
CHAPITRE 3

PRODUIT DE CONVOLUTION

Le rôle de produit de convolution est de régulariser certaines fonctions à de mauvaise comportement. Dans ce chapitre on va généraliser le produit de convolution qui définit sur les fonctions. On commence par une petite motivation.

Soit P et Q deux polynômes de degré p et q , à valeurs dans \mathbb{R} ou dans \mathbb{C} , données par :

$$P(x) = \sum_{j=0}^p a_j x^j, \quad Q(x) = \sum_{j=0}^q b_j x^j.$$

Le produit de P et Q est donné par :

$$(P.Q)(x) = \sum_{j=0}^{p+q} \sum_{k=0}^j a_k \cdot b_{j-k} x^j$$

On prolonge les deux suites (a_j) et (b_j) par 0 vers \mathbb{Z} et on le note toujours par (a_j) et (b_j) , les deux polynômes P et Q définissent deux séries formelles :

$$P(x) = \sum_{j \in \mathbb{Z}} a_j x^j, \quad Q(x) = \sum_{j \in \mathbb{Z}} b_j x^j.$$

Ainsi, le produit $P.Q$ est donné par la série formelle $\sum_{j \in \mathbb{Z}} c_j x^j$, où

$$c_j = \sum_{k=0}^j a_k \cdot b_{j-k} x^j.$$

La série $\sum_{j \in \mathbb{Z}} c_j x^j$ est appelée produit des séries $\sum_{j \in \mathbb{Z}} a_j x^j$ et $\sum_{j \in \mathbb{Z}} b_j x^j$.

On peut considérer maintenant deux séries entières quelconques absolument converges $\sum_{j \in \mathbb{Z}} a_j x^j$ et $\sum_{j \in \mathbb{Z}} b_j x^j$, alors : produit de ces séries est aussi absolument converge.

On a un résultat analogue lorsque on remplace (a_j) et (b_j) par des fonctions intégrables f et g , on obtient la quantité

$$\int f(y).g(x-y)dy,$$

appelée le produit de convolution de f et g .

3.1 Convolution des fonctions

Définition 3.1 : Soit $f, g \in L^1_{loc}(\mathbb{R}^n)$. Le produit de convolution de f et g , noté $f * g$ est une fonction définie par :

$$(f * g)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(y).g(x-y)dy, \quad x \in \mathbb{R}^n. \quad (3.1)$$

Proposition 3.1 : Si $f * g$ existe on a :

1. $f * g = g * f$
2. $\text{supp}(f * g) \subset \overline{\text{supp } f + \text{supp } g}$.

Preuve: Supposons que $f * g$ existe.

1. Soit $x \in \mathbb{R}^n$, alors :

$$(f * g)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(y).g(x-y)dy = \int_{-\infty}^{+\infty} \cdots \int_{-\infty}^{+\infty} f(y).g(x-y)dy_1 \cdots dy_n.$$

Faisant le changement de variable $z = x - y$, on trouve :

$$(f * g)(x) = \int_{+\infty}^{-\infty} \cdots \int_{+\infty}^{-\infty} f(x-z).g(z)(-dz_1) \cdots (-dz_n).$$

$$\text{Alors : } (f * g)(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \cdots \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-z).g(z)dz_1 \cdots dz_n = \int_{\mathbb{R}^n} f(x-z).g(z)dz.$$

$$\text{Donc : } (f * g)(x) = (g * f)(x).$$

2. Soit $x \notin (\text{supp } f + \text{supp } g)$. Alors : pour tout $y \in \text{supp } f$ on a : $x - y \notin \text{supp } g$, i.e $(f * g)(x) = 0$.

Donc : l'ouvert d'annulation de $f * g$ contient $\overbrace{C_{\mathbb{R}^n}^{\text{supp } f + \text{supp } g}}^0$.

Alors : $\text{supp}(f * g) \subset \overline{\text{supp } f + \text{supp } g}$.

■

Proposition 3.2 : Soient $f \in L^p(\mathbb{R}^n), g \in L^{p'}(\mathbb{R}^n)$ ($1 \leq p \leq +\infty, \frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$ ou $p' = +\infty$ si $p = 1$), alors : $f * g$ est défini par tout, borné, de plus : $\|f * g\|_{L^\infty(\mathbb{R}^n)} \leq \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \cdot \|g\|_{L^{p'}(\mathbb{R}^n)}$.

Preuve: Supposons que $f \in L^p(\mathbb{R}^n), g \in L^{p'}(\mathbb{R}^n)$. Si $1 < p < +\infty$, l'inégalité de Hölder donne :

$$\begin{aligned} |(f * g)(x)| &\leq \left(\int_{\mathbb{R}^n} |f(y)|^p dy \right)^{\frac{1}{p}} \cdot \left(\int_{\mathbb{R}^n} |g(x-y)|^{p'} dy \right)^{\frac{1}{p'}} \\ &= \left(\int_{\mathbb{R}^n} |f(y)|^p dy \right)^{\frac{1}{p}} \cdot \left(\int_{\mathbb{R}^n} |g(y)|^{p'} dy \right)^{\frac{1}{p'}}. \end{aligned}$$

Donc : $|(f * g)(x)| \leq \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \cdot \|g\|_{L^{p'}(\mathbb{R}^n)}$.

Si $p = 1$ alors : $p' = +\infty$ et on a :

$$|(f * g)(x)| \leq \|g\|_{L^\infty(\mathbb{R}^n)} \int_{\mathbb{R}^n} |f(y)| dy = \|f\|_{L^1(\mathbb{R}^n)} \cdot \|g\|_{L^\infty(\mathbb{R}^n)}.$$

Alors : $f * g$ est défini par tout, borné, et on a : $\|f * g\|_{L^\infty(\mathbb{R}^n)} \leq \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \cdot \|g\|_{L^{p'}(\mathbb{R}^n)}$. ■

Remarque 3.1 :

i) Si $p \in]1, +\infty[$ alors : $f * g$ est continue.

ii) Si $p, q \in [1, +\infty]$, $f \in L^p(\mathbb{R}^n)$, à support compact, $g \in L^q_{loc}(\mathbb{R}^n)$, alors : $f * g$ est continue.

Proposition 3.3 : Soient $f, g \in L^1(\mathbb{R}^n)$, alors : $f * g \in L^1(\mathbb{R}^n)$ et on a :

$$\int_{\mathbb{R}^n} (f * g)(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx \cdot \int_{\mathbb{R}^n} g(y) dy$$

Preuve: On a :

$$\int_{\mathbb{R}^n} (f * g)(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} \int_{\mathbb{R}^n} f(x-y) g(y) dx dy.$$

En appliquant le théorème de Fubini, on obtient :

$$\int_{\mathbb{R}^n} (f * g)(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} f(x-y) dx \int_{\mathbb{R}^n} g(y) dy.$$

Mais, on a : $\int_{\mathbb{R}^n} f(x-y) dx = \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx$. Donc :

$$\int_{\mathbb{R}^n} (f * g)(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx \cdot \int_{\mathbb{R}^n} g(y) dy.$$

■

Proposition 3.4 : Soit $p, q \in [1, +\infty]$ telles que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} \geq 1$, alors : $f * g$ défini p.p. dans \mathbb{R}^n .

De plus, si $\frac{1}{r} = \frac{1}{p} + \frac{1}{q} - 1$, alors : $(f * g) \in L^r(\mathbb{R}^n)$ et on a : $\|f * g\|_{L^r(\mathbb{R}^n)} \leq \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \cdot \|g\|_{L^q(\mathbb{R}^n)}$.

Preuve: En écrivant : $|f(y)g(x-y)| = (|f(y)|^p |g(x-y)|^q)^{\frac{1}{r}} \cdot (|f(y)|^p)^{\frac{1}{p} - \frac{1}{r}} \cdot (|g(x-y)|^q)^{\frac{1}{q} - \frac{1}{r}}$.

Or $|f|^p \in L^1(\mathbb{R}^n)$, $|g|^q \in L^1(\mathbb{R}^n)$ on a : $|f|^p * |g|^q \in L^1(\mathbb{R}^n)$.

