

République Algérienne Démocratique et populaire
Ministère de l'Enseignement Supérieure
et de la Recherche Scientifique

Université Hadj Lakhdar de Batna

Faculté des Sciences

Département de Mathématiques

Laboratoire des Techniques Mathématiques

Mémoire de Magister en Mathématiques

Option : Mathématiques Appliquées

Présentée par : ABDESSELAM NAWEL

THEME

**Stabilisation de l'équation de Schrödinger
par un feedback frontière
de type mémoire**

Soutenue le : 04/12/2006, devant le jury

Président : Mr.R. Benacer Prof Université de Batna

Rapporteur : Mr. S.E Rebiai Prof Université de Batna

Examineurs : Mr. A. Youkana M.C Université de Batna

Mr. N.E Bensalem M.C Université de Sétif

Contents

1	INTRODUCTION	1
2	Rappels sur la géométrie riemannienne	3
2.1	Métrique riemannienne engendrée par les coefficients $a_{ij}(x)$. .	3
2.2	Connexion, dérivée covariante et différentielle covariante . . .	4
3	Existence, unicité et régularité des solutions	9
4	Théorème de Stabilisation exponentielle	19
5	Conclusion	43

1 INTRODUCTION

Soit Ω un ouvert borné de \mathbb{R}^n de frontière régulière $\Gamma = \Gamma_0 \cup \Gamma_1$ où Γ_0 et Γ_1 sont deux parties de Γ vérifiant

$$\Gamma_0, \Gamma_1 \neq \emptyset \quad (1.1)$$

$$\overline{\Gamma_0} \cap \overline{\Gamma_1} = \emptyset \quad (1.2)$$

Soit

$$Ay = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right).$$

un opérateur différentiel d'ordre deux à coefficients réels (a_{ij}) de classe C^∞ satisfaisant les conditions suivantes

$$a_{ij}(x) = a_{ji}(x) \quad (\text{symétrie}) \quad (1.3)$$

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \xi_i \bar{\xi}_j \geq \alpha_1 \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \xi_i^2. \quad \forall x \in \Omega, \forall \zeta = (\zeta_1, \dots, \zeta_n) \in \mathbb{C}^n \quad (1.4)$$

pour une constante positive α_1

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \xi_i \xi_j > 0, \quad \forall x \in \Omega, \forall \xi \in \mathfrak{R}^n. \quad (1.5)$$

Dans Ω , on considère le problème mixte pour l'équation de **Schrödinger** suivant

$$y_t - \mathbf{i}Ay = 0 \quad \text{dans }]0, +\infty[\times \Omega \quad (1.6a)$$

$$y(0, x) = y_0(x) \quad \text{dans } \Omega \quad (1.6b)$$

$$y = 0 \quad \text{sur }]0, +\infty[\times \Gamma_0 \quad (1.6c)$$

$$\frac{\partial y}{\partial \nu_A} = u \quad \text{sur }]0, +\infty[\times \Gamma_1 \quad (1.6d)$$

où

$$\frac{\partial y}{\partial \nu_A} = \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \cdot \nu_i.$$

$\nu = (\nu_1, \dots, \nu_n)$ est le vecteur normal, et u la fonction de contrôle.

Notre objectif dans ce travail est de déterminer u sous forme d'un feedback de type mémoire, telle que la solution du problème(1.6a) – (1.6d) décroît exponentiellement.

Le problème de la stabilisation des équations aux dérivées partielles, par un feedback frontière de type mémoire a été considéré récemment par plusieurs auteurs.

Le comportement asymptotique des solutions de l'équation des ondes à coefficients constants avec un feedback frontière de type mémoire agissant sur la condition de **Neumann** à été étudiée par **Guesmia** [4] dans le cas où

le feedback est linéaire et par **Aassila, Cavalcanti, et Soriano** [1] dans le cas non linéaire en utilisant la technique des multiplicateurs. Cette étude a été généralisée par **Shugen.Chai et Yuxia.Guo** [3] aux équations des ondes à coefficients variables en adaptant une approche développée par **Yao** [12] et qui combine la géométrie riemannienne et la technique des multiplicateurs.

Le problème de la stabilisation uniforme de l'équation de **Schrödinger** canonique par un contrôle frontière a été considérée par **Machtyngier et Zuazua** [9] dans le cas où le contrôle est de type **Neumann**, et par **Lasiecka et Triggiani** [7] dans le cas où le contrôle est de type **Dirichlet**. Ces résultats ont été généralisés par **Rebiai** [10], [11] au cas où l'opérateur elliptique est à coefficients variables.

Dans ce mémoire, on adopte l'approche basée sur la géométrie riemannienne et la technique des multiplicateurs pour établir la stabilisation uniforme de l'équation de **Schrödinger** à coefficients variables par un feedback frontière de type mémoire.

On procède comme suit:

Premièrement, on rappelle quelques notions de la géométrie riemannienne qui seront utilisées à travers ce mémoire. Ensuite, on étudie l'existence, l'unicité et la régularité des solutions de l'équation de **Schrödinger** avec un feedback frontière de type mémoire en utilisant la méthode de **Galerkin**. Enfin, on établit la décroissance exponentielle des solutions du système considéré.

2 Rappels sur la géométrie riemannienne

Dans ce paragraphe on va introduire quelques notions de la géométrie riemannienne dont on aura besoin ultérieurement et on renvoie le lecteur à l'ouvrage [5] pour plus de détails.

2.1 Métrique riemannienne engendrée par les coefficients $a_{ij}(x)$

Posons

$$A(x) = a_{ij}(x), G(x) = [A(x)]^{-1}$$

Pour chaque $x \in \mathfrak{R}^n$, on définit le produit scalaire $g(\cdot, \cdot)$ et la norme correspondante $|\cdot|_g$ sur l'espace tangent $T_x \mathfrak{R}^n$ par:

$$\begin{aligned} g(X, Y) &= \langle X, Y \rangle_g \\ &= X.G(x)Y \\ &= \sum_{i,j=1}^n g_{ij}(x) \alpha_i \beta_j \end{aligned}$$

Alors on peut montrer que (\mathfrak{R}^n, g) est une variété riemannienne.

Remarque 2.1.1.

Si $G(x) = I_n$ (la matrice identité) alors g est la métrique euclidéenne.

Notons par $\nabla_0 f$ le gradient de la fonction f dans la métrique euclidéenne, et $div_0 V$ la divergence de V dans la métrique euclidéenne.

2.2 Connexion, dérivée covariante et différentielle covariante

Soit $\Gamma(T_x \mathfrak{R}^n)$ l'espace des champs de vecteurs différentiables sur \mathfrak{R}^n .

Définition 2.2.1.

Une connexion sur \mathfrak{R}^n est une application \mathfrak{R} -bilinéaire de $\Gamma(T\mathfrak{R}^n) \times \Gamma(T\mathfrak{R}^n)$ dans $\Gamma(T\mathfrak{R}^n)$ qui satisfait les conditions suivantes

Pour tout $X, Y \in \Gamma(T\mathfrak{R}^n)$ et $f \in C^\infty(\mathfrak{R}^n)$, on a:

$$D_{fX}Y = fD_XY \text{ et } D_X(fY) = (X.f)Y + fD_XY$$

On note généralement D_XY au lieu de $D(X, Y)$.

D_XY est la dérivée covariante de Y par rapport à X .

Définition 2.2.2.

La connexion

$$g : \Gamma(T\mathfrak{R}^n) \times \Gamma(T\mathfrak{R}^n) \rightarrow \Gamma(T\mathfrak{R}^n)$$

définie par:

$$\begin{aligned} g(D_XY, Z) &= \frac{1}{2}(Xg(Y, Z) + Yg(Z, X) - Zg(X, Y) + g([X, Y], Z) - g([Y, Z], X) \\ &\quad - g([X, Z], Y)) \end{aligned}$$

où X, Y et Z sont des champs de vecteurs sur \mathfrak{R}^n et $[X, Y]$ est le crochet de **Lie** est appelé connexion de **Levi-Cevita**.

Définition 2.2.3.

Notons par D la connexion de **Levi-Cevita** dans la métrique riemannienne g .

Soit H un champ de vecteur sur \mathfrak{R}^n .

La différentielle covariante DH de H détermine pour chaque $x \in \mathfrak{R}^n$ une forme bilinéaire sur $T_x \mathfrak{R}^n \times T_x \mathfrak{R}^n$, définie par

$$DH(X, Y) = \langle D_X Y, Y \rangle_g. \quad \forall X, Y \in T_x \mathfrak{R}^n$$

Le lemme suivant nous donne des relations qu'on utilisera dans le paragraphe 4.

Lemme 2.2.4.

Soient $f, h \in C^1(\overline{\Omega})$ et soient H, X deux champs de vecteurs sur \mathfrak{R}^n .

