent jamais pour faire leurs calculs. Le trait principal de cet ensemble est qu'entre n'importe quel deux nombres rationnels, on peut en trouver d'autres. Ceci dit, comme le lecteur le sait, l'ensemble \mathbb{Q} reste dénombrable, et même si il est fermé pour la division, il n'est pas *algébriquement* fermé. Par cela nous voulons dire que les racines de tous les polynomes (de coefficient entier) ne se trouvent pas dans \mathbb{Q} . Par exemple, il est trivial de montrer que la racine de $x^2 - 2 = 0$ (qui représente l'hypothénus d'un triangle rectangle de coté unité) n'est pas rationnelle.

Il suffit de suivre la même démarche et construire l'ensemble des nombre algébrique \mathbb{A} , la fermeture algébrique de \mathbb{Q} , et qui contient tous ces nombres du genre $\sqrt{2} + \sqrt{3} + \sqrt[17]{253}$. A t'on épuisé tous les nombres ou existe t'il des nombres non-algébriques qu'on appelle *transcendants*? Est ce que par exemple, le périmètre d'un cercle de diamètre unité π , ou le nombre e sont algébriques? La réponse à ces questions n'est venu qu'à la fin du dix-neuvième siècle.

18.3 Un peu de topologie.

Nous n'avons pas encore introduit le concept de distance entre deux nombres. La distance entre deux nombres est une application qui prend deux nombres en entrée et produit un nombre en sortie. On peut la définir sur n'importe quel

3. Voyons rapidement la construction des rationnels. Considérons l'ensemble $A = \mathbb{N} \times \mathbb{N}$, c'est à dire l'ensemble de tous les paires (x, y) où x et y sont des entiers naturels. Nous définissons une relation d'équivalence $(x, y) = (x', y')$ si $xy' = x'y$. Nous définissons l'opération $+$ dans A par $(a, b) + (c, d) = (ad + bc, bd)$ et l'opération \times par $(a, b) \times (c, d) = (ac, bd)$. L'ensemble A partitionné par la relation d'équivalence ci-dessus et muni des deux opérations $+$ et \times peut être identifié au corps des rationnels \mathbb{Q} . Un exercice interessant serait de suivre les mêmes lignes pour construire les entiers relatifs à partir des entier naturels.

corps k^{45} (dont par exemple le corps des rationnels). Nous demandons à cette application d'avoir un minimum de propriétés : Pour tous $a, b, c \in k$,

1. $d(a, b) \geq 0$ et $d(a, b) = 0$ si et seulement si $a = b$.
2. $d(a, b) = d(b, a)$.
3. $d(a, b) \leq d(a, c) + d(b, c)$ (l'inégalité du triangle).

Ce n'est pas beaucoup demander, mais à partir du moment où nous disposons d'une métrique, nous pouvons faire une quantité phénoménale de choses. Essentiellement, c'est l'étape où l'on passe de l'algèbre à l'analyse, où on peut commencer à définir le concept de *continu*, de la convergence des suites, ...

Un concept étroitement lié à la notion de distance est celle de *la valeur absolue*. Supposons que nous disposons d'une valeur absolue sur un corps k avec les propriétés suivantes :

$$\text{p1 : } |a| = 0 \text{ ssi } a = 0.$$

$$\text{p2 : } |ab| = |a||b|$$

$$\text{p3 : } |a + b| \leq |a| + |b|$$

alors nous pouvons facilement définir la distance entre deux éléments par $d(a, b) = |a - b|$. Nous laissons au lecteur le soin de démontrer cela. L'exemple usuel de la valeur absolue sur \mathbb{Q} est $|x| = x$ si $x \geq 0$ et $-x$ sinon. Bien sûr, ce n'est pas la seule valeur absolue possible, nous en verrons des exemples plus bas.