En appliquant l'inégalité de Hölder généralisée en tenant en compte :

$$\frac{1}{r} + \left(\frac{1}{p} - \frac{1}{r}\right) + \left(\frac{1}{q} - \frac{1}{r}\right) = 1, \text{ on obtient :}$$

$$\int_{\mathbb{R}^n} |f(x)g(x-y)| dy \leq \left(\int_{\mathbb{R}^n} |f(x)|^p |g(x-y)|^q dy\right)^{\frac{1}{r}} \cdot \left(\int_{\mathbb{R}^n} |f(y)|^p dy\right)^{1 - \frac{p}{r}} \cdot \left(\int_{\mathbb{R}^n} |f(y)|^q dy\right)^{1 - \frac{q}{r}}$$

Alors :

$$|(f * g)(x)| \leq (|f|^p * |g|^q)(x)^{\frac{1}{r}} \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)}^{1 - \frac{p}{r}} \|g\|_{L^q(\mathbb{R}^n)}^{1 - \frac{q}{r}}.$$

En intégrant par rapport à x , on obtient :

$$\int_{\mathbb{R}^n} |(f * g)(x)|^r dx \leq \| |f|^p * |g|^q \|_{L^1(\mathbb{R}^n)} \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)}^{r-p} \cdot \|g\|_{L^q(\mathbb{R}^n)}^{r-q}.$$

Mais : $\| |f|^p * |g|^q \|_{L^1(\mathbb{R}^n)} \leq \| |f|^p \|_{L^1(\mathbb{R}^n)} \cdot \| |g|^q \|_{L^1(\mathbb{R}^n)} = \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)}^p \cdot \|g\|_{L^q(\mathbb{R}^n)}^q.$

Donc : $\|f * g\|_{L^r(\mathbb{R}^n)}^r \leq \|f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)}^r \cdot \|g\|_{L^q(\mathbb{R}^n)}^r.$ ■

Proposition 3.5 : Soient $k \in \mathbb{N}$, $f \in L^1_{Loc}(\mathbb{R}^n)$, $g \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R}^n)$, $\text{supp } f$ ou $\text{supp } g$ soit compact, alors : $f * g \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R}^n)$, et on a pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^n$ tel que $|\alpha| \leq k$: $D^\alpha(f * g) = f * D^\alpha g$.

Preuve:

i) Cas où $\text{supp } f$ est compact :

Comme $g \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R}^n)$, pour tout $|\alpha| \leq k$ la fonction $D^\alpha g$ est bornée sur toute compact (localement bornée). On déduit que $f * D^\alpha g$ est continue.

La fonction $x \mapsto D^\alpha g(x - y)$ est dominé, en appliquant théorème de dérivation sous le signe intégrale, on obtient le résultat.

ii) Cas où $\text{supp } g$ est compact :

Comme $f \in L^1_{loc}$ est $D^\alpha g$ est bornée, alors : $f * D^\alpha g$ est définie et continue.

Pour l'égalité $D^\alpha(f * g) = f * D^\alpha g$, on réfère à [13], tome1, p122.

■

Proposition 3.6 : Soit (φ_j) une suite régularisante (voir définition 1.24) et $f \in L^1_{Loc}(\mathbb{R}^n)$. La suite $(f_j) = (\varphi_j * f)$ est appelée une suite régularisée, elle vérifie :

1. Pour tout j : $f_j \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.
2. Si $f \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$, alors $f_j \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.
3. Si $f \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$, alors $f_j \rightarrow f$ dans $\mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$.
4. Si $f \in L^p(\mathbb{R}^n)$, alors $f_j \rightarrow f$ dans $L^p(\mathbb{R}^n)$.

Preuve: D'après Définition 1.24 : $(\varphi_j) \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$ et il existe $0 < \varepsilon_j \rightarrow 0$ tel que :

$$\varphi_j \geq 0 \quad \text{supp } \varphi_j \subset B(0, \varepsilon_j) \quad \int_{B(0, \varepsilon_j)} \varphi_j(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi_j(x) dx = 1.$$

$$f_j(x) = (\varphi_j * f)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(y) \varphi_j(x - y) dy.$$

1. Soit $k \in \mathbb{N}$. On peut considère $\varphi_j \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R}^n)$, a support compact, alors d'après Proposition 3.5 : $f_j \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R}^n)$, et puisque k est quelconque il résulte que $f_j \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.
2. Soit $K \subset \mathbb{R}^n$ un compact et $m \in \mathbb{R}^n$. On a pour $|\alpha| \leq m$. Il existe $j_0 \in \mathbb{N}$ tel que

pour tout $j \geq j_0$ on a $B(0, \varepsilon_j) \subset K$. Alors :

$$\begin{aligned}
|D^\alpha(f_j)(x) - D^\alpha f(x)| &= |D^\alpha(f * \varphi_j)(x) - D^\alpha f(x)| \\
&= |(D^\alpha f * \varphi_j)(x) - D^\alpha f(x)| \\
&= \left| \int_{\mathbb{R}^n} f(x-y) \cdot \varphi_j(y) dy - \int_{\mathbb{R}^n} f(x) \cdot \varphi_j(y) dy \right| \\
&= \left| \int_{\mathbb{R}^n} (D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)) \cdot \varphi_j(y) dy \right| \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)| \cdot \varphi_j(y) dy \\
&= \int_{B(0, \varepsilon_j)} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)| \cdot \varphi_j(y) dy \\
&\leq \sup_{y \in B(0, \varepsilon_j)} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)| \int_{B(0, \varepsilon_j)} \varphi_j(y) dy \\
&\leq \sup_{y \in B(0, \varepsilon_j)} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)|.
\end{aligned}$$

Donc : $\sup_{x \in K} |D^\alpha(f_j)(x) - D^\alpha f(x)| \leq \sup_{x \in K} \sup_{y \in B(0, \varepsilon_j)} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)|$.

de la continuité de D^α on a : $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{y \in B(0, \varepsilon_j)} |D^\alpha f(x-y) - D^\alpha f(x)| = 0$.

Alors : $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{x \in K} |D^\alpha(f_j)(x) - D^\alpha f(x)| = 0$, donc $f_j \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.

3. Comme $f \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$, il existe $K \in \mathbb{N}$ tel que $\text{supp } f \subset K$ et $\text{supp } \varphi_j \subset K$ pour tout $j \in \mathbb{N}$ (cela est possible car $\varepsilon \rightarrow 0$). Puisque $f_j \rightarrow f$ dans $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$, on a alors : $f_j \rightarrow f$ dans $\mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$,

4. Soit $\varepsilon > 0$. De la densité de $\mathcal{K}(\mathbb{R}^n)$ dans $L^p(\mathbb{R}^n)$ (voir théorème IV.12 dans [5]) il existe $g \in \mathcal{K}(\mathbb{R}^n)$ fixé tel que $\|f - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} < \varepsilon$.

En utilisant des arguments analogues de 2., la suite $(\varphi_j * g)$ converge vers g dans $\mathcal{K}(\mathbb{R}^n)$, i.e $(\varphi_j * g)$ converge vers g uniformément sur tout compact.

On a : $\text{supp}(\varphi_j * g) \subset \text{supp } \varphi_j + \text{supp } g \subset K$, où K est un compact fixé. Alors :

$$\|\varphi_j * g - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)}^p = \int_K |(\varphi_j * g)(x) - g(x)|^p dx \leq \text{mes}(K) \cdot \sup_{x \in K} |(\varphi_j * g)(x) - g(x)|^p \xrightarrow{j \rightarrow +\infty} 0$$

En écrivant : $\varphi_j * f - f = (\varphi_j * (f - g)) + (\varphi_j * g - g) + (f - g)$, il résulte :

$$\begin{aligned}
\|\varphi_j * f - f\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} &\leq \|\varphi_j * (f - g)\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} + \|\varphi_j * g - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} + \|f - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \\
&\leq \|\varphi_j\|_{L^1(\mathbb{R}^n)} \cdot \|f - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} + \|\varphi_j * g - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} + \|f - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \\
&= 2\|f - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} + \|\varphi_j * g - g\|_{L^p(\mathbb{R}^n)} \\
&\leq 3\varepsilon
\end{aligned}$$

Il résulte que $\varphi_j * f$ tend vers f dans $L^p(\mathbb{R}^n)$.

■

3.2 Résultats principaux

Ces résultats jouent un rôle important dans les définitions concernant le produit de convolution entre les distributions.

Définition 3.2 (famille convolutive) :

i) On dit que deux fermées $F, G \subset \mathbb{R}^n$ sont convolutives si :

$$\forall R > 0, \exists \rho > 0 : (x \in F \wedge y \in G \wedge |x + y| < R) \Rightarrow (|x| < \rho \wedge |y| < \rho)$$

ii) On dit qu'une famille finie des fermées $(F_j)_{j \in J} \subset \mathbb{R}^n$ sont convolutives si :

$$\forall I \subset J, \forall R > 0, \exists \rho > 0 : ((x_j)_{j \in I} \in F_j \wedge \left| \sum_{i \in I} x_i \right| < R) \Rightarrow (|x_i| < \rho, i \in I)$$

Exemple 3.1 : Supposons que A est fermé et B est compact. Comme B est compact, il existe $r > 0$ tel que pour tout $y \in B$ on a : $|y| \leq r$. Soit $R > 0$ $x \in A$ et $y \in B$ tels que $|x + y| < R$. On a :

$$|x| = |x + y - y| \leq |x + y| + |y| < r + R \text{ et } |y| \leq r < r + R.$$

Alors : A et B sont convolutifs.