Alors

i- $\langle X(x), A(x)H(x) \rangle_g = H(x)X(x). \quad \forall x \in \mathfrak{R}^n$

ii- Le gradient $\nabla_g f$ de f dans la métrique riemannienne g est donné comme suit

$$\nabla_g f(x) = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial f}{\partial x_j} \right) \frac{\partial}{\partial x_i} = A(x) \nabla_0 f.$$

iii- $\frac{\partial y}{\partial \nu_A} = (A(x) \nabla_0 y) \cdot \nu = \nabla_g y \cdot \nu.$

vi- $\langle \nabla_g f, \nabla_g H \rangle_g = \nabla_g f(h) = \nabla_0 f \cdot A(x) \nabla_0 h.$

v- $\langle \nabla_g f, \nabla_g H(f) \rangle = DH(\nabla_g f, \nabla_g f) + \frac{1}{2} \text{div}_0 \left(|\nabla_g f|_g^2 H \right)(x) - \frac{1}{2} |\nabla_g f|_g^2 \text{div}_0 H.$
 $x \in \mathfrak{R}^n.$

vi- $Ay = - \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right) = -\text{div}_0 (A(x) \nabla_0 y) = -\text{div}_0 (\nabla_g y),$
 $y \in C^2(\Omega).$

Démonstration

i- Soient

$$H = \sum_{i=1}^n h_i \frac{\partial}{\partial x_i}, \quad X = \sum_{i=1}^n \alpha_i \frac{\partial}{\partial x_i}$$

deux champs de vecteur sur \mathfrak{R}^n .

On a par définition de g

$$\begin{aligned}
\langle X(x), A(x)H(x) \rangle_g &= H(x) G(x) A(x) X(x) \\
&= H(x) G(x) X(x) A(x) \\
&= H(x) X(x). \quad \forall x \in \mathfrak{R}^n.
\end{aligned}$$

ii- On a

$$X = \sum_{i=1}^n \alpha_i \frac{\partial}{\partial x_i}, \quad \nabla_g f = \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial f}{\partial x_j} \frac{\partial}{\partial x_i} = A(x) \cdot \nabla_0 f.$$

Et

$$\begin{aligned}
X(f) &= \sum_{i=1}^n \alpha_i \frac{\partial f}{\partial x_i} = X \cdot \nabla_0 f \\
&= \langle X, \nabla_0 f \rangle_0 = \langle X, G(x) A(x) \nabla_0 f \rangle \\
&= \langle X, G(x) \nabla_g f \rangle_0 = \langle X, \nabla_g f \rangle_g
\end{aligned}$$

iii- On a

$$\begin{aligned}
\frac{\partial y}{\partial \nu_A} &= \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \cdot \nu_i \\
&= \sum_{i=1}^n (A(x) \cdot \nabla_0 y)_i \cdot \nu_i \\
&= A(x) \nabla_0 y \cdot \nu \\
&= \nabla_g y \cdot \nu.
\end{aligned}$$

vi- De(i) et (ii) on a

$$\begin{aligned}
\langle \nabla_g f, \nabla_g h \rangle_g &= \langle \nabla_g f, G(x) \nabla_g h \rangle_0 \\
&= \langle A(x) \cdot \nabla_0 f, G(x) \cdot A(x) \nabla_0 h \rangle_0 \\
&= \nabla_0 f \cdot A(x) \nabla_0 h.
\end{aligned}$$

v- D'après la définition de la connexion de **Levi-Cevita** on a

$$\begin{aligned}
DH\langle \nabla_g f, \nabla_g (H(f)) \rangle_g &= \langle D_{\nabla_g f} H, \nabla_g f \rangle_g \\
&= \frac{1}{2} \{ \nabla_g f g(H, \nabla_g f) + H g(\nabla_g f, \nabla_g f) - \nabla_g f g(\nabla_g f, H) \\
&\quad + g([\nabla_g f, H], \nabla_g f) - g([H, \nabla_g f], \nabla_g f) \\
&\quad - g([\nabla_g f, \nabla_g f], H) \}.
\end{aligned}$$

Alors

$$DH\langle \nabla_g f, \nabla_g (H(f)) \rangle_g = \frac{1}{2} \{ H g(\nabla_g f, \nabla_g f) + g([\nabla_g f, H], \nabla_g f) \}$$

Mais

$$\begin{aligned}
H g(\nabla_g f, \nabla_g f) &= L_H (|\nabla_g f|_g^2) \\
&= \sum_{i=1}^n H_i(x) \frac{\partial}{\partial x_i} (|\nabla_g f|_g^2) \\
&= \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} (|\nabla_g f|_g^2 H_i) - \sum_{i=1}^n |\nabla_g f|_g^2 \frac{\partial}{\partial x_i} H_i \\
&= \operatorname{div}_0 (|\nabla_g f|_g^2 H) - |\nabla_g f|_g^2 \operatorname{div}_0 H
\end{aligned}$$

Et

$$\begin{aligned}
g([\nabla_g f, H], \nabla_g f) &= [\nabla_g f, H] (G(x) A(x) \nabla_0 f) \\
&= L_{\nabla_g f} L_H f - L_H L_{\nabla_g f} f \\
&= \sum_{i=1}^n (\nabla_g f)_i \frac{\partial}{\partial x_i} (L_H f) - \sum_{i=1}^n H_i \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla_g f \cdot \nabla f) \\
&= \sum_{i=1}^n (\nabla_g f)_i \frac{\partial}{\partial x_i} (H_i \nabla f) - \sum_{i=1}^n H_i \frac{\partial}{\partial x_i} (|\nabla_g f|_g^2) \\
&= \nabla_g f \cdot G(x) A(x) \nabla (H(f)) - \sum_{i=1}^n H_i \frac{\partial}{\partial x_i} (|\nabla_g f|_g^2) \\
&= \langle \nabla_g f, \nabla_g (H(f)) \rangle_g - \operatorname{div}_0 (|\nabla_g f|_g^2 \cdot H).
\end{aligned}$$

Alors

$$\langle \nabla_g f, \nabla_g H(f) \rangle_g = DH \langle \nabla_g f, \nabla_g f \rangle + \frac{1}{2} \operatorname{div}_0 \left(|\nabla_g f|_g^2 H \right) (x) - \frac{1}{2} |\nabla_g f|_g^2 \operatorname{div}_0 H$$

vi- On a

$$\begin{aligned} Ay &= - \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right) \\ &= - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\sum_{j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right) \\ &= - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} (A(x) \nabla_0 h)_i \\ &= - \operatorname{div}_0 (\nabla_g y). \quad \blacksquare \end{aligned}$$

3 Existence, unicité et régularité des solutions

Ce paragraphe comporte une étude basée sur la méthode de **Faedo-Galerkin** [8] de l'existence, de l'unicité et de la régularité de la solution du problème (1.6a) - (1.6d), avec u donnée par

$$u = - \int_0^t k(t-s) y_s(s) ds - by_t$$

où

$$k : \Gamma_1 \times \mathfrak{R}^+ \rightarrow \mathfrak{R}^+ \quad (3.1)$$

et

$$b : \Gamma_1 \rightarrow \mathfrak{R}^+ \quad (3.2)$$

sont deux fonctions appartenant à $C^3(R^+, L^\infty(\Omega))$, et $L^\infty(\Gamma_1)$ respectivement vérifiant les conditions suivantes:

$$k' \leq 0 \text{ sur } \Gamma_1 \times \mathfrak{R}^+ \quad (3.3)$$

$$k'(0) = -k(0) \quad (3.3a)$$

et

$$\exists \delta > 0, k'' \geq -\delta k' \text{ sur } \Gamma_1 \times \mathfrak{R}^+ \quad (3.4)$$

$$k''' \leq 0 \text{ sur } \Gamma_1 \times \mathfrak{R}^+ \quad (3.4a)$$

$$f = \inf_{(x,t) \in \Gamma_1 \times \mathfrak{R}^+} (-k') \neq 0 \quad (3.5)$$

$$b \geq \beta \text{ sur } \Gamma_1. (\beta \text{ constante positive}) \quad (3.6)$$

Ce choix de u nous a été inspiré par les travaux **Shugen.Chai et Yuxia.Guo** [3] et **Guesmia** [4] sur l'équation des ondes.

On va transformer la condition au bord sur la partie Γ_1 . On suppose que $y_0 = 0$ sur Γ_1 .

On a par intégration par parties :

$$\begin{aligned}
\int_0^t k(t-s) y_t(s) ds &= [k(t-s) y(s)]_0^t + \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \\
&= \int_0^t k'(t-s) y(s) ds + k(0) y(t) - k(t) y_0 \\
&= \int_0^t k'(t-s) y(s) ds + k(0) y(t).
\end{aligned}$$

Donc sur Γ_1 , on a

$$\frac{\partial y}{\partial \nu_A} = - \int_0^t k'(t-s) y(s) ds - k(0) y(t) - by_t$$

et le système (1.6a) - (1.6d) aura la forme suivante

$$y_t - \mathbf{i}Ay = 0 \quad \text{dans }]0, +\infty) \times \Omega \quad (3.7a)$$

$$y(0, x) = y_0(x) \quad \text{dans } \Omega \quad (3.7b)$$

$$y = 0 \quad \text{sur }]0, +\infty) \times \Gamma_0 \quad (3.7c)$$

$$\frac{\partial y}{\partial \nu_A} = - \int_0^t k'(t-s) y(s) ds - k(0) y(t) - by_t \quad \text{sur }]0, +\infty) \times \Gamma_1 \quad (3.7d)$$

.

Ci-dessous, on va établir un résultat concernant l'existence, l'unicité et la régularité des solutions du problème (3.7a) - (3.7d).

Théorème 3.1.