Comme nous l'avons dit, dès que nous disposons d'une distance, nous pouvons définir la convergence des suites. Nous disons que la suite a_n converge vers la limite a si tous les éléments de la suite, à partir d'un certain N sont aussi *proche* de la limite que nous le souhaitons. Dans l'ensemble \mathbb{Q} , nous écrirons par exemple que a est la limite de a_n si pour tout $\epsilon \in \mathbb{Q}$, nous pouvons trouver N tel que si $n > N$ alors $d(a, a_n) < \epsilon$.

Un des problèmes de cette définition de la convergence est que pour savoir si une suite converge, nous devons connaître à l'avance sa limite ! Le grand Cauchy a trouvé comment y remédier : une suite converge si la distance entre deux éléments quelconques converge vers zéro au delà d'un certain N : si pour tout $\epsilon \in \mathbb{Q}$, nous pouvons trouver N tel que si $n, m > N$ alors $d(a_m, a_n) < \epsilon$ alors la suite est convergente.

Cela nous pose un nouveau problème : la limite d'une suite dans un corps k n'a aucune raison d'appartenir au même corps. Mais nous pouvons continuer notre procédure d'enrichissement et considérer un ensemble qui contient *et* le corps k *et* toutes les limites de toutes les suites convergentes. Nous verrons ci-dessous deux

4. Rappelons qu'un corps est un ensemble, muni des deux opérations $+$ et \times et fermée vis à vis d'elles.

5. Bien sûr, pour définir une norme, nous n'avons pas nécessairement besoin d'un corps. Nous avons vu dès le début de ce livre comment en définir une pour l'espace vectorielle des fonctions de carré sommable.

exemples de fermeture topologique de l'ensemble \mathbb{Q} : l'ensemble des nombres réels et l'ensemble des nombres p -adiques.

18.4 L'ensemble des nombres réels.

Munissons nous de la valeur absolue usuelle, et la distance (le métrique) qui en découle. Et considérons les suites convergentes dans \mathbb{Q} . Il est évident que beaucoup (vraiment beaucoup) de ces suites n'ont pas leurs limites dans \mathbb{Q} .

Exemple 1. Le nombre $1/e$, défini comme la limite de $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n/n!$ n'est pas un nombre rationnel. Pour voir cela supposons qu'il l'est et écrivons le comme p/q . Nous décomposons la série en une somme jusqu'au terme q et le reste :

$$\frac{p}{q} = \sum_{n=0}^q (-1)^n/n! + R_q$$

Comme nous avons affaire à une série alternative convergente, le reste est plus petit que le dernier terme : $|R_q| < 1/q!$. Multiplions maintenant les deux cotés par $q!$. Nous avons à gauche un entier, et à droite un entier *plus* un terme plus petit que l'unité. Le coté droit n'est donc pas un entier naturel. Notre hypothèse de rationalité de $1/e$ est donc fausse.

Nous définissons l'ensemble des nombres réel \mathbb{R} comme un ensemble qui contient l'ensemble \mathbb{Q} et les limites de toutes les suites convergentes dans \mathbb{Q} au sens de Cauchy. Les opérations $+$ et \times se généralisent aisement par continuité. Par exemple, pour $a, b \in \mathbb{R}$, (mais pas nécessairement rationnel) $a + b = \lim(a_n + b_n)$ où a_n et b_n sont des suites dans \mathbb{Q} convergeant vers a et b .

Nous pouvons pousser un ouf de soulagement, nous sommes au bout de notre chemin (à part peut-être une extension triviale au nombre \mathbb{C}). Mais est ce que c'était vraiment la peine de faire tout ce parcours? Est ce que l'ensemble \mathbb{R} est vraiment plus riche que l'ensemble des nombres algébriques? La réponse est évidemment oui, mais est loin d'être évidente. Jusqu'à presque la fin du dix-neuvième siècle, la réponse à cette question n'était pas connu. On a pu démontrer à cet époque avec peine que les nombre e et π ne sont pas algébrique, c'est à dire que nous ne pouvons pas trouver un polynome de coefficient entier dont une des racines soit un de ces nombres. Mais combien y avait il de ces nombres transcendant? très peu, beaucoup? La réponse, un coup de maître, est venu de Greg Cantor : les nombres algébriques sont une minorité négligeable comparés au nombres réels. Cette démonstration a provoqué beaucoup de débats furieux à l'époque, puisque Cantor ne construisait pas *un seul* nombre transcendant. Sa démonstration se fait en deux étapes très simple : (i) les nombres algébriques sont dénombrables; (ii) les nombres réels ne sont pas dénombrable. Voyons cela de plus près.