Exemple 3.2 : On considère dans \mathbb{R} la famille finie $([a_i, +\infty[)_{i \in I}$.

Soit $R > 0$ et soit $x_i \in [a_i, +\infty[$ tels que $\left| \sum_{i \in I} x_i \right| < R$. On a :

$$0 \leq \sum_{i \in I} (x_i - a_i) \leq \left| \sum_{i \in I} x_i \right| + \left| \sum_{i \in I} a_i \right| < R + \left| \sum_{i \in I} a_i \right|.$$

Donc : $a_i \leq x_i \leq R + \left| \sum_{i \in I} a_i \right|$. Il existe alors : ρ_i telle que $|x_i| \leq \rho_i$.

On pose : $\rho = \max_{i \in I} \rho_i$ on trouve : $|x_i| \leq \rho$ pour tout i .

Donc : la famille $([a_i, +\infty[)_{i \in I}$ est une famille convolutives.

Exemple 3.3 : Soit les deux intervalles $[a, +\infty[,] - \infty, b]$. Il existe $n_0 \in \mathbb{N}$ tel que pour tout $n \geq n_0$ on a : $n > a$ et $-n < b$. Donc : $n + (-n) = 0 < R$ quel que soit $R > 0$, mais n tend vers $+\infty$, donc : non borné.

Alors : $[a, +\infty[$ et $] - \infty, b]$ ne sont pas convolutives quelque soit a, b dans \mathbb{R} .

Proposition 3.7 : Soient $F, G \subset \mathbb{R}^n$ deux fermées convolutives, alors : $F + G$ est fermée.

Preuve : Soit $(x_j + y_j)_{j \in \mathbb{N}}$ une suite dans $F + G$, converge vers $z \in \mathbb{R}^n$. Donc : la suite $(x_j + y_j)$ est bornée, i.e il existe $R > 0$ tel que $x_j + y_j < R$ pour tout $j \in \mathbb{N}$.

F et G sont convolutifs, il existe alors $\rho > 0$ tel que $x_j < \rho$ et $y_j < \rho$ pour tout $j \in \mathbb{N}$.

Les deux suites alors sont bornées, on peut extraire deux suites $(x_{j_k}), (y_{j_k})$ telles que (x_{j_k}) converge vers x et (y_{j_k}) converge vers y . Alors : $(x_{j_k} + y_{j_k})$ converge vers $x + y$, et d'après l'unicité de la limite on déduit que $z = x + y \in F + G$.

Alors : $F + G$ est fermée de \mathbb{R}^n . ■

Théorème 3.1 (*dérivée sous le crochet de distribution*) : Soit $\varphi \in \xi(\mathbb{R}^{p+q})$, $T \in \xi'(\mathbb{R}^p)$.

La fonction :

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^q &\longrightarrow \mathbb{R} \\ y &\longmapsto f(y) = \langle T(x), \varphi(x, y) \rangle \end{aligned}$$

est de classe $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^q)$ et on a : $\forall \alpha \in \mathbb{N}^n : D^\alpha f(y) = \langle T(x), D_y^\alpha \varphi(x, y) \rangle$.

Preuve: Soit $x \in \mathbb{R}^p$ et $y_0 \in \mathbb{R}^q$. D'après la formule de Taylor on a pour $h \in \mathbb{R}^q$:

$$\varphi(x, y_0 + h) = \varphi(x, y_0) + \sum_{i=0}^q \frac{\partial \varphi}{\partial y_i} \cdot h_i + R(x, y_0, h),$$

$$\text{où } R(x, y_0, h) = 2 \sum_{|\alpha| \leq 2} \frac{h^\alpha}{\alpha!} \int_0^1 (1-t) D_y^\alpha \varphi(x, y_0 + th) dt.$$

La fonction $y \longmapsto R(x, y_0, h)$ est de classe \mathcal{C}^∞ , et T est une distribution à support compact, il résulte qu'il existe $M > 0$ et $m \in \mathbb{N}$ fixé tel qu'on a au voisinage compact K de $\text{supp } T$:

$$|\langle T, R(x, y_0, h) \rangle| \leq MP_{K,m}(R) = M \cdot \sup_{|\beta| \leq m} \sup_{(x,y) \in K} |D_y^\beta R(x, y_0, h)|.$$

On a pour $|h|$ assez petit :

$$|D_y^\beta R(x, y_0, h)| \leq C_1 \cdot |h|^2 \sup_{|\alpha| \leq 2} |D_y^\alpha \varphi(x, y_0)| \leq CP_{K,m+2}(\varphi)$$

On déduit que $|\langle T, R(x, y_0, h) \rangle| = o(|h|^2)$. Alors :

$$\langle T, \varphi(x, y_0 + h) \rangle = \langle T, \varphi(x, y_0) \rangle + \sum_{i=0}^q \langle T, \frac{\partial \varphi}{\partial y_i} \rangle \cdot h_i + o(|h|^2),$$

$$\text{Donc : } f(y_0 + h) = f(y_0) + \sum_{i=0}^q \langle T, \frac{\partial \varphi}{\partial y_i} \rangle \cdot h_i + o(|h|^2).$$

Alors : f est différentiable au point y_0 et on a : $\frac{\partial f}{\partial y_i} = \langle T, \frac{\partial \varphi}{\partial y_i} \rangle$.

Puisque ça valable pour tout i , alors : $f \in \mathcal{C}^1$. Le résultat va être obtenu par récurrence. ■

Théorème 3.2 (*intégration sous le crochet de distribution*) : Soit $\varphi \in \xi(\mathbb{R}^{p+q})$, $T \in \xi'(\mathbb{R}^p)$. On désigne par P un pavé compact de \mathbb{R}^q . Alors :

$$\left\langle T(x), \int_P \varphi(\cdot, y) dy \right\rangle = \int_P \langle T(x), \varphi(\cdot, y) \rangle dy.$$

Preuve: On écrivant : $P = [a_1, b_1] \times \cdots \times [a_q, b_q]$, on obtient :

$$\int_P \varphi(\cdot, y) dy = \int_{a_1}^{b_1} \cdots \int_{a_q}^{b_q} \varphi(\cdot, y) dy_1 \cdots dy_q.$$

Posons : $F_i(y_i) = \left\langle T(x), \int_{a_i}^{y_i} \varphi(\cdot, y_1, \dots, s, \dots, y_q) ds \right\rangle$ ($1 \leq i \leq q$).

En appliquant le théorème précédant, on trouve :

$$F'_i(y_i) = \langle T(x), \varphi(\cdot, y_1, \dots, y_i, \dots, y_q) \rangle.$$

Donc : $F_i(y_i) = \int_{a_i}^{y_i} \langle T(x), \varphi(\cdot, y_1, \dots, s, \dots, y_q) \rangle ds$.

Ainsi, on fait l'intégration q fois, on trouve le résultat. ■

Remarque 3.2 : On peut remplacer le pavé P par un autre ensemble mesurable.

3.3 Convolution d'une fonctions avec une distribution

On peut écrire le produit de convolution d'une fonction $f \in L^1(\mathbb{R}^n)$, et une fonction $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$ comme suivant :

$$(f * \varphi)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(x - y) f(y) dy = \langle f(y), \varphi(x - y) \rangle = \langle f, \tau_x \check{\varphi} \rangle$$

ou $\tau_x \check{\varphi}(y) = \varphi(x - y)$.

Définition 3.3 : Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$. Le produit de convolution $T * \varphi$ défini comme suivant :

$$\forall x \in \mathbb{R}^n : (T * \varphi)(x) = \langle T, \tau_x \check{\varphi} \rangle. \quad (3.2)$$

On peut prolonger le résultat précédant au cas où T a support compact et $f \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$. On a la définition suivante :

Définition 3.4 : Soit $T \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{E}(\mathbb{R}^n)$. Le produit de convolution $T * \varphi$ défini comme suivant : $\forall x \in \mathbb{R}^n : (T * \varphi)(x) = \langle T, \tau_x \check{\varphi} \rangle_{\mathcal{E}', \mathcal{E}}$.

Théorème 3.3 : Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$ tel que $\text{supp } \varphi$ ou $\text{supp } T$ soit compact. Alors :

1. $T * \varphi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.
2. Pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^n$ on a : $D^\alpha(T * \varphi) = T * D^\alpha \varphi = (D^\alpha T) * \varphi$.
3. $\text{supp}(T * \varphi) \subset \text{supp } T + \text{supp } \varphi$.