1- Pour tout

$$y_0 \in V = H_{\Gamma_0}^1(\Omega) = \{y \in H^1(\Omega); y = 0 \quad \text{sur} \quad \Gamma_0\}$$

il existe une solution (faible) unique du système (3.7a) - (3.7d) vérifiant:

$$y \in C(\mathbb{R}^+, V).$$

2-Si

$$y_0 \in H^3(\Omega) \cap H_{\Gamma_0}^1(\Omega) \text{ tel que } \frac{\partial y_0}{\partial \nu_A} = -k(0) y(0) - by_t(0) \text{ sur } \Gamma_1$$

alors la solution y (dite forte) est plus régulière

$$y \in C^1(\mathfrak{R}^+, V).$$

Démonstration

La formulation variationnelle du problème (3.7a) - (3.7d) est donnée par

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} y_t \bar{v} d\Omega &= \mathbf{i} \int_{\Omega} A y \bar{v} d\Omega \\ &= \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right) \bar{v} d\Omega. \\ &= \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Gamma_1} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \nu_i \bar{v} d\Gamma_1 - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{v}}{\partial x_j} d\Omega \\ &= \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Gamma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \bar{v} d\Gamma_1 - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{v}}{\partial x_j} d\Omega \end{aligned}$$

où $v \in V$

De la condition au limite (3.7d), on a

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} y_t \bar{v} d\Omega &= \mathbf{i} \int_{\Gamma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds - k(0) y(t) - b y_t \right) \bar{v} d\Gamma_1 \\ &\quad - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{v}}{\partial x_j} d\Omega. \end{aligned} \quad (3.8)$$

Introduisons les notations suivantes

$$\begin{aligned} &< \cdot, \cdot > \text{ le produit scalaire dans } L^2(\Omega) \\ a(y, v) &= \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{v}}{\partial x_j} d\Omega. \\ \beta(t, y, v) &= \int_{\Gamma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds - k(0) y(t) \right) \bar{v} d\Gamma_1 \quad \beta(0, y, v) = 0. \end{aligned}$$

Alors, on réécrit (3.8) comme suit

$$\langle y_t, v \rangle + \mathbf{i}a(y, v) + \mathbf{i}\beta(t, y, v) = -\mathbf{i}\langle by_t, v \rangle \quad (3.9)$$

Maintenant, on passe à l'unicité.

1-L'unicité.

Soient y et z deux solutions de problème (3.7a) - (3.7d).

Alors $w = y - z$ vérifie

$$w_t - \mathbf{i}Aw = 0 \quad \text{dans }]0, +\infty) \times \Omega \quad (3.10a)$$

$$w(0, x) = 0 \quad \text{dans } \Omega \quad (3.10b)$$

$$w = 0 \quad \text{sur }]0, +\infty) \times \Gamma_0 \quad (3.10c)$$

$$\frac{\partial w}{\partial \nu_A} = - \int_0^t k'(t-s) w(s) ds - k(0) w(t) - bw_t, \text{ sur }]0, +\infty[\times \Gamma_1 \quad (3.10d)$$

Multipliant (3.10a) par \bar{w}_t , intégrant sur Ω . En appliquant la formule de **Green**, on obtient

$$\int_{\Omega} |w_t|^2 d\Omega - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Gamma_1} a_{ij}(x) \frac{\partial w}{\partial x_i} \nu_i \bar{w}_t d\Gamma + \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial w}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{w}_t}{\partial x_j} d\Omega = 0$$

Prenant la partie imaginaire de la relation précédente

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \frac{\partial w}{\partial \nu_A} \bar{w}_t d\Gamma_1 &= \operatorname{Re} \int_{\Omega} \nabla_g w \nabla_g \bar{w}_t d\Omega \\ &= \frac{1}{2} \int_{\Omega} \left[\frac{d}{dt} |\nabla_g w|_g^2 \right] d\Omega \\ &= \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \int_{\Omega} |\nabla_g w(t)|_g^2 d\Omega \end{aligned}$$

Pour $t = 0$, on a

$$\int_{\Omega} |\nabla_g w|_g^2 d\Omega + \int_{\Gamma_1} k |w|^2 d\Gamma_1 - \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'(t-s) |w(t) - w(s)|^2 d\Gamma_1 ds = 0$$

Alors

$$\int_{\Omega} |\nabla_g w|_g^2 d\Omega = - \int_{\Gamma_1} k |w|^2 d\Gamma_1 + \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) |w(t) - w(s)|^2 d\Gamma_1 ds.$$

D'après (3.1) et (3.3), on déduit

$$\int_{\Omega} |\nabla_g w|_g^2 d\Omega \leq 0$$

et donc

$$\nabla_g w = 0$$

Ceci avec la condition au limite (3.10c)

$$w = 0 \blacksquare$$

On passe à la démonstration de l'existence des solutions.

2-L'existence

Soit $(e_n)_{n \in \mathbb{N}}$ un ensemble des fonctions dans V qui forment une base orthonormée pour $L^2(\Omega)$.

Soit V_m l'espace engendré par (e_1, \dots, e_m) , et soit

$$y^m(t) = \sum_{i=1}^m \alpha_{im}(t) e_i.$$

une solution du problème de **Cauchy**.

$$\langle y_t^m, v \rangle + \mathbf{ia}(y^m, v) + \mathbf{i}\beta(t, y^m, v) = -\mathbf{i}\langle by_t^m, v \rangle \quad (3.11)$$

Posant dans (3.11) $v = y_t^m$, on trouve

$$\langle y_t^m, y_t^m \rangle + \mathbf{ia}(y^m, y_t^m) + \mathbf{i}\beta(t, y^m, y_t^m) = -\mathbf{i}\langle by_t^m, y_t^m \rangle$$

En prenant la partie imaginaire, il résulte

$$\begin{aligned}
& \operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) = - \int_{\Gamma_1} b |y_t^m|^2 d\Gamma_1 \\
& - \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) y^m(s) \overline{y_t^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) \\
& - \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k(0) y^m(t) \overline{y_t^m}(t) ds d\Gamma_1 \right)
\end{aligned}$$

Mais

$$\begin{aligned}
& - \int_{\Gamma_1} b |y_t^m|^2 d\Gamma_1 - \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) y^m(s) \overline{y_t^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) \\
& - \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k(0) y^m(t) \overline{y_t^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) = - \int_{\Gamma_1} b |y_t^m|^2 d\Gamma_1 \\
& + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y^m|^2 d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \\
& + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} k |y^m|^2 d\Gamma_1 \right] + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right]
\end{aligned}$$

Alors

$$\begin{aligned}
\operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) &= - \int_{\Gamma_1} b |y_t^m|^2 d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y^m|^2 d\Gamma_1 - \\
& - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \\
& - \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} k |y^m|^2 d\Gamma_1 \right] \\
& + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right]
\end{aligned}$$

D'après (3.2),(3.3) et (3.4)

$$- \int_{\Gamma_1} b |y_t^m|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y^m|^2 d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 < 0$$

Donc

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) &\leq -\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} k |y^m|^2 d\Gamma_1 \right] \\ &+ \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) |y^m(t) - y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right] \end{aligned}$$

De (3.1) et (3.3) on déduit que

$$\operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) \leq 0$$

D'autre part, on a

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) &= \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_t^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) \\ &= \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\int_{\Omega} |\nabla_g y^m|_g^2 d\Omega \right) \end{aligned}$$

Alors

$$\frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla_g y^m(T)|_g^2 d\Omega \leq \frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla_g y^m(0)|_g^2 d\Omega$$

D'où

$$|y^m|_V^2 \leq |y^{0m}|_V^2$$

On déduit que $(y^m)_{m \in N}$ est bornée dans $L^2(0, T, V)$ donc on peut extraire une suite notée $(y^m)_{m \in N}$ qui converge vers y .

Soit $v \in V$, alors il existe une suite $(v^m)_{m \in N}$ telle que $v^m \in V^m$.

$$v^m \rightarrow v \text{ dans } V$$

$(v^m)_{m \in N}$ vérifie (3.11), où

$$\langle y_t^m, v^m \rangle + \mathbf{i}a(y^m, v^m) + \mathbf{i}\beta(t, y^m, v^m) = -\mathbf{i} \int_{\Gamma_1} b y_t^m \overline{v^m} d\Gamma_1. \quad (3.12)$$

Soit $\zeta \in D(]0, T[)$, on pose

$$\psi^m = \zeta v^m \quad \text{et} \quad \psi = \zeta v$$

Alors on a

$$\psi^m \rightarrow \psi \text{ dans } L^2(0, T, V)$$

Multiplions(3.12) par ζ et intégrons sur $]0, T[$, on trouve

$$\int_0^T \langle y_t^m, \psi^m \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y^m, \psi^m) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y^m, \psi^m) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y_t^m \overline{\psi^m} d\Gamma_1 dt$$

Après intégration par parties on obtient

$$\int_0^T \langle y^m, \psi_t^m \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y^m, \psi^m) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y^m, \psi^m) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y^m \overline{\psi_t^m} d\Gamma_1 dt$$