18.4.1 Les nombres algébriques sont dénombrables.

Comme nous l'avons dit, les nombres algébriques comprennent les racines de tous les polynômes. Les nombres rationnels sont évidemment des nombres algébriques, puisque p/q est solution de l'équation $px - q = 0$.

Considérons maintenant un polynôme à coefficient entier du genre $a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$ ($a_n \neq 0$). Nous appellerons *hauteur* de ce polynôme le nombre $H = n - 1 + |a_0| + |a_1| + \dots + |a_n|$. Il existe un seul polynôme de hauteur 1 : x . Pour $H = 2$, nous avons les polynômes suivants : x^2 ; $x \pm 1$. Pour $H = 3$, x^3 ; $\pm 2x^2$; $x^2 \pm x$; $x^2 \pm 1$; $2x \pm 1$; $x \pm 2$ et ainsi de suite. Le fait intéressant est que le nombre de racines de tous les polynômes d'une hauteur H est fini (Combien y'en a t'il au plus?). Nous pouvons donc ranger les nombres algébriques de façon suivante : On prend d'abord toutes les racines associées à l'hauteur 1, et on les range dans l'ordre croissant, en éliminant les doublons. On prend ensuite toutes les racines associées à $H = 2$, on les range dans l'ordre croissant en éliminant les doublons et on continue le procédé pour $H = 3$, $H = 4, \dots$. Cela nous donne par $\mathbb{A} = \{0; -1, 1; -2, -1/2, 1/2, 2; \dots\}$ et il n'est pas difficile de voir que nous avons ainsi une procédure pour dénombrer les nombres algébriques !

18.4.2 Les nombres réels ne sont pas dénombrables.

La plupart des lecteurs ont déjà vu cette démonstration. Supposons que nous avons réussi à dénombrer tous les nombres réels entre 0 et 1 et nous les listons dans l'ordre croissant en utilisant leur représentation décimale :

$$\begin{aligned} r_0 &= 0.a_{00}a_{01}a_{02}\dots \\ r_1 &= 0.a_{10}a_{11}a_{12}\dots \\ r_2 &= 0.a_{20}a_{21}a_{22}\dots \\ &\dots \end{aligned}$$

Soit maintenant le chiffre r construit à partir des décimaux diagonaux : $r = 0.a_{00}a_{11}a_{22}\dots$ et construisons un nombre r' à partir de r en changeant chacun des décimaux de r d'une façon quelconque. Il est alors facile de voir que r' ne peut pas être dans la liste ci-dessus ! (Exercice : le démontrer).

18.4.3 Au delà des nombres réels : les hyper-réels.

Si on voulait donner une image de nos nombres, les rationnels seraient des points isolés dans un espace et les réels remplirait le vide qu'il y a entre. Peut on encore inventer des nombres qui se mettraient *entre* les nombres réels ? Avant le dix-neuvième siècle, les mathématiciens avaient l'habitude de manipuler ce genre de nombres qu'ils appelaient des *infinitement petits*. Ces nombres cependant provoquaient pas mal de contradictions et on vite été chassé du monde. Dans les

années 1960, Abraham Robinson a réussi de les réintroduire de façon rigoureuse par une méthode pas trop loin de ce que nous avons vu pour la construction des nombres réels. Un infiniment petit est par exemple un nombre ϵ tel que $0 < \epsilon < 1/n$ quelque soit $n \in \mathbb{N}$. Dans l'ensemble des nombres hyper-réel, chaque réel classique est entouré d'un nuage de nombre à distance infiniment petit.