Preuve : D'après la définition : $T * \varphi$ est une fonction sur \mathbb{R}^n .

1. Comme $\tau_x \check{\varphi} \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$, on déduit d'après Théorème 3.1 que $T * \varphi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$.
2. Soit $\forall \alpha \in \mathbb{N}^n$, alors :

$$\begin{aligned} D^\alpha(T * \varphi)(x) &= D^\alpha \langle T, \tau_x \check{\varphi} \rangle \\ &= \langle T, D^\alpha \tau_x \check{\varphi} \rangle \\ &= | - 1 |^{|\alpha|} \langle T, \tau_x D^\alpha \check{\varphi} \rangle \\ &= \langle T, \tau_x \check{D}^\alpha \varphi \rangle \\ &= (T * D^\alpha \varphi)(x) \end{aligned}$$

D'autre part :

$$\begin{aligned}
 D^\alpha(T * \varphi)(x) &= D^\alpha \langle T, \tau_x \check{\varphi} \rangle \\
 &= \langle T, D^\alpha \tau_x \check{\varphi} \rangle \\
 &= |-1|^{|\alpha|} \langle T, \tau_x D^\alpha \check{\varphi} \rangle \\
 &= \langle D^\alpha T, \tau_x \check{\varphi} \rangle \\
 &= (D^\alpha T * \varphi)(x)
 \end{aligned}$$

Donc : $D^\alpha(T * \varphi) = T * D^\alpha \varphi = (D^\alpha T) * \varphi$.

3. En utilisant des arguments analogues à la démonstration de Proposition 3.1, partie 2.

■

Théorème 3.4 : Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi, \psi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$ telles que soit $\text{supp } T$ compact, soit $\text{supp } \varphi, \text{supp } \psi$ sont les deux compacts. Alors :

1. $(T * \varphi) * \psi = T * (\varphi * \psi)$
2. $\langle T * \varphi, \psi \rangle = \langle T, \varphi * \psi \rangle$

Preuve: On a :

1. D'une part :

$$\begin{aligned}
 (T * \varphi) * \psi(x) &= \int_{\mathbb{R}^n} (T * \varphi)(y) \psi(x - y) dy \\
 &= \int_{\mathbb{R}^n} \langle T(z), \varphi(y - z) \rangle \psi(x - y) dy \\
 &= \left\langle T(z), \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y - z) \psi(x - y) dy \right\rangle.
 \end{aligned}$$

D'autre part :

$$\begin{aligned}
 T * (\varphi * \psi)(x) &= \langle T(z), (\varphi * \psi)(x - z) \rangle \\
 &= \left\langle T(z), \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(x - z - t) \psi(t) dt \right\rangle.
 \end{aligned}$$

Faisant le changement de variable $t = x - y$, on trouve :

$$\int_{\mathbb{R}^n} \varphi(x - z - t) \psi(t) dt = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y - z) \psi(x - y) dy.$$

Donc : $T * (\varphi * \psi)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y - z) \psi(x - y) dy$.

Ce qui donne : $(T * \varphi) * \psi = T * (\varphi * \psi)$.

2.

$$\begin{aligned}
 \langle T * \varphi, \psi \rangle &= \int_{\mathbb{R}^n} (T * \varphi)(x) \psi(x) dx \\
 &= \int_{\mathbb{R}^n} \langle T(y), \varphi(x - y) \rangle \psi(x) dx \\
 &= \left\langle T(y), \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(x - y) \psi(x) dx \right\rangle. \\
 &= \langle T(y), (\varphi * \psi)(y) \rangle.
 \end{aligned}$$

Donc : $\langle T * \varphi, \psi \rangle = \langle T, \varphi * \psi \rangle$.

■

Proposition 3.8 : Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$. On a :

1. $\forall a \in \mathbb{R}^n : \tau_a T * \varphi = T * \tau_a \varphi = \tau_a(T * \varphi)$
2. $\langle T, \varphi \rangle = (T * \check{\varphi})(0)$

Preuve: Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$.

1. Soit $a \in \mathbb{R}^n$. On a :

D'une part :

$$\begin{aligned} \tau_a T * \varphi(x) &= \langle \tau_a T, \varphi(x - y) \rangle \\ &= \langle T, \varphi(a + x - y) \rangle \\ &= \langle T, \tau_x \check{\varphi}(-a + y) \rangle \\ &= \langle T, \tau_x \tau_a \check{\varphi} \rangle \\ &= (T * \tau_a \varphi)(x). \end{aligned}$$

D'autre part :

$$\begin{aligned} \tau_a(T * \varphi)(x) &= (T * \varphi)(x - a) \\ &= \langle T, \varphi(x - a - y) \rangle \\ &= \langle T, \check{\varphi}(a + y - x) \rangle \\ &= \langle \tau_a T, \check{\varphi}(y - x) \rangle \\ &= \langle \tau_a T, \tau_x \check{\varphi} \rangle \\ &= (\tau_a T * \varphi)(x). \end{aligned}$$

Alors : $\tau_a T * \varphi = T * \tau_a \varphi = \tau_a(T * \varphi)$

2. $\langle T, \varphi \rangle = \langle T, \tau_0 \varphi \rangle = \langle T, \tau_0 \check{\varphi} \rangle = (T * \check{\varphi})(0)$.

■

Maintenant, on va prolonger le produit de convolution qui défini dans $\mathcal{E}'(\mathbb{R}^n) \times \mathcal{E}(\mathbb{R}^n)$ au $\mathcal{D}'(\mathbb{R}^n) \times \mathcal{E}(\mathbb{R}^n)$ comme suivant :

Définition 3.5 : Soit $T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, $\psi \in \mathcal{E}(\mathbb{R}^n)$ telles que $\text{supp } T, \text{supp } \psi$ sont convolutives. Soit $(\psi_j) \subset \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$ une suite régularisante. Pour toute $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$ on pose :

$$\langle T * \psi, \varphi \rangle = \lim_{j \rightarrow +\infty} \langle T * \psi_j, \varphi \rangle.$$

Théorème 3.5 : L'espace $\mathcal{D}(\Omega)$ est dense dans $\mathcal{D}'(\Omega)$.

3.4 Produit tensoriel

Soit $U \subset \mathbb{R}^n, V \subset \mathbb{R}^m$ deux ouverts.

Définition 3.6 (produit tensoriel des fonctions) : Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}, g : V \rightarrow \mathbb{R}$. Le produit tensoriel $f \otimes g$ de f et g est la fonction défini sur $U \times V$ comme suivant :

$$\forall (x, y) \in U \times V : f \otimes g(x, y) = f(x).g(y).$$

Les propriétés suivantes se déduisent directement de la définition :

Proposition 3.9 :

1. Si $f \in \xi(U), g \in \xi(V)$, alors : $f \otimes g \in \xi(U \times V)$.
2. $\text{supp } f \otimes g = \text{supp } f \times \text{supp } g$.

Le résultat suivant est important pour ce qui suit :

$$\mathcal{D}(U) \times \mathcal{D}(V) \text{ est dense dans } \mathcal{D}(U \times V).$$

Notons que si $f \in L^1_{loc}(U), g \in L^1_{loc}(V)$ et $\Phi \in \mathcal{D}(U \times V)$ on a d'après théorème de Fubini :

$$\begin{aligned} \iint_{U \times V} (f \otimes g)(x, y) \Phi(x, y) dx dy &= \iint_{U \times V} f(x) g(y) \Phi(x, y) dx dy \\ &= \int_U f(x) dx \int_V g(y) \Phi(x, y) dy \\ &= \int_V g(y) dy \int_U f(x) \Phi(x, y) dx \end{aligned}$$

On peut écrire alors :

$$\langle f \otimes g, \varphi \rangle = \langle f, \langle g(y), \Phi(., y) \rangle \rangle = \langle g, \langle f(x), \Phi(x, .) \rangle \rangle.$$

Si on a : $\Phi(x, y) = (\varphi \otimes \psi)(x, y) = \varphi(x) \cdot \psi(y)$, on écrit :

$$\langle f \otimes g, \varphi \otimes \psi \rangle = \langle f, \varphi \rangle \cdot \langle g, \psi \rangle.$$

On a une résultat analogue au résultat ci-dessus concernant les distributions :

Théorème 3.6 : Soient $T \in \mathcal{D}'(U), S \in \mathcal{D}'(V)$. Il existe unique $W \in \mathcal{D}'(U \times V)$ telle que pour toute $\varphi \in \mathcal{D}(U)$ et toute $\psi \in \mathcal{D}(V)$:

$$\langle T \otimes S, \varphi \otimes \psi \rangle = \langle T, \varphi \rangle \cdot \langle S, \psi \rangle.$$