En passant à la limite, on trouve:

$$\left\{ \begin{array}{l} \int_0^T \langle y, \psi_t \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y, \psi) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y, \psi) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y \overline{\psi_t} d\Gamma_1 dt \\ \forall v \in V, \forall \zeta \in D(]0, T[). \end{array} \right.$$

$$y \in C(]0, T[, V) \blacksquare$$

3-La régularité

On dérive (3.12) par rapport à t , on a

$$\begin{aligned} \langle y_{tt}^m, v \rangle + \mathbf{i} \int_{\Gamma_1} \left(- \int_0^t k''(t-s) y^m(s) ds - k(0) y_t^m(t) \right) \overline{v} d\Gamma_1 \\ + \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y_t^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{v}}{\partial x_j} d\Omega - \mathbf{i} \int_{\Gamma_1} b y_{tt}^m v d\Gamma_1 = 0 \end{aligned}$$

On pose $v = y_{tt}^m$

$$\begin{aligned} \langle y_{tt}^m, y_{tt}^m \rangle + \mathbf{i} \int_{\Gamma_1} \left(- \int_0^t k''(t-s) y^m(s) ds - k(0) y_t^m(t) \right) \overline{y_{tt}^m} d\Gamma_1 \\ + \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y_t^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_{tt}^m}}{\partial x_j} d\Omega - \mathbf{i} \int_{\Gamma_1} b y_{tt}^m \overline{y_{tt}^m} d\Gamma_1 = 0 \end{aligned}$$

On prend la partie imaginaire

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y_t^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_{tt}^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) &= - \int_{\Gamma_1} b |y_{tt}^m|^2 d\Gamma_1 \\ &- \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k'(t-s) y_t^m(s) \overline{y_{tt}^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) \\ &- \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k(0) y_t^m(t) \overline{y_{tt}^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) \end{aligned}$$

D'après (3.3a) on a

$$\begin{aligned} &- \int_{\Gamma_1} b |y_{tt}^m|^2 d\Gamma_1 - \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) y^m(s) \overline{y_{tt}^m}(t) ds d\Gamma_1 \right) \\ &- \operatorname{Re} \left(\int_{\Gamma_1} \int_0^t k(0) y_t^m(t) \overline{y_{tt}^m}(t) d\Gamma_1 \right) = - \int b |y_{tt}^m|^2 d\Gamma_1 \\ &- \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k'' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k'''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \\ &- \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[- \int_{\Gamma_1} k' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right] \end{aligned}$$

et de (3.2), (3.4) et (3.4a) on déduit que

$$- \int_{\Gamma_1} b |y_{tt}^m|^2 d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k'' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k'''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \leq 0$$

Alors

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y_t^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_{tt}^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) &\leq - \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(- \int_{\Gamma_1} k' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 \right. \\ &\quad \left. + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right) \end{aligned}$$

D'autre part

$$\operatorname{Re} \left(\sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y_t^m}{\partial x_i} \frac{\partial \overline{y_{tt}^m}}{\partial x_j} d\Omega \right) = \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\int_{\Omega} |\nabla_g y_t^m|_g^2 d\Omega \right)$$

Alors

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\int_{\Omega} |\nabla_g y_t^m|_g^2 d\Omega \right) &\leq -\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(- \int_{\Gamma_1} k' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 \right. \\ &\quad \left. + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right) \end{aligned}$$

D'après (3.3) et (3.4)

$$-\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left[- \int_{\Gamma_1} k' |y_t^m|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} \int_0^t k''(t-s) |y_t^m(t) + y^m(s)|^2 ds d\Gamma_1 \right] \leq 0$$

Donc

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\int_{\Omega} |\nabla_g y_t^m|_g^2 d\Omega \right) \leq 0$$

D'où

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla_g y_t^m(T)|_g^2 d\Omega &\leq \frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla_g y_t^m(0)|_g^2 d\Omega \\ |y_0^m|_V^2 &\leq |y_0^{0m}|_V^2 \end{aligned}$$

On déduit que $(y_t^m)_{m \in N}$ est bornée dans $L^2(0, T, V)$ donc on peut extraire une suite notée $(y_t^m)_{m \in N}$ qui converge vers y_t .

Soit $v_t \in V$, alors il existe une suite $(v_t^m)_{m \in N}$ telle que $v_t^m \in V^m$.

$$v_t^m \rightarrow v_t \text{ dans } V$$

$(v_t^m)_{m \in N}$ vérifie (3.11), où

$$\langle y_{tt}^m, v_t \rangle + \mathbf{ia}(y_t^m, v_t) + \mathbf{i}\beta(t, y_t^m, v_t) = -\mathbf{i} \int_{\Gamma_1} b y_{tt}^m \overline{v_t} d\Gamma_1. \quad (3.12)$$

Soit $\zeta_t \in D(]0, T[)$, on pose

$$\psi_t^m = \zeta_t v_t^m \quad \text{et} \quad \psi_t = \zeta_t v_t$$

Alors on a

$$\psi_t^m \rightarrow \psi_t \text{ dans } L^2(0, T, V)$$

Multiplions (3.12) par ζ_t et intégrons sur $]0, T[$, on trouve

$$\int_0^T \langle y_{tt}^m, \psi_t^m \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y_t^m, \psi_t^m) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y_t^m, \psi_t^m) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y_{tt}^m \overline{\psi_t^m} d\Gamma_1 dt$$

Après intégration par parties on obtient

$$\int_0^T \langle y_t^m, \psi_{tt}^m \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y_t^m, \psi_t^m) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y_t^m, \psi_t^m) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y_t^m \overline{\psi_{tt}^m} d\Gamma_1 dt$$

En passant à la limite, on trouve:

$$\left\{ \begin{array}{l} \int_0^T \langle y_t, \psi_{tt} \rangle dt + \mathbf{i} \int_0^T a(y_t, \psi_t) dt + \mathbf{i} \int_0^T \beta(t, y_t, \psi_t) dt = -\mathbf{i} \int_0^T \int_{\Gamma_1} b y_t \overline{\psi_{tt}} d\Gamma_1 dt \\ \forall v_t \in V, \forall \zeta_t \in D(]0, T[) . \end{array} \right.$$

$$y \in C^1(]0, T[, V) \blacksquare$$

4 Théorème de Stabilisation exponentielle

Dans ce paragraphe, on montre que la solution forte du problème (3.7a) - (3.7d) décroît exponentiellement dans l'espace d'énergie V . Par un argument de densité, on a le même résultat pour la solution faible. On commence par démontrer que le système (3.7a) -(3.7d) est dissipatif.

Posons

$$\begin{aligned} Q &= [S, T] \times \Omega \\ \Sigma_0 &= [S, T] \times \Gamma_0 \\ \Sigma_1 &= [S, T] \times \Gamma_1 \end{aligned}$$

Lemme 4.1.

Soit $E(\cdot)$ l'énergie du système (3.7a) -(3.7d) définie par

$$\begin{aligned} 2E(t) &= \int_{\Omega} |\nabla_g y|_g^2 d\Omega + \int_{\Gamma_1} k |y|^2 d\Gamma_1 \\ &\quad - \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'(t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \end{aligned} \tag{4.1}$$

Alors
 $E : \mathfrak{R}^+ \rightarrow \mathfrak{R}^+$ est une fonction décroissante et vérifie pour tout $0 \leq S < T < \infty$.

$$E(S) - E(T) = \int_{\Sigma_1} b |y_t|^2 d\Sigma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Sigma_1} k' |y|^2 d\Sigma_1 + \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Sigma_1} k''(t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Sigma_1 ds \quad (4.2)$$

Démonstration

D'après (3.1) et (3.3), $E(\cdot)$ est positive

Pour $y_0 \in H^3(\Omega) \cap H_{\Gamma_0}^1(\Omega)$, $E(\cdot)$ est dérivable et

$$\begin{aligned} 2E'(t) &= \int_{\Omega} \nabla_g \bar{y}_t \nabla_g y d\Omega + \int_{\Omega} \nabla_g \bar{y} \nabla_g y_t d\Omega + \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\ &+ 2 \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k y_t y d\Gamma_1 - \int_0^t \int_{\Gamma_1} k''(t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \\ &- \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'(t-s) \frac{d}{dt} (y(t) - y(s)) \overline{(y(t) - y(s))} ds d\Gamma_1. \end{aligned}$$

On multiplie (3.7a) par \bar{y}_t et on intègre sur Ω ,

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} (y_t - \mathbf{i}Ay) \bar{y}_t d\Omega &= 0 \\ \int_{\Omega} y_t \bar{y}_t d\Omega - \mathbf{i} \int_{\Omega} Ay \bar{y}_t d\Omega &= 0 \\ \int_{\Omega} |y_t|^2 d\Omega - \mathbf{i} \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_j} \right) \bar{y}_t d\Omega &= 0 \end{aligned}$$

La formule de **Green** nous donne

$$\int_{\Omega} |y_t|^2 d\Omega - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Gamma_1} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \nu_i \bar{y}_t d\Gamma_1 + \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{y}_t}{\partial x_j} d\Omega = 0.$$

On prend la partie imaginaire

$$\operatorname{Im}\left(\int_{\Omega} |y_t|^2 d\Omega - \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Gamma_1} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \nu_i \bar{y}_t d\Gamma_1 + \mathbf{i} \sum_{i,j=1}^n \int_{\Omega} a_{ij}(x) \frac{\partial y}{\partial x_i} \frac{\partial \bar{y}_t}{\partial x_j} d\Omega\right) = 0.$$