Concrètement, l'introduction de ces nombres n'apporte pas de nouvelles méthodes et nous ne développerons pas ce concept plus ici. Nous suggérons au lecteur intéressé de se diriger vers des livres plus spécialisés sur ces nombres et l'analyse non-standard.

18.5 Les nombres p -adiques.

Nous allons voir dans cette section des nombres étranges, très différents de ce que nous connaissions jusque là. La notion de *proche* et de *loin* est complètement dissocié de la notion d'avant et après, contrairement à la distance usuelle que nous avons utilisé pour construire \mathbb{R} à partir de \mathbb{Q} . Il existe d'autres valeurs absolues, et la topologie qu'elles définissent est radicalement différente. Rappelons que la valeur absolue doit avoir les trois propriétés mentionnées à la section 18.3. Si la valeur absolue a en plus la propriété suivante :

$$p4 : \quad |x + y| \leq \max\{|x|, |y|\}$$

nous l'appelons *non-archimédien*. Notons que la propriété 4 implique la propriété 3, puisque $\max\{|x|, |y|\} \leq |x| + |y|$.

Commençons par les nombres entiers. Donnons nous un nombre premier p . N'importe quel entier n peut s'écrire de façon unique sous la forme

$$n = p^{v_p(n)} n'$$

où $p \nmid n'$ (p ne divise pas n'). Par exemple, si nous avons choisi le nombre premier 5, nous avons

$$\begin{aligned} 2 &= 5^0 2 \\ 5 &= 5^1 1 \\ 6 &= 5^0 6 \\ 150 &= 5^2 6 \end{aligned}$$

et nous avons donc $v_5(2) = v_5(6) = 0$; $v_5(5) = 1$; $v_5(150) = 2$. $v_p(n)$ est appelé la valuation p -adique du nombre n , et désigne la multiplicité du facteur premier p pour former le nombre n . Par convention, $v_p(0) = \infty$: on peut diviser 0 par p ; le résultat étant 0, on peut encore multiplier 0 par p et cela peut continuer infiniment.

On peut étendre de façon évidente la valuation p -adique aux nombres rationnels : $v_p(a/b) = v_p(a) - v_p(b)$

Et ce n'est pas difficile de voir que

1. $v_p(xy) = v_p(x) + v_p(y)$
2. $v_p(x + y) \geq \min\{v_p(x), v_p(y)\}$

Si on compare les propriétés de v_p à une valeur absolue, nous voyons que v_p agit un peu comme un logarithme. Nous pouvons donc définir la valeur absolue p -adique d'un nombre x par

$$|x|_p = p^{-v_p(x)}$$

et pour revenir à l'exemple des nombres précédents, $|2|_5 = |6|_5 = 1$; $|5|_5 = |10|_5 = 1/5$; $|150|_5 = 1/25$. En utilisant notre convention, nous avons en plus $|0|_5 = 0$.

Nous devons remarquer plusieurs choses à ce niveau : (i) la valeur absolue p -adique d'un nombre est inférieure ou égale à 1 ; (ii) plus un nombre est divisible par p , plus sa valeur absolue est proche de 0. Nous laissons au lecteur le soin de démontrer que cette valeur absolue en est vraiment une, et qu'en plus, elle est non archimédien. Nous pouvons en plus démontrer que si $x \neq y$, alors $|x + y|_p = \max\{|x|_p, |y|_p\}$.

Super, nous disposons d'une valeur absolue sur \mathbb{Q} , nous pouvons donc définir une distance : $d(x, y) = |x - y|_p$. Par exemple, pour la distance 5-adique, $d(5, 6) = 1$; $d(5, 10) = 1/5$; $d(5, 30) = 1/125$. Notons que cette métrique a la propriété suivante : $d(x, y) \leq \max\{d(x, z), d(y, z)\} \forall x, y, z \in \mathbb{Q}$. Cette inégalité est appelée l'inégalité ultramétrique.