De plus, on a pour $\Phi \in \mathcal{D}(U \times V)$:

$$\langle W, \varphi \rangle = \langle T, \langle S(y), \Phi(., y) \rangle \rangle = \langle S, \langle T(x), \Phi(x, .) \rangle \rangle.$$

Preuve: On pose : $F(x) = \langle S(y), \Phi(., y) \rangle$. D'après Théorème 3.1, on a : $F \in \mathcal{C}^\infty(U)$ et plus précieusement $F \in \mathcal{D}(U)$. Soit un compact $K = G \times H \subset U \times V$ un compact de $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m$. Supposons que $\Phi \in \mathcal{D}_K(U \times V)$. On pose $\langle W, \Phi \rangle = \langle T, F \rangle$. Il existe alors

$M_1 > 0, M_2 > 0, m_1 \in \mathbb{N}$ et $m_2 \in \mathbb{N}$ tels que :

$$\begin{aligned}
|\langle W, \Phi \rangle| &= |\langle T, F \rangle| \\
&\leq M_1 \cdot \sup_{|\alpha| \leq m_1, x \in K_1} |F(x)| \\
&= M_1 \cdot \sup_{|\alpha| \leq m_1, x \in K_1} |\langle S(y), \Phi(\cdot, y) \rangle| \\
&\leq M_1 \cdot m_2 \sup_{|\alpha| \leq m_1, x \in K_1} \sup_{|\beta| \leq m_2, x \in K_2} |\Phi(x, y)| \\
&\leq M \cdot P_{K, m_1+m_2}(\Phi).
\end{aligned}$$

Donc : W définit une distribution, elle est unique par définition.

La deuxième formule devient d'après la densité de $\mathcal{D}(U) \times \mathcal{D}(V)$ dans $\mathcal{D}(U \times V)$. ■

Cela nous permis de donner la définition suivante :

Définition 3.7 (produit tensoriel des distributions) : Soit $T \in \mathcal{D}'(U), S \in \mathcal{D}'(V)$. Le produit tensoriel de T et S est la distribution notée $T \otimes S \in \mathcal{D}'(U \times V)$, définie par :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(U), \forall \psi \in \mathcal{D}(V) : \langle T \otimes S, \varphi \otimes \psi \rangle = \langle T, \varphi \rangle \cdot \langle S, \psi \rangle.$$

On a par la formule générale :

$$\forall \Phi \in \mathcal{D}(U \times V) : \langle T \otimes S, \Phi \rangle = \langle T, \langle S, \Phi(\cdot, y) \rangle \rangle = \langle S, \langle T, \Phi(x, \cdot) \rangle \rangle$$

Remarque 3.3 : Le produit tensoriel reste valable pour les distributions à support compact, en utilisant le crochet $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathcal{E}', \mathcal{E}}$

Exemple 3.4 : Soient $a \in \mathbb{R}^n$ et $b \in \mathbb{R}^m$. On a pour $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^{n+m})$:

$$\begin{aligned}
\langle \delta_a \otimes \delta_b, \Phi \rangle &= \langle \delta_a, \langle \delta_b, \Phi(\cdot, y) \rangle \rangle \\
&= \langle \delta_a, \Phi(\cdot, b) \rangle \\
&= \Phi(a, b) \\
&= \langle \delta_{(a,b)}, \Phi \rangle.
\end{aligned}$$

Donc : $\delta_a \otimes \delta_b = \delta_{(a,b)}$.

Exemple 3.5 : Soient $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$. Alors :

$$\begin{aligned}
\langle \delta \otimes H, \Phi \rangle &= \langle \delta, \langle H, \Phi(\cdot, y) \rangle \rangle \\
&= \langle \delta, \int_0^{+\infty} \Phi(\cdot, y) dy \rangle \\
&= \int_0^{+\infty} \Phi(0, y) dy.
\end{aligned}$$

Exemple 3.6 : Soient $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$. Alors :

$$\begin{aligned} \langle H \otimes H, \Phi \rangle &= \langle H, \langle H, \Phi(\cdot, y) \rangle \rangle \\ &= \langle H, \int_0^{+\infty} \Phi(\cdot, y) dy \rangle \\ &= \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} \Phi(x, y) dx dy \\ &= \langle \chi_{\mathbb{R}_+^2}, \Phi \rangle. \end{aligned}$$

Donc : $H \otimes H = \chi_{\mathbb{R}_+^2}$.

Proposition 3.10 : Soient $T \in \mathcal{E}'(U)$, $S \in \mathcal{E}'(V)$, $f \in \mathcal{E}(U)$ et $g \in \mathcal{E}(V)$. Alors :

1. $\text{supp}(T \otimes S) = \text{supp} T \times \text{supp} S$.
2. $D_x^\alpha D_y^\beta (T \otimes S) = D_x^\alpha T \otimes D_y^\beta S$.
3. $(f \otimes g)(T \otimes S) = (f.T) \otimes (g.S)$.
4. Le produit tensoriel est associatif.
5. Le produit tensoriel n'est pas commutatif en général.

3.5 Convolution de deux distributions

Maintenant, on va généraliser le produit de convolution des fonctions en utilisant une autre approche, basée sur la formule distributionnelle suivante :

Soit $f, g \in L^1(\mathbb{R}^n)$, $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$. On sait que $(f * g) \in L^1(\mathbb{R}^n)$ et on a :

$$\begin{aligned} \langle f * g, \varphi \rangle &= \int_{\mathbb{R}^n} (f * g)(y) dy \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} \int_{\mathbb{R}^n} f(z - y) g(y) \varphi(z) dz dy. \end{aligned}$$

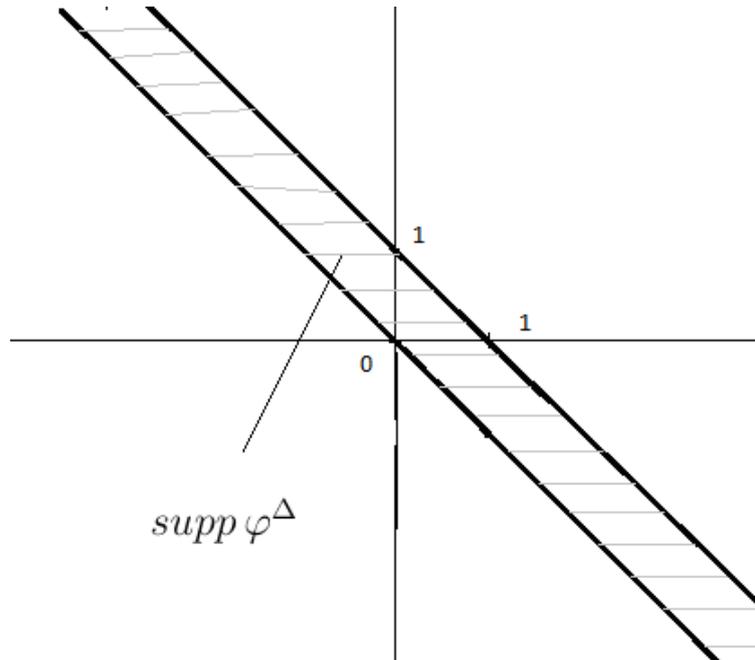
En utilisant le changement de variable $x = z - y$, on trouve :

$$\begin{aligned} \langle f * g, \varphi \rangle &= \int_{\mathbb{R}^n} \int_{\mathbb{R}^n} f(x) g(y) \varphi(x + y) dx dy \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx \int_{\mathbb{R}^n} g(y) \varphi(x + y) dy \end{aligned}$$

En notant $\varphi^\Delta(x, y) = \varphi(x + y)$, on trouve :

$$\begin{aligned} \langle f * g, \varphi \rangle &= \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx \int_{\mathbb{R}^n} g(y) \varphi^\Delta(x, y) dy \\ &= \langle f(x), \langle g(y), \varphi^\Delta(\cdot, y) \rangle \rangle \\ &= \langle f \otimes g, \varphi^\Delta \rangle. \end{aligned}$$

Pour généraliser cette notion au distribution, il faut donner un sens au crochet $\langle \cdot \otimes \cdot, \varphi^\Delta \rangle$, cela n'est pas immédiate car φ^Δ n'est pas forcément appartient à $\mathcal{D}(\mathbb{R}^{2n})$. Par exemple, on prend $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$ tel que $\text{supp} \varphi \in [0, 1]$, alors : $\text{supp} \varphi^\Delta = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x + y \leq 1\}$ n'est pas compact.