On a

$$\operatorname{Re} \int_{\Omega} \langle \nabla_g y_t, \nabla_g \bar{y} \rangle_g d\Omega = \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \bar{y}_t d\Gamma_1.$$

On multiplie (3.7d) par \bar{y}_t , et on intègre sur Γ_1 .

$$\begin{aligned} \int_{\Gamma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \bar{y}_t d\Gamma_1 &= - \int_{\Gamma_1} k(0) y(t) \bar{y}_t d\Gamma_1 - \int_{\Gamma_1} \left(\int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right) \bar{y}_t d\Gamma_1 \\ &\quad - \int_{\Gamma_1} b y_t \bar{y}_t d\Gamma_1 \end{aligned}$$

On prend la partie réelle

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \bar{y}_t d\Gamma_1 &= - \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k(0) y(t) \bar{y}_t d\Gamma_1 \\ &\quad - \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \left(\int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right) \bar{y}_t d\Gamma_1 - \int_{\Gamma_1} b |y_t|^2 d\Gamma_1 \end{aligned}$$

On a

$$\begin{aligned} E'(t) &= \operatorname{Re} \int_{\Omega} \langle \nabla_g y_t, \nabla_g \bar{y} \rangle_g d\Omega + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 + \\ &\quad + \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k \bar{y}_t y d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k''(t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \\ &\quad - \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'(t-s) \bar{y}_t(t) (y(t) - y(s)) d\Gamma_1 ds. \end{aligned}$$

Alors

$$\begin{aligned}
E'(t) &= \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \bar{y}_t d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\
&\quad + \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k \bar{y}_t y d\Gamma_1 - \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \\
&\quad - \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) \bar{y}_t(t) (y(t) - y(s)) d\Gamma_1 ds
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= - \int_{\Gamma} b |y_t|^2 d\Gamma - \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k(0) y(t) \bar{y}_t(t) d\Gamma_1 \\
&\quad - \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} \bar{y}_t \left(\int_0^t k' (t-s) y(s) ds \right) d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\
&\quad + \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k \bar{y}_t y d\Gamma_1 - \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) \bar{y}_t(t) (y(t) - y(s)) d\Gamma_1 ds \\
&\quad + \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) (y(t) - y(s))^2 d\Gamma_1 ds.
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= - \int_{\Gamma_1} b |y_t|^2 d\Gamma_1 - \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k(0) y(t) \bar{y}_t(t) d\Gamma_1 \\
&\quad + \operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} k \bar{y}_t y d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\
&\quad - \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \\
&\quad - \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) \bar{y}_t(t) y(s) ds d\Gamma_1 \\
&\quad - \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) \bar{y}_t(t) y(t) ds d\Gamma_1 \\
&\quad + \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k' (t-s) \bar{y}_t(t) y(s) d\Gamma_1 ds.
\end{aligned}$$

D'où:

$$\begin{aligned}
E'(t) &= - \int_{\Gamma_1} b |y_t|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\
&\quad - \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds \\
&\quad + \operatorname{Re} \int_0^t \int_{\Gamma_1} y \bar{y}_t \left(k - k(0) - \int_0^t k'(t-s) ds \right) d\Gamma_1.
\end{aligned}$$

Puisque

$$\operatorname{Re} \int_{\Gamma_1} y \bar{y}_t \left(k - k(0) - \int_0^t k'(t-s) ds \right) d\Gamma_1 = 0$$

Par conséquent

$$\begin{aligned}
E'(t) &= - \int_{\Gamma_1} b |y_t|^2 d\Gamma_1 + \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 \\
&\quad - \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds.
\end{aligned}$$

Donc $E(t)$ est décroissante et pour tout $0 \leq S < T < \infty$ on a

$$\begin{aligned}
E(S) - E(T) &= \int_{\Sigma_1} b |y_t|^2 d\Sigma_1 - \frac{1}{2} \int_{\Sigma_1} k' |y|^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + \frac{1}{2} \int_0^t \int_{\Sigma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Sigma_1 ds. \blacksquare
\end{aligned}$$

Le lemme suivant nous donne une identité très utile pour la démonstration de notre résultat de stabilité.

Lemme 4.2.

Pour tout $0 \leq S < T < \infty$ on a :

$$\begin{aligned}
&\int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H \cdot \nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \nu d\Sigma_1 \\
&+ 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 + \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \nu d\Sigma_1 =
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& 2 \operatorname{Re} \int_Q DH(\nabla_g y, \nabla_g y) dQ - \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ \\
& + \operatorname{Im} \int_\Omega y_t H(y) d\Omega \Big|_S^T + \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ
\end{aligned}$$

Démonstration

Multiplions (3.7a) par $H \cdot \nabla \bar{y}$, et intégrons sur Q . On a

$$\int_Q y_t H \cdot \nabla \bar{y} dQ - \mathbf{i} \int_Q A y H \cdot \nabla \bar{y} dQ = 0 \quad (4.3a)$$

Au début, on va intégrer par parties sur (S, T) , donc

$$\int_Q y_t H \cdot \nabla \bar{y} dQ = \int_\Omega y H \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_Q y H \cdot \nabla \bar{y}_t dQ. \quad (4.3b)$$

Ensuite, nous appliquons la formule de **Green**. On trouve .

$$\int_Q y_t H \cdot \nabla \bar{y} dQ = \int_\Omega y H \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_\Sigma y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma + \int_Q \bar{y}_t \operatorname{div}(y \cdot H) dQ.$$

Alors(4.3b) devient

$$\begin{aligned}
\int_Q y_t H \cdot \nabla \bar{y} dQ &= \int_\Omega y H \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_\Sigma y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma \\
&+ \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ + \int_Q \bar{y}_t H \cdot \nabla y dQ. \quad (4.3c)
\end{aligned}$$

D'autre par, on a $\bar{y}_t = -\mathbf{i} A \bar{y}$, donc (4.3c) aura la forme

$$\begin{aligned}
\int_Q y_t H \cdot \nabla \bar{y} dQ &= \int_\Omega y H \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_\Sigma y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma \\
&- \mathbf{i} \int_Q A \bar{y} H \cdot \nabla \bar{y} dQ + \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ.
\end{aligned}$$

Insérant la formule de ci-dessus dans (4.3c), on obtient

$$\int_\Omega y H \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_\Sigma y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma - \mathbf{i} \int_Q A \bar{y} H \cdot \nabla \bar{y} dQ$$

$$+ \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ - \mathbf{i} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ = 0.$$

et

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} yH \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_{\Sigma} y\bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma - \mathbf{i} \left[\int_Q (A\bar{y}H \cdot \nabla y + AyH \cdot \nabla \bar{y}) dQ \right] \\ + \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ = 0. \end{aligned}$$

Donc

$$\int_{\Omega} yH \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_{\Sigma} y\bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma - 2\mathbf{i} \operatorname{Re} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ + \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ = 0.$$

D'où:

$$2\mathbf{i} \operatorname{Re} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ = \int_{\Omega} yH \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \int_{\Sigma} y\bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma + \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ.$$

Prenons les parties imaginaires, on obtient

$$\begin{aligned} 2 \operatorname{Re} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ &= \operatorname{Im} \int_{\Omega} yH \cdot \nabla \bar{y} d\Omega \Big|_S^T - \operatorname{Im} \int_{\Sigma} y\bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma \\ &\quad + \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ \end{aligned} \quad (4.3d)$$

De la formule de **Green**, on a

$$\begin{aligned} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ &= \int_{\Sigma} \nabla_g y \nu \cdot H(y) d\Sigma - \int_Q \nabla_g y \nabla (H(y)) dQ \\ &= \int_{\Sigma} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} H(y) d\Sigma - \int_Q \langle \nabla_g y, \nabla g(H(y)) \rangle dQ \end{aligned}$$

Donc, en appliquant la relation (v) du **lemme 2.2.4**, on trouve

$$\begin{aligned} \int_Q AyH \cdot \nabla \bar{y} dQ &= \int_{\Sigma} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} H(y) d\Sigma - \int_Q DH(\nabla_g y, \nabla_g \bar{y}) dQ \\ &\quad - \frac{1}{2} \int_Q \operatorname{div} (|\nabla_g y|^2 \cdot H) dQ + \frac{1}{2} \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ \end{aligned} \quad (4.3e)$$

Pour continuer, on a besoin du lemme suivant.

Lemme 4.3.