Notons combien cette distance est différente de la distance habituelle. Prenons par exemple trois points quelconques mais distincts x, y, z . Alors deux des distances sont égales ! Ceci découle du fait que $(x - y) + (y - z) = (x - z)$. Si $|x - y| \neq |y - z|$, alors $|x - z|$ est égale au plus grand d'entre eux.

Comme nous disposons d'une distance, nous pouvons définir les suites et leur convergence, et fermer \mathbb{Q} pour obtenir l'ensemble \mathbb{Q}_p . Nous pouvons développer l'analyse exactement comme nous avons fait avec les nombres réels, définir les fonctions, leurs dérivées et intégrales, ... Nous ne développons pas plus cela ici, notons simplement quelques faits inhabituels de ces ensembles :

- Pour qu'une suite a_n converge, il suffit que $|a_{n+1} - a_n| \rightarrow 0$ (c'est beaucoup plus simple que le critère de Cauchy).
- Pour que la série $\sum a_n$ converge, il suffit que $|a_n|_p \rightarrow 0$
- Si un point appartient à une boule (ouverte ou fermée), il en est le centre,
- ...

19 Bibliographie.

Ce cours est un résumé rapide de ce que l'étudiant en physique doit absolument savoir. Ce cours est une introduction qui devrait permettre à l'étudiant d'attaquer les divers sujets en consultant des livres plus avancés. Ci-dessous, je liste pêle-mêle quelques livres que j'ai eu entre les mains et que j'ai trouvé particulièrement intéressant pour des étudiants de niveau L3-M2.

Jean Bass, Cours de Mathématiques. C'est un cours extrêmement complet, en plusieurs volumes, allant des mathématiques élémentaires aux sujets les plus avancées.

Nino Boccara, Analyse fonctionnelle. Le livre le plus élégant que l'auteur connaisse sur le sujet.

François Rodier, Distributions et Transformation de Fourier. L'auteur y développe les résultats essentiels de l'analyse fonctionnelle et de la théorie de la mesure avant d'exposer les distributions et les TF, avec un regard de physicien tourné vers l'expérience.

F.W. Byron & R.W. Fuller, Mathematics of classical and quantum physics. Le livre que chaque étudiant de physique devrait avoir lu.

Ondelettes et Analyse de Fourier. La première partie de ce livre expose le développement de la théorie de la mesure et des séries de Fourier tout au long du dix-neuvième et du vingtième siècle.

J.G.Simmonds & J.E. Mann, A first look at Perturbation Theory. Un aperçu des divers aspects du calcul de perturbations. Le lecteur plus assoiffé se rapportera au livre de Nayfeh, "Perturbation Theory".

C. Lanczos, Linear Differential operators. Lanczos, à part avoir été un très grand scientifique, a écrit des livres d'une rare profondeur. Son livre de mécanique analytique est un pur bijou. Le livre mentionné ici traite avec une très grande rigueur et élégance les opérateurs linéaires.

H. M. Edwards, *Advanced Calculus : A Differential Forms Approach.* Un très beau livre sur les formes différentielles, écrit il y a une quarantaine d'année et n'ayant rien perdu de sa beauté. La plupart des livres sur les formes différentielles sont réservés aux étudiants avancés de mathématiques, où l'exposé est noyé sous des tonnes de "théorème-démonstration". Edwards fait jaillir toute la beauté de ces objets mathématiques. Pour une lecture plus avancé mais toujours aussi élégant, le lecteur pourra se rapporter au livre d'Arnold : mathématiques de la mécanique classique.

S.L. Sobolev, *Partial differential equations of mathematical physics.* Un grand tour des EDP de la physique, écrit par un des grands chercheurs du domaine qui sait également être très pédagogue.

Beaucoup de thème indispensable ont été négligé dans ce manuscrit. La théorie des fonctions holomorphes et l'analyse complexe sont très bien traité chez Bass ou Byron et Fuller, nous suggérons cependant les deux livres suivants :