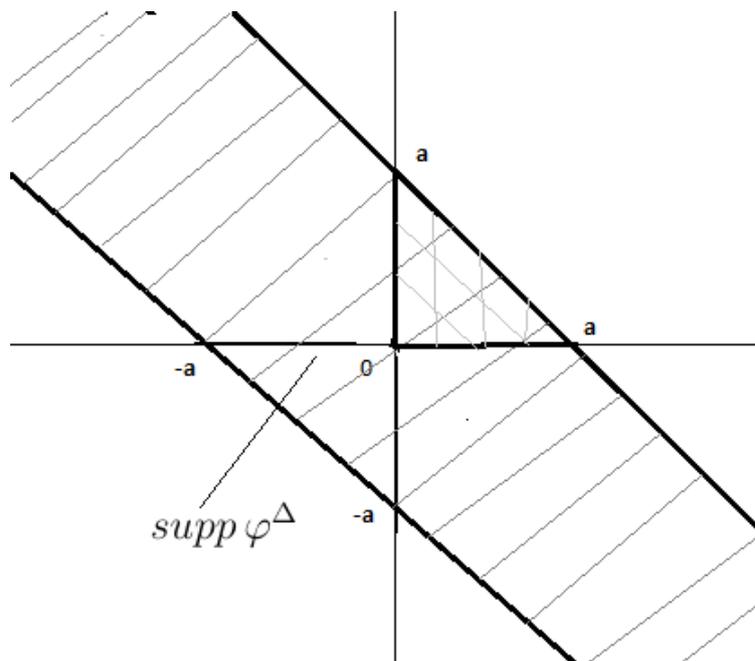
Le crochet $\langle S \otimes T, \varphi^\Delta \rangle$ a un sens si $\text{supp } S$ et $\text{supp } T$ sont convolutifs au sens de Définition 3.2, dans ce cas là, on donne la définition suivante :

Définition 3.8 (produit de convolution des distributions) : Soit S, T deux distributions dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$ telles que $\text{supp } S, \text{supp } T$ sont convolutives. On défini le produit de convolution $S * T$ comme suivant :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n) : \langle S * T, \varphi \rangle_{\mathcal{D}', \mathcal{D}} = \langle S \otimes T, \varphi^\Delta \rangle_{\xi', \xi}$$

ou $\varphi^\Delta(x, y) = \varphi(x + y)$

Exemple 3.7 : Soient $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. Il existe $a > 0$ tel que $\text{supp } \varphi \subset [-a, a]$, i.e $\text{supp } \varphi^\Delta = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : -a \leq x + y \leq a\}$. Alors :



$$\begin{aligned}
\langle H * H, \varphi \rangle &= \langle H \otimes H, \varphi^\Delta \rangle \\
&= \langle \chi_{\mathbb{R}_+^2}, \varphi^\Delta \rangle \\
&= \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} \varphi(x+y) dx dy \\
&= \int_0^{+\infty} dy \int_y^{+\infty} \varphi(z) dz \\
&= \int_0^a dy \int_y^a \varphi(z) dz.
\end{aligned}$$

Proposition 3.11 : Soit $a \in \mathbb{R}^n, \alpha \in \mathbb{N}^n, S, T \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$ tels que $\text{sipp } S, \text{supp } T$ sont convolutives. Alors :

1. $\delta_a * T = \tau_a T$. En particulier $\delta * T = \tau_0 T = T$.
2. $\tau_a(T * S) = \tau_a T * S = T * \tau_a S$.
3. $D^\alpha(T * S) = D^\alpha T * S = T * D^\alpha S$. En particulier : $D^\alpha \delta * T = D^\alpha T$.

Preuve: Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^n)$. On a :

1. pour $a \in \mathbb{R}^n$:

$$\begin{aligned}
\langle \delta_a * T, \varphi \rangle &= \langle \delta_a \otimes T, \varphi^\Delta \rangle \\
&= \langle T, \langle \delta_a, \varphi^\Delta \rangle \rangle \\
&= \langle T, \varphi(a+x) \rangle \\
&= \langle T, \tau_{-a} \varphi \rangle \\
&= \langle \tau_a T, \varphi \rangle.
\end{aligned}$$

Alors : $\delta_a * T = \tau_a T$, et en particulier $\delta * T = \tau_0 T = T$.

2. pour $a \in \mathbb{R}^n$:

$$\begin{aligned}
\langle \tau_a(T * S), \varphi \rangle &= \langle (T * S), \tau_{-a} \varphi \rangle \\
&= \langle T \otimes S, (\tau_{-a} \varphi)^\Delta \rangle \\
&= \langle T, \langle S, \varphi(a+x+y) \rangle \rangle \\
&= \langle T, \langle S, \tau_{-a} \varphi^\Delta \rangle \rangle \\
&= \langle T, \langle \tau_a S, \varphi \rangle \rangle \\
&= \langle T \otimes \tau_a S, \varphi^\Delta \rangle \\
&= \langle T * \tau_a S, \varphi \rangle.
\end{aligned}$$

D'autre part :

$$\begin{aligned}
\langle \tau_a(T * S), \varphi \rangle &= \langle (T * S), \tau_{-a} \varphi \rangle \\
&= \langle T \otimes S, (\tau_{-a} \varphi)^\Delta \rangle \\
&= \langle S, \langle T, \varphi(a+x+y) \rangle \rangle \\
&= \langle S, \langle T, \tau_{-a} \varphi^\Delta \rangle \rangle \\
&= \langle S, \langle \tau_a T, \varphi \rangle \rangle \\
&= \langle \tau_a T \otimes S, \varphi^\Delta \rangle \\
&= \langle \tau_a T * S, \varphi \rangle.
\end{aligned}$$

Alors : $\tau_a(T * S) = \tau_a T * S = T * \tau_a S$.

3. pour $\alpha \in \mathbb{N}^n$:

$$\begin{aligned}
 \langle D^\alpha(T * S), \varphi \rangle &= |-1|^\alpha \langle (T * S), D^\alpha \varphi \rangle \\
 &= |-1|^\alpha \langle T \otimes S, (D^\alpha \varphi)^\Delta \rangle \\
 &= \langle T, |-1|^\alpha \langle S, D^\alpha \varphi(x + y) \rangle \rangle \\
 &= \langle T, |-1|^\alpha \langle S, D^\alpha \varphi^\Delta \rangle \rangle \\
 &= \langle T, \langle D^\alpha S, \varphi \rangle \rangle \\
 &= \langle T \otimes D^\alpha S, \varphi^\Delta \rangle \\
 &= \langle T * D^\alpha S, \varphi \rangle.
 \end{aligned}$$

D'autre part :

$$\begin{aligned}
 \langle D^\alpha(T * S), \varphi \rangle &= |-1|^\alpha \langle (T * S), D^\alpha \varphi \rangle \\
 &= |-1|^\alpha \langle T \otimes S, (D^\alpha \varphi)^\Delta \rangle \\
 &= \langle S, |-1|^\alpha \langle T, D^\alpha \varphi(x + y) \rangle \rangle \\
 &= \langle S, |-1|^\alpha \langle T, D^\alpha \varphi^\Delta \rangle \rangle \\
 &= \langle S, \langle D^\alpha T, \varphi \rangle \rangle \\
 &= \langle D^\alpha T \otimes S, \varphi^\Delta \rangle \\
 &= \langle D^\alpha T * S, \varphi \rangle.
 \end{aligned}$$

Alors : $D^\alpha(S * T) = D^\alpha S * T = S * D^\alpha T$. En particulier : $D^\alpha \delta * T = D^\alpha(\delta * T) = D^\alpha T$.

■

3.6 Équations de convolution :

Définition 3.9 : On appelle équation de convolution toute équation de la forme $A * U = T$, où A et T sont des distributions connues, et U est l'inconnu.

Exemple 3.8 : Soit l'équation aux dérivées partielles :

$$\sum_{|\alpha| \leq m} a_\alpha D^\alpha U = f,$$

où a_α sont des constants réels et f est une fonction localement intégrable.

D'après Théorème 3.3, on peut écrire : $D^\alpha U = D^\alpha(\delta * U) = D^\alpha \delta * U$.

Alors : l'équation peut s'écrire sous la forme $A * U = f$, où $A = \sum_{|\alpha| \leq m} a_\alpha D^\alpha \delta$.

Définition 3.10 (solution élémentaire) : Soit $A \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$. On dit qu'une distribution U_A est une solution élémentaire de A , si on a $A * U_A = \delta$.

Remarque 3.4 :

1. La solution élémentaire n'est pas toujours existante.

2. Si U_0, U_1 deux solutions élémentaire de A , alors : $U_1 = U_0 + V$ où V est une solution générale de l'équation $A * V = 0$. En effet, si on pose : $V = U_1 - U_0$ on trouve :

$$A * V = A * (U_1 - U_0) = A * U_1 - A * U_0 = 0.$$

On admis le théorème suivant :

Théorème 3.7 (Malgrange – Ehrenpreis) : Toute équation aux dérivées partielles à coefficients constants admet une solution élémentaire.