Sur Γ_0 on a

$$\begin{aligned} y &= y_t \\ &= 0; \\ |\nabla_g y|_g^2 &= \frac{1}{|\nu_A(x)|_g^2} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \\ H(y) &= \frac{H.\nu}{|\nu_A(x)|_g^2} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right). \end{aligned}$$

Ce lemme implique

$$\begin{aligned} 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma &= 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_0} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} H.\nabla \bar{y} d\Sigma_0 \\ &= 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_0} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \frac{H.\nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 \\ &= 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H.\nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0. \end{aligned}$$

Puisque $y = y_t = 0$ sur Σ_0 , on a

$$\begin{aligned} \operatorname{Im} \int_{\Sigma} y \bar{y}_t H.\nu d\Sigma &= \operatorname{Im} \int_{\Sigma_0} y \bar{y}_t H.\nu d\Sigma_0 \\ &= 0. \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned} 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma &= 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H.\nabla \bar{y} d\Sigma_1, \\ \operatorname{Im} \int_{\Sigma} y \bar{y}_t H.\nu d\Sigma &= \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H.\nu d\Sigma_1. \end{aligned}$$

Ensuite, on va remplacer les conditions frontières dans (4.3e), on obtient

$$2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_0} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} H(\bar{y}) d\Sigma_0 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} H(\bar{y}) d\Sigma_1 - 2 \operatorname{Re} \int_Q DH(\nabla_g y, \nabla_g \bar{y}) dQ$$

$$\begin{aligned}
& - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 - \int_{\Sigma_0} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_0 + \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ = \\
& \operatorname{Im} \int_{\Omega} y H(\bar{y}) d\Omega \Big|_S^T - \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 - \operatorname{Im} \int_{\Sigma_0} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_0 \\
& \quad + \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ.
\end{aligned}$$

D'où

$$\begin{aligned}
\operatorname{Re} \int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H \cdot \nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 + \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 \\
- \int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H \cdot \nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 = \\
2 \operatorname{Re} \int_Q DH \langle \nabla_g y, \nabla_g \bar{y} \rangle dQ - \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ + \operatorname{Im} \int_{\Omega} \bar{y} H(y) d\Omega \Big|_S^T \\
+ \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ.
\end{aligned}$$

Finalement, l'identité désirée est donnée par

$$\begin{aligned}
& \int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H \cdot \nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 \\
& \quad + \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 = 2 \operatorname{Re} \int_Q DH \langle \nabla_g y, \nabla_g y \rangle dQ \\
& \quad - \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ + \int_{\Omega} y_t H(y) d\Omega \Big|_S^T + \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ \blacksquare
\end{aligned}$$

Notre résultat de stabilisation est le suivant.

Théorème 4.4.

Supposons satisfaites les conditions (1.1), (1.2), (1.4), (3.1) – (3.6)

Supposons en plus

(i) *Il existe un champ de vecteur H sur (\mathfrak{R}^n, g) tel que*

$$\forall X \in T_x \mathfrak{R}^n, a > 0, \langle D_X H, X \rangle_g \geq a |X|_g^2 \quad (4.4)$$

$$H.\nu < 0 \text{ sur } \Gamma_0 \quad (4.5)$$

$$H.\nu \geq 0 \text{ sur } \Gamma_1 \quad (4.6)$$

(ii) La seule solution du problème

$$\begin{aligned} y_t - \mathbf{i}Ay &= 0 \text{ dans } \Omega \\ y &= 0 \text{ sur } \Sigma_0 \\ \frac{\partial y}{\partial \nu_A} &= 0 \text{ sur } \Sigma \end{aligned}$$

est la solution triviale $y = 0$

Alors pour toute donnée initiale $y_0 \in H_{\Gamma_0}^1(\Omega)$, ils existent des constantes positives M et ω telles que

$$E(t) \leq Me^{-\omega t} E(0).$$

Remarque

Des conditions suffisantes pour l'existence d'un champ de vecteur H vérifiant l'hypothèse(i) sont présentées dans **Yao** [12]. Des exemples sont donnés

aussi dans le même article.

Démonstration

D'après **Komornik** [6], pour établir ce théorème il suffit de montrer que pour toute solution du problème (3.7a) - (3.7d) on a

$$\int_0^\infty E(t) dt \leq CE(S), \quad \forall S > 0 \quad (4.7)$$

Soient $0 \leq S < T < \infty$.

Grâce à (4.4) l'identité du **lemme 4.2** devient

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ &\leq \int_{\Sigma_0} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{H.\nu}{|\nu_A(x)|_g^2} d\Sigma_0 - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H.\nu d\Sigma_1 \\ &+ 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 + \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} \bar{y}_t y H.\nu d\Sigma_1 \end{aligned}$$

$$+ \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ - \operatorname{Im} \int_\Omega y H(y) d\Omega \Big|_S^T - \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ$$

D'autre part, la condition (4.5) donne

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ &\leq - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 \\ &\quad + \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 + \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ \\ &\quad - \operatorname{Im} \int_\Omega y H(y) d\Omega \Big|_S^T - \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ \end{aligned} \quad (4.8a)$$

Pour continuer, on a besoin des résultats suivants.

Lemme 4.5.

Soient $0 \leq S < T < \infty$, $\forall \varepsilon > 0$.

$$\begin{aligned} & - \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 \\ & \leq C_0 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \end{aligned} \quad (4.8b)$$

où

$$C_0 = \left(\alpha_1 \sup \frac{|H|^2}{|H \cdot \nu|} \right)^2$$

Démonstration

On remarque que

$$2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 = 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H \cdot \nabla \bar{y} d\Sigma_1$$

Alors, grâce à (4.6) on a

$$\left| 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H \cdot \nabla \bar{y} d\Sigma_1 \right| \leq 2 \int_{\Sigma_1} \left| \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right| \frac{|H|}{|H \cdot \nu|} |\nabla \bar{y}| H \cdot \nu d\Sigma_1$$

En appliquant l'inégalité de **Cauchy-Schwarz**, on a pour une constante positive $\alpha_1 > 0$

$$\begin{aligned} 2 \int_{\Sigma_1} \left| \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right| \frac{|H|}{|H \cdot \nu|} |\nabla \bar{y}| H \cdot \nu d\Sigma_1 & \leq \alpha_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{|H|^2}{|H \cdot \nu|} d\Sigma_1 \\ & \quad + \frac{1}{\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |\nabla y|^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 \end{aligned}$$

De la condition (1.4) on obtient

$$\begin{aligned} & \alpha_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \frac{|H|^2}{|H \cdot \nu|} d\Sigma_1 + \frac{1}{\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |\nabla y|^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 \leq \\ & \alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} \frac{|H|^2}{|H \cdot \nu|} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 \end{aligned}$$

Alors

$$- \int_{\Sigma_1} |\nabla_g y|_g^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 + 2 \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) H(\bar{y}) d\Sigma_1 \leq C_0 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \quad \blacksquare$$

Lemme 4.6.

$\forall \varepsilon > 0$

$$\left| \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 - \operatorname{Im} \int_{\Omega} y H(y) d\Omega \Big|_S^T \right| \leq$$

$$\begin{aligned} & \frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |H|}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) \\ & + \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T], L^2(\Omega))}^2 \end{aligned} \quad (4.9)$$

Démonstration

On applique l'inégalité de **Cauchy-Schwarz** pour le terme suivant

$$\begin{aligned} \left| \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu d\Sigma_1 \right| & \leq \frac{1}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 \\ & + 2\alpha_1 \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 H \cdot \nu d\Sigma_1 \\ & \leq \frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |H|}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 \\ & + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \end{aligned}$$

Maintenant, on majore l'autre terme

$$\begin{aligned}
\left| -\operatorname{Im} \int_{\Omega} y \cdot H(y) \, d\Omega \Big|_S^T \right| &= \int_{\Omega} |y(T) H \cdot \nabla y(T) - y(S) H \cdot \nabla y(S)| \, d\Omega \\
&\leq \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \left(\int_{\Omega} |y(T)| |\nabla y(T)| \, d\Omega \right. \\
&\quad \left. + \int_{\Omega} |y(S)| |\nabla y(S)| \, d\Omega \right) \\
&\leq \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \left(\int_{\Omega} \left(\frac{\alpha_1}{2} |y(T)|^2 + \frac{1}{2} |\nabla_g y(T)|_g^2 \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \frac{\alpha_1}{2} |y(S)|^2 + \frac{1}{2} |\nabla_g y(S)|_g^2 \right) d\Omega \right) \\
&\leq \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \left(\int_{\Omega} \left(\frac{\alpha_1}{2} |y(T)|^2 + \frac{1}{2} |\nabla_g y(T)|_g^2 \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \frac{\alpha_1}{2} |y(S)|^2 + \frac{1}{2} |\nabla_g y(S)|_g^2 \right) d\Omega \right) \\
&\leq \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) \\
&\quad + \left(\frac{\alpha_1 \varepsilon}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2
\end{aligned}$$

Alors

$$\begin{aligned}
&\left| \operatorname{Im} \int_{\Sigma_1} y \bar{y}_t H \cdot \nu \, d\Sigma_1 - \operatorname{Im} \int_{\Omega} y H(y) \, d\Omega \Big|_S^T \right| \leq \\
&\frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |H|}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 \, d\Sigma_1 + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 \, d\Sigma_1 + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) \\
&\quad + \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \cdot \blacksquare
\end{aligned}$$

Lemme 4.7.

$$\begin{aligned}
\left| \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H \, dQ - \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H \, dQ \right| &\leq C_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 \, d\Sigma_1 + \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g \bar{y}|_g^2 \, dQ \\
&\quad + \left(\frac{\alpha_1}{2\varepsilon} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\nabla_g (\operatorname{div} H)| + \frac{1}{4} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\operatorname{div} H| \right) \int_{\Sigma_1} |y|^2 \, d\Sigma_1 \quad (4.10)
\end{aligned}$$

où

$$C_1 = \frac{\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |div H|$$

Démonstration

On a

$$\begin{aligned} -\operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y div H dQ &= \operatorname{Im} \int_Q \mathbf{i} A \bar{y} y div H dQ. \\ &= \operatorname{Re} \int_Q div (\nabla_g \bar{y}) y div H dQ \end{aligned}$$