Théorème 3.8 : Soit $A \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$. Supposons que A admet une solution élémentaire u_A . Alors :

1. Pour toute $T \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$, il existe $U \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^n)$, telle que $A * U = T$.
2. Soit $T \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$. S'il existe $U \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$ solution de l'équation $A * U = T$, il est unique et on a $u = U_A * f$.

Preuve : Supposons que $A \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$ admet une solution élémentaire u_A .

1. Soit $T \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$. On pose : $U = U_A * T$, alors :

$$A * U = A * (U_A * T) = (A * U_A) * T = \delta * T = T.$$

2. Supposons qu'il existe $U \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$ solution de l'équation $A * U = T$, alors :

$$U = \delta * U = (U_A * A) * U = U_A * (A * U) = U_A * T,$$

ce qui montre l'unicité.

■

Exemple 3.9 : La fonction w , définie par : $w(x) = \frac{|x|}{2}$, est une solution de l'équation $u'' = \delta$ dans \mathbb{R} . En effet, soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. Alors :

$$\begin{aligned} \langle w'', \varphi \rangle &= \langle w, \varphi'' \rangle \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{|x|}{2} \varphi''(x) dx \\ &= \int_{-\infty}^0 -\frac{x}{2} \varphi''(x) dx + \int_0^{+\infty} \frac{x}{2} \varphi''(x) dx \\ &= -\left[\frac{x}{2} \varphi'(x) \right]_{-\infty}^0 + \int_{-\infty}^0 \frac{\varphi'(x)}{2} dx + \left[\frac{x}{2} \varphi'(x) \right]_0^{+\infty} - \int_0^{+\infty} \frac{\varphi'(x)}{2} dx \\ &= \varphi(0) \\ &= \langle \delta, \varphi \rangle. \end{aligned}$$

Exemple 3.10 : La fonction w_2 , définie par : $w_2(x) = \frac{\ln |x|}{2\pi}$, est une solution élémentaire de l'opérateur de Laplace Δ dans \mathbb{R}^2 .

En effet, soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$. Alors :

$$\begin{aligned}\langle \Delta w_2, \varphi \rangle &= \langle w, \Delta \varphi \rangle \\ &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2\pi} \int_{|x| > \varepsilon} \ln |x| \cdot \Delta \varphi(x) dx.\end{aligned}$$

En appliquant la formule de Green, on trouve :

$$\int_{|x| > \varepsilon} \ln |x| \Delta \varphi(x) dx = \int_{|x| > \varepsilon} \Delta \ln |x| \cdot \varphi(x) dx + \int_{|x| = \varepsilon} \ln |x| \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial \nu} d\sigma(x) - \int_{|x| = \varepsilon} \frac{\partial \ln |x|}{\partial \nu} \varphi d\sigma(x).$$

où ν est le vecteur normal extérieur de l'ensemble $\{|x| > \varepsilon\}$, i.e le vecteur normal intérieur de $B(0, \varepsilon)$, donc : $\nu(x_1, x_2) = -(x_1, x_2)$.

*) $\Delta \ln |x| = 0$ sur $\{|x| > \varepsilon\}$, donc : $\int_{|x| > \varepsilon} \Delta \ln |x| \cdot \varphi(x) dx = 0$.

***) $\frac{\partial \ln |x|}{\partial \nu} = -\frac{x_1}{x_1^2 + x_2^2} \cdot x_1 - \frac{x_2}{x_1^2 + x_2^2} \cdot x_2 = -1$. Donc :

$$- \int_{|x| = \varepsilon} \frac{\partial \ln |x|}{\partial \nu} \varphi d\sigma(x) = \int_{|x| = \varepsilon} \varphi d\sigma(x) = \int_0^{2\pi} \varphi(\varepsilon \cos \theta, \varepsilon \sin \theta) d\theta.$$

D'après la formule de la moyenne, il existe x_ε tel que $|x_\varepsilon| = \varepsilon$ tel que :

$$\int_0^{2\pi} \varphi(\varepsilon \cos \theta, \varepsilon \sin \theta) d\theta = 2\pi \varphi(x_\varepsilon).$$

$$\text{Donc : } \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left[- \int_{|x| = \varepsilon} \frac{\partial \ln |x|}{\partial \nu} \varphi d\sigma(x) \right] = 2\pi \varphi(0).$$

****) $\int_{|x| = \varepsilon} \ln |x| \frac{\partial \varphi}{\partial \nu} d\sigma(x) = -\ln \varepsilon \int_{|x| = \varepsilon} \left[x_1 \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} \right] d\sigma(x)$. Alors :

$$\left| \int_{|x| = \varepsilon} \ln |x| \frac{\partial \varphi}{\partial \nu} d\sigma(x) \right| \leq \varepsilon \ln \varepsilon \int_{|x| = \varepsilon} \left[\left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_1} \right| + \left| \frac{\partial \varphi}{\partial x_2} \right| \right] d\sigma(x) \leq M(\varphi) \cdot \varepsilon \ln \varepsilon.$$

$$\text{Donc : } \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| = \varepsilon} \ln |x| \frac{\partial \varphi}{\partial \nu} d\sigma(x) = 0.$$

Finalement, on trouve :

$$\begin{aligned}\langle \Delta w_2, \varphi \rangle &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2\pi} \int_{|x| > \varepsilon} \ln |x| \cdot \Delta \varphi(x) dx \\ &= \varphi(0) \\ &= \langle \delta, \varphi \rangle.\end{aligned}$$

Exemple 3.11 : En utilisant la méthode ci-dessus pour montrer que La fonction w_n , définie

par : $w_n(x) = -\frac{\Gamma(\frac{n}{2})}{2\pi^{\frac{n}{2}}(n-2)} \frac{1}{|x|^{n-2}}$, est une solution élémentaire de l'opérateur de Laplace Δ

dans \mathbb{R}^n ($n \geq 3$), où $\Gamma\left(\frac{n}{2}\right) = \int_0^{+\infty} t^{\frac{n-2}{2}} e^{-t} dt$.

Les résultats suivants sera donnés sans démonstration :

Théorème 3.9 : Soit w la solution élémentaire de l'opérateur Δ . Pour $f \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$ on pose $u = w * f$. Alors :

1. Pour toute $n \geq 2$, u est une solution de l'équation $\Delta u = f$, et on a : $u \in \mathcal{E}'(C_{\mathbb{R}^n}^{\text{supp } f})$.

2. Pour toute $n \geq 3$ on a : $\lim_{\|x\| \rightarrow +\infty} u(x) = 0$.

Corollaire 3.1 : Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un ouvert, et soit $u \in \mathcal{D}'(\Omega)$ telle que $\Delta u = 0$. Alors : $u \in \mathcal{C}^\infty(\Omega)$. Autrement dit :

Les distributions harmoniques sont les fonctions harmoniques.

Théorème 3.10 : Soit P un opérateur différentiel à coefficients constants dans \mathbb{R}^n . Supposons que P admet une solution élémentaire $w \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n)$. Alors : pour toute $f \in \mathcal{E}'(\mathbb{R}^n)$ la distribution $w * f$ est une solution de l'équation $Pu = f$, et on a : $u \in \mathcal{E}'(C_{\mathbb{R}^n}^{\text{supp } f})$.

Théorème 3.11 : Soit l'opérateur différentiel à coefficients constants P_m qui définit dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R}^+)$ par : $P_m U = U^{(m)} + c_{m-1}U^{(m-1)} + c_{m-2}U^{(m-2)} + \dots + c_1U' + c_0U$.

L'opérateur P_m admet une solution élémentaire unique $w \in \mathcal{D}'(\mathbb{R}^+)$, et on a $w = H.w_0$, où H est la fonction de Heaviside, et w_0 la solution unique du problème de Cauchy :

$$\begin{cases} Pw_0 = 0, \\ w_0^{(k)}(0) = 0, k = 0, \dots, m-2, \\ w_0^{(m-1)}(0) = 1. \end{cases}$$

Exercices

Exercice 3.1 : Trouver $f * g$ pour les fonctions suivantes :

1. $f(x) = e^{ax}, g(x) = H(x), a \in \mathbb{R}$.
2. $f(x) = \sin x, g(x) = e^{-|x|}$.
3. $f(x) = \chi_{[0,1]}(x), g(x) = x^2$.
4. $f(x) = g(x) = e^{-x^2}$.

Exercice 3.2 : Soit la fonction θ définie sur \mathbb{R} par :

$$\forall x \in \mathbb{R} : \theta(x) = \begin{cases} 0 & : |x| > 1 \\ 1 & : |x| \leq 1. \end{cases}$$

1. Montrer que $\theta \in L^1(\mathbb{R})$.
2. Calculer $\theta * \theta$.
3. Calculer $\theta * H$, où H est la fonction de Heaviside.