En appliquant la formule de **Green**, on obtient

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \int_Q div H (\nabla_g \bar{y}) y div H dQ &= \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) y div H d\Sigma_1 \\ &\quad - \int_Q |\nabla_g y|_g^2 div H dQ \\ &\quad - \int_Q y \nabla_g \bar{y} \nabla_g (div H) dQ. \end{aligned}$$

On estime les deux termes suivants

$$\left| \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} y div H d\Sigma_1 \right| \leq \sup_{x \in \bar{\Omega}} |div H| \int_{\Sigma_1} \left| \frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right| |y| d\Sigma_1.$$

En appliquant **Cauchy -Schwarz**, on obtient

$\forall \alpha_1 > 0$.

$$\begin{aligned} \left| \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right) y div H d\Sigma_1 \right| &\leq \frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |div H|}{2} \left(\alpha_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \right) \\ &\quad + \frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |div H|}{2} \left(\frac{1}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 \right) \\ &\leq \frac{\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |div H| \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \\ &\quad + \frac{1}{2\alpha_1} \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1. \end{aligned}$$

Maintenant, on a la majoration suivante

$$\left| \operatorname{Re} \int_Q y \nabla_g y \nabla_g (\operatorname{div} H) dQ \right| \leq \int_Q |y \nabla_g (\operatorname{div} H)| |\nabla_g \bar{y}| dQ.$$

On applique encore une fois l'inégalité de **Cauchy -Schwarz** et la condition (1.4)

$\forall \varepsilon > 0$

$$\int_Q |y \nabla_g (\operatorname{div} H)| |\nabla_g \bar{y}| dQ \leq \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ + \alpha_1 \frac{\sup_{x \in \bar{\Omega}} |\nabla_g (\operatorname{div} H)|^2}{2\varepsilon} \int_Q |y|^2 dQ$$

Alors, on a

$$\left| \operatorname{Re} \int_{\Sigma_1} \frac{\partial y}{\partial \nu_A} y \operatorname{div} H d\Sigma_1 \right| \leq C_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 + \frac{1}{4} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\operatorname{div} H| \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1.$$

$$C_1 = \frac{\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\operatorname{div} H|.$$

Donc

$$\begin{aligned} \left| \int_Q |\nabla_g y|_g^2 \operatorname{div} H dQ - \operatorname{Im} \int_Q \bar{y}_t y \operatorname{div} H dQ \right| &\leq C_1 \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \\ &\left(\frac{\alpha_1}{2\varepsilon} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\nabla_g (\operatorname{div} H)| + \frac{1}{4} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\operatorname{div} H| \right) \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 \\ &+ \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g \bar{y}|_g^2 dQ \quad \blacksquare \end{aligned}$$

D'autre part, on a

$$\begin{aligned} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 &= \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds - k(0) y(t) - by_t \right)^2 \\ &= b^2 |y_t|^2 + \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 \\ &\quad + (k(0) y(t))^2 + 2k(0) y(t) \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \\ &\quad + 2by_t \left(\int_0^t k'(t-s) y(s) ds + k(0) y(t) \right). \end{aligned}$$

D'où

$$\begin{aligned} \left| \int_{\Sigma_1} \left(\frac{\partial y}{\partial \nu_A} \right)^2 d\Sigma_1 \right| &\leq 3 \left[\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \right. \\ &\quad \left. + \int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} b^2 |y_t|^2 d\Sigma_1 \right]. \end{aligned} \quad (4.11)$$

Insérant (4.8b), (4.9), (4.10) et (4.11) dans (4.7), on obtient

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ &\leq 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \right] \\ &\quad 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \right] \\ &\quad + C_2 \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 + \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g \bar{y}|_g^2 dQ \\ &\quad + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \\ &\quad + \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \end{aligned} \quad (4.12)$$

où

$$C_2 = \frac{\alpha_1}{2\varepsilon} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\nabla_g(\operatorname{div} H)| + \frac{1}{4} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |\operatorname{div} H| + \frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \quad \blacksquare$$

Lemme 4.8.

$$|y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \leq \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \quad (4.13)$$

Démonstration

On procède comme dans [7], on suppose

$$|y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 > \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1$$

Donc il existe une suite (y_n) telle que

$$|y_n|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \equiv 1 \text{ et } \int_{\Sigma_1} |by_t^n|^2 d\Sigma_1 = 0$$

On majore $E(0)$

D'après la relation (4.12), on a

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ - \frac{\varepsilon}{2} \int_S^T E(t) dt - \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) &\leq C_2 \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 \\ &+ 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 + \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \\ &+ 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 + 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) \cdot y(s) \cdot ds \right)^2 d\Sigma_1 \right] \\ &+ 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \right]. \end{aligned}$$

De(4.2), la formule de ci-dessus sera pour $S = 0$

$$\begin{aligned} &\left[\left(2a - \frac{\varepsilon}{2} \right) T - \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right] E(0) \leq 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \\ &+ C_2 \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 + \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \\ &+ 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \right] + \int_0^T \int_{\Gamma_1} b |y_t|^2 d\Gamma_1 dt \\
& + \left(2a - \frac{\varepsilon}{2}\right) T \left[\int_0^T \int_{\Gamma_1} k' |y|^2 d\Gamma_1 dt + \frac{1}{2} \int_0^T \int_0^t \int_{\Gamma_1} k'' (t-s) |y(t) - y(s)|^2 d\Gamma_1 ds dt \right].
\end{aligned}$$

Donc

$$\left[\left(2a - \frac{\varepsilon}{2}\right) T - \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right] E(0) \leq \left(\frac{\varepsilon \alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right)$$

Alors, (y_n^0) est bornée

$$|y_n^0|_{H_{\Gamma_0}^1(\Omega)} \leq cte.$$

Donc on peut extraire une sous suite $y_n^0 \rightarrow \tilde{y}^0$ qui converge faiblement dans $H_{\Gamma_0}^1(\Omega)$.

Soit $\tilde{y}(t, \tilde{y}_0)$ la solution du problème (3.7a) – (3.7d) correspondante à la condition initiale \tilde{y}_0 .

$$\begin{aligned}
\tilde{y}_t(t, \tilde{y}_0) &= iA\tilde{y}(t, \tilde{y}_0) \text{ dans } Q, \\
\tilde{y}(t_0, \tilde{y}_0) &= \tilde{y}_0 \text{ dans } \Omega, \\
\tilde{y}(t_0, \tilde{y}_0) &= 0 \text{ sur } \Sigma, \\
\frac{\partial \tilde{y}}{\partial \nu_A}(t, \tilde{y}_0) &= 0 \text{ sur } \Sigma_1,
\end{aligned}$$

Alors $y_n(t, y_n^0) \rightarrow \tilde{y}(t, \tilde{y}_0) \star$ faiblement dans $L^\infty(0, T, H_{\Gamma_0}^1(\Omega))$ et $y_n(t, y_n^0)$

est uniformement bornée dans $L^\infty(0, T, H_{\Gamma_0}^1(\Omega))$.

Par compacité $y_n(t, y_n^0) \rightarrow \tilde{y}(t, \tilde{y}_0)$ faiblement dans $L^\infty(0, T, H_{\Gamma_0}^1(\Omega))$

Donc

$$|\tilde{y}(t, \tilde{y}_0)|_{C(S, T, L^2(\Omega))} = 1$$

Mais d'après, l'unicité de la solution on a

$$\tilde{y}(t_0, \tilde{y}_0) = 0 \text{ dans } Q$$

ce qui est une contradiction.

Alors:

$$|y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \leq \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1. \blacksquare$$

Lemme 4.9.

Soit $e > 0$, vérifiant

$$e \inf_{\Gamma_1} k'(0) + 1 > 0 \tag{4.14}$$

Alors, pour tout $0 \leq S < T < \infty$, on a

$$\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \leq C_3 E(S).$$

où

$$C_3 = 2 \left[\frac{|k(0)|_{L^\infty(\Gamma_1)}}{e\delta f} + |h|_{L^\infty(\Gamma_1)} \right].$$

Démonstration

Soit $e > 0$ vérifiant (4.14) et posant

$$h(x) = \frac{k(0)}{\delta(1 + ek'(0))} \quad x \in \Gamma_1.$$

La condition (4.14) implique que $h \geq 0$ et $h \in L^\infty(\Gamma_1)$.

Notons

$$I = \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 - h \int_0^t k''(t-s) |y(t) - y(s)|^2 ds + hk'y^2$$

En appliquant l'inégalité de **Hölder**, on trouve

$$\begin{aligned} I &\leq \left(\int_0^t -k'(t-s) ds \right) \left(\int_0^t -k'(t-s) y^2(s) ds \right) \\ &\quad - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds + 2hy \int_0^t k''(t-s) y(s) ds \\ &\quad + hk'(0) y^2 - hk'y^2 + hk'y^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
I &\leq (k(t) - k(0)) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds \\
&\quad + 2hy \int_0^t k''(t-s) y(s) ds + hk'(0) y^2.
\end{aligned}$$

L'inégalité de **Cauchy-Schwarz** nous donne

$$\begin{aligned}
I &\leq k(t) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds - k(0) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds \\
&\quad - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds + \frac{h}{e} y^2 \\
&\quad + eh \left(\int_0^t k''(t-s) y(s) ds \right)^2 + hk'(0) y^2.
\end{aligned}$$

où

$$\begin{aligned}
I &\leq k(t) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds - k(0) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds \\
&\quad - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds + h \left(\frac{1}{e} + k'(0) \right) y^2 \\
&\quad + eh \left(\int_0^t k''(t-s) y(s) ds \right)^2
\end{aligned}$$

De l'inégalité de **Hölder** et de (3.3a), on déduit

$$\begin{aligned}
I &\leq k(t) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds + \frac{k(0)}{\delta} \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds \\
&\quad - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds + h \left(\frac{1}{e} + k'(0) \right) y^2 \\
&\quad + eh \left[\left(\int_0^t k'(t-s) ds \right) \left(\int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds \right) \right]
\end{aligned}$$

Alors,

$$\begin{aligned}
I &\leq k(t) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds - k(0) \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds \\
&\quad - h \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds + h \left(\frac{1}{e} + k'(0) \right) y^2 \\
&\quad + eh(k'(0) - k'(t)) \left(\int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds \right).
\end{aligned}$$

Or (voir (3.1) et (3.3)) .

$$k \int_0^t k'(t-s) y^2(s) ds < 0$$

et

$$ehk' \int_0^t k''(t-s) y^2(s) ds < 0$$

De la définition de h , on déduit que

$$I \leq \frac{1}{e\delta} k(0) y^2$$

et par conséquent

$$\int_{\Sigma_1} Id\Sigma_1 \leq \frac{1}{e\delta} \int_{\Sigma_1} k(0) y^2 d\Sigma_1$$

Alors

$$\begin{aligned}
\int_{\Sigma_1} (-k'(t-s) y(s) ds)^2 d\Sigma_1 &\leq \int_{\Sigma_1} hk''(t-s) (y(t) - y(s))^2 d\Sigma_1 \\
&\quad - \int_{\Sigma_1} hk' y^2 d\Sigma_1 + \frac{1}{e\delta} \int_{\Sigma_1} k(0) y^2 d\Sigma_1.
\end{aligned}$$

Donc

$$\begin{aligned}
\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 &\leq \frac{|k(0)|_{L^\infty(\Gamma_1)}}{e\delta f} \int_{\Sigma_1} f y^2 d\Sigma_1 - \int_{\Sigma_1} k' y^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + |h|_{L^\infty(\Gamma_1)} \left[\int_{\Sigma_1} k''(t-s) (y(t) - y(s))^2 d\Sigma_1 \right]
\end{aligned}$$

Grâce à (3.5) et (4.2)

$$\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \leq C_3 E(S).$$

où

$$C_3 = 2 \left[\frac{|k(0)|_{L^\infty(\Gamma_1)}}{e\delta f} + |h|_{L^\infty(\Gamma_1)} \right]. \blacksquare$$

Alors, d'après (4.12) on a

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|^2 dQ &\leq 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} \left(- \int_0^t k'(t-s) y(s) ds \right)^2 d\Sigma_1 \right] \\ &\quad 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \right] \\ &+ C_2 \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 + \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g y|_g^2 dQ + \left(\frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) |y|_{C([S,T],L^2(\Omega))}^2 \\ &\quad + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| E(S) + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \end{aligned}$$

Grâce à (4.12)-(4.14) la formule de ci-dessus devient

$$\begin{aligned} 2a \int_Q |\nabla_g y|^2 dQ - \frac{\varepsilon}{2} \int_Q |\nabla_g \bar{y}|_g^2 dQ &\leq \left[3C_3(C_0 + C_1) + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right] E(S) \\ &\quad + C_2 \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \\ &\quad + \left(\frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| \right) \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 \\ &\quad + 3(C_0 + C_1) \left[\int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1 + \int_{\Sigma_1} k(0) |y|^2 d\Sigma_1 \right] \end{aligned}$$

De (4.1) on a

$$\begin{aligned}
(4a - \varepsilon) \int_S^T E(t) dt &\leq [3C_3(C_0 + C_1) + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] E(S) \\
&\quad + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \int_{\Sigma_1} |y_t|^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) |k(0)|_{L^\infty}^2 + C_2] \int_{\Sigma_1} |y|^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) + \frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] \int_{\Sigma_1} |by_t|^2 d\Sigma_1
\end{aligned}$$

De (3.5) et (4.2) on a

$$\begin{aligned}
(4a - \varepsilon) \int_S^T E(t) dt &\leq [3C_3(C_0 + C_1) + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] E(S) \\
&\quad + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \frac{1}{\sup_{x \in \Gamma_1} |b|} \int_{\Sigma_1} b |y_t|^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) |k(0)|_{L^\infty}^2 + C_2] \frac{1}{f} \int_{\Sigma_1} (-k') |y|^2 d\Sigma_1 \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) + \frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] \sup_{x \in \Gamma_1} |b| \int_{\Sigma_1} b |y_t|^2 d\Sigma_1.
\end{aligned}$$

où

$$\begin{aligned}
(4a - \varepsilon) \int_S^T E(t) dt &\leq [3C_3(C_0 + C_1) + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] E(S) \\
&\quad + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \frac{1}{\sup_{x \in \Gamma_1} |b|} E(S) \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) |k(0)|_{L^\infty}^2 + C_2] \frac{1}{f} E(S) \\
&\quad + [3(C_0 + C_1) + \frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] \sup_{x \in \Gamma_1} |b| E(S).
\end{aligned}$$

En choisissant

$$\varepsilon < 4a$$

on obtient

$$\int_S^T E(t) dt \leq CE(S)$$

où

$$\begin{aligned} C = & \frac{1}{(4a - \varepsilon)} [3C_3 (C_0 + C_1) + \varepsilon \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)| + 2\alpha_1 \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H| \frac{1}{\sup_{x \in \Gamma_1} |b|}] \\ & + [3(C_0 + C_1) + \frac{\varepsilon\alpha_1}{2} \sup_{x \in \bar{\Omega}} |H(x)|] \sup_{x \in \Gamma_1} |b| \\ & + [3(C_0 + C_1) |k(0)|_{L^\infty}^2 + C_2] \frac{1}{f}. \end{aligned}$$

Maintenant, en laissant T tendre vers l'infini, on déduit que:

$$\int_S^\infty E(t) dt \leq CE(S).$$

D'où l'inégalité (4.4) ■

5 Conclusion

Dans ce mémoire, on s'est intéressé à l'étude du problème de la stabilisation uniforme pour l'équation de **Schrödinger** avec un feedback frontière de type mémoire agissant sur la condition de **Neumann**.

En utilisant les méthodes de la géométrie riemannienne et la technique des multiplicateurs, on a montré que la solution décroît exponentiellement dans l'espace d'énergie $H_{\Gamma_0}^1(\Omega)$.

Cette étude ouvre la voie à de nombreuses questions, notamment:

1- Etude de la stabilisation uniforme frontière dans le cas d'une action de type mémoire agissant sur la condition de **Dirichlet**.

2- Etude de la stabilisation uniforme frontière dans le cas d'une action frontière non linéaire de type mémoire.

3- Les résultats obtenus ont exigé certaines hypothèses géométriques sur le domaine Ω . Il est donc intéressant d'étudier le problème considéré dans ce mémoire en affaiblissant ces hypothèses

References

- [1] **A. Aassila, M. M. Cavalcanti, et J. A. Soriano**, *Asymptotic stability and energy decay rate for solution of wave equation with memory in a star shaped domain*, SIAM J. Control Optim., 38 (2000), 1581-1602.
- [2] **D-Azé**, *Element d'analyse convexe et variationnelle*, Ellipses, Paris, 1997.
- [3] **S. Chai et Y. Guo**, *Boundary stabilization of wave equations with variable coefficients and memory*, Differential and Integral Equations, 17 (2004), 669-980.
- [4] **A. Guesmia**, *Thèse de doctorat (Chapitre 8) , IRMA,Strasbourg, (2000)*.
- [5] **E. Hebey**, *Introduction à l'analyse non linéaire sur les variétés*, Editeur Diderot, Paris, 1997.
- [6] **V. Komornik**, *Exact controlability and stabilization. The multiplier method*, Masson, Paris, 1994.
- [7] **I. Lasiecka and R.Triggiani**, *Optimal regularity, exact controllability and uniform stabilization of Schrödinger equations with Dirichlet control*, Differential and Integral Equations, 5 (1992), 521-535.
- [8] **J. L. Lions**, *Quelques méthodes de résolution des problèmes aux limites non linéaires*, Dunod, Paris, 1969.
- [9] **E. Machtyngier and E. Zuazua**, *Stabilization of Schrödinger equation*, Portugaliae Mathematica, 51 (1994), 243-255.
- [10] **S. E. Rebiai**, *Boundary stabilization of Schrödinger equations with variable coefficients*, African Diaspora J.Mathemtics, 1 (2004), 33-41.
- [11] **S. E. Rebiai**, *Uniform energy decay of Schrödinger equations with variable coefficients*, IMA Journal of Mathematical Control and Information, 20 (2003), 335-345.
- [12] **P. F. Yao**, *Observability inequality for exact controllability of wave equations with variable coefficients*, SIAM .J. Control Optim, 37 (1999), 1568-1599.