Exercice 3.3 : Soit $F, G \subseteq \mathbb{R}^n$ deux fermées coniques, ie

$$\forall \lambda > 0, \forall x \in F, \forall y \in G : \lambda x \in F, \lambda y \in G.$$

On suppose que (F, G) sont convolutives. Montrer que $F \cap (-G) = \{0\}$.

Exercice 3.4 : Soit H la fonction de Heaviside. Déterminer les distributions :

$$\nabla(H \otimes H), \quad \Delta(H \otimes H), \quad (xH \otimes y^2H).$$

Exercice 3.5 : Soit H la fonction de Heaviside. Déterminer les distributions :

$$(H * H)'', \quad (xH * x^2H), \quad (\delta'' * H) \quad (\delta' * vp_{\frac{1}{x}})$$

Exercice 3.6 : Résoudre, dans $\mathcal{D}'(\mathbb{R})$ l'équation différentielle suivante :

$$U'' = H$$

Exercice 3.7 : On considère l'opérateur de la chaleur dans $\mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}$:

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

Vérifier que la distribution associé au fonction :

$$E(t, x) = \frac{1}{2\sqrt{\pi t}} \exp\left(-\frac{x^2}{4t}\right)$$

est une solution élémentaire de l'opérateur D .

Exercice 3.8 : On considère l'opérateur des ondes dans \mathbb{R}^2 :

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

Vérifier que la distribution associé au fonction :

$$E(t, x) = \begin{cases} \frac{1}{2} & : t - |x| > 0 \\ 0 & : t - |x| \leq 0, \end{cases}$$

est une solution élémentaire de l'opérateur D .

Solutions d'exercices

Solution 3.1 : Soit $x \in \mathbb{R}$. On va calculer $(f * g)(x)$ dans les cas suivantes :

1. $f(x) = e^{ax}$, $g(x) = H(x)$, $a \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned} (f * g)(x) &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-y) \cdot g(y) dy \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} e^{a(x-y)} H(y) dy \\ &= \int_0^{+\infty} e^{a(x-y)} dy \end{aligned}$$

Donc :

$$(f * g)(x) = \begin{cases} \frac{e^{ax}}{a} & : a > 0, \\ +\infty & : a < 0. \end{cases}$$

2. $f(x) = \sin x, g(x) = e^{-|x|}$.

$$\begin{aligned} (f * g)(x) &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-y).g(y)dy \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \sin(x-y)e^{-|y|}dy \\ &= \int_{-\infty}^0 \sin(x-y)e^y dy + \int_0^{+\infty} \sin(x-y)e^{-y} dy \\ &= [\sin(x-y)e^y]_{-\infty}^0 + \int_{-\infty}^0 \cos(x-y)e^y dy \\ &\quad - [\sin(x-y)e^y]_0^{+\infty} - \int_0^{+\infty} \cos(x-y)e^{-y} dy \\ &= \int_{-\infty}^0 \cos(x-y)e^y dy - \int_0^{+\infty} \cos(x-y)e^{-y} dy \\ &= [\cos(x-y)e^y]_{-\infty}^0 - \int_{-\infty}^0 \sin(x-y)e^y dy \\ &\quad + [\cos(x-y)e^y]_0^{+\infty} - \int_0^{+\infty} \sin(x-y)e^{-y} dy \\ &= 2 \cos x - \int_{-\infty}^{+\infty} \sin(x-y)e^{-|y|} dy \\ &= 2 \cos x - (f * g)(x). \end{aligned}$$

Donc : $(f * g)(x) = \cos x$.

3. $f(x) = \chi_{[0,1]}(x), g(x) = x^2$.

$$\begin{aligned} (f * g)(x) &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(y).g(x-y)dy \\ &= \int_0^1 (x-y)^2 dy \\ &= \left[-\frac{(x-y)^3}{3} \right]_0^1 \\ &= \frac{x^3 - (x-1)^3}{3}. \end{aligned}$$

$$4. f(x) = g(x) = e^{-x^2}.$$

$$\begin{aligned} (f * g)(x) &= \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-y) \cdot g(y) dy \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-(x-y)^2} e^{-y^2} dy \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-((x-y)^2 + y^2)} dy \\ &= e^{-\frac{x^2}{2}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-2(y-\frac{x}{2})^2} dy \\ &= \sqrt{\frac{\pi}{2}} e^{-\frac{x^2}{2}}. \end{aligned}$$

$$\text{Solution 3.2 : } \forall x \in \mathbb{R} : \theta(x) = \begin{cases} 0 & : |x| > 1 \\ 1 & : |x| \leq 1. \end{cases}$$

$$1. \text{ On a : } \int_{-\infty}^{+\infty} |\theta(x)| dx = \int_{-1}^1 dx = 2 < +\infty.$$

Donc : $\theta \in L^1(\mathbb{R})$.

2. Soit $x \in \mathbb{R}$.

$$(\theta * \theta)(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \theta(x-y)\theta(y) dy = \int_{-1}^1 \theta(x-y) dy.$$

Faisant le changement de variable $t = x - y$, on trouve : $(\theta * \theta)(x) = \int_{x-1}^{x+1} \theta(t) dt$.

*) Si $x+1 \leq -1$ ou $x-1 \geq 1$ on a : $(\theta * \theta)(x) = 0$.

*) Si $x-1 < -1 \leq x+1 \leq 1$ on a : $(\theta * \theta)(x) = \int_{-1}^{x+1} dt = x+2$.

*) Si $-1 \leq x-1 \leq 1 < x+1$ on a : $(\theta * \theta)(x) = \int_{x-1}^1 dt = 2-x$.

*) Si $-1 \leq x-1 \leq x+1 \leq 1$ on a : $(\theta * \theta)(x) = \int_{x-1}^{x+1} dt = 2$.

3. Soit $x \in \mathbb{R}$.

$$(\theta * H)(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \theta(x-y)H(y) dy = \int_0^{+\infty} \theta(x-y) dy.$$

Faisant le changement de variable $t = x - y$, on trouve : $(\theta * H)(x) = \int_{-\infty}^x \theta(t) dt$.

*) Si $x \leq -1$ on a : $(\theta * H)(x) = 0$.

*) Si $-1 < x < 1$ on a : $(\theta * H)(x) = \int_{-1}^x dt = x+1$.

*) Si $x \geq 1$ on a : $(\theta * H)(x) = \int_{-1}^1 dt = 2$.

Solution 3.3 : $F, G \subseteq \mathbb{R}^n$ deux fermées coniques, ie $\forall \lambda \geq 0, \forall x \in F, \forall y \in G : \lambda x \in F, \lambda y \in G$. Supposons que (F, G) sont convolutive et Montrons que $F \cap (-G) = \{0\}$.

De la définition, on a : $\{0\} \subset F \cap (-G)$.

Soit maintenant $x \in F \cap (-G)$. Donc : $x \in F$ et $-x \in G$.

Soit $R > 0$. On a alors : $|0| = |x + (-x)| < R$.

Il existe alors $r > 0$ rel que : $|x| < r$ et $|-x| < r$, i.e $|x| < r$.

Comme R est quelconque, r est quelconque aussi, alors : $x = 0$.

Donc : $F \cap (-G) = \{0\}$.

Solution 3.4 : H la fonction de Heaviside.

$$\begin{aligned}\nabla(H \otimes H) &= \left(\frac{\partial}{\partial x}(H \otimes H), \frac{\partial}{\partial y}(H \otimes H) \right) \\ &= \left(\frac{\partial H(x)}{\partial x} \otimes H(y), H(y) \otimes \frac{\partial H}{\partial y} \right) \\ &= (\delta_x \otimes H(y), H(x) \otimes \delta_y)\end{aligned}$$

Pour $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$, on trouve :

$$\langle \nabla(H \otimes H), \Phi \rangle = \left(\int_0^{+\infty} \Phi(0, y) dy, \int_0^{+\infty} \Phi(x, 0) dx \right).$$

$$\begin{aligned}\Delta(H \otimes H) &= \frac{\partial^2}{\partial x^2}(H \otimes H) + \frac{\partial^2}{\partial y^2}(H \otimes H) \\ &= \frac{\partial^2 H(x)}{\partial x^2} \otimes H(y) + H(x) \otimes \frac{\partial^2 H(y)}{\partial y^2} \\ &= \frac{\partial \delta(x)}{\partial x} \otimes H(y) + H(x) \otimes \frac{\partial \delta(y)}{\partial y}\end{aligned}$$

Pour $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$, on trouve :

$$\langle \Delta(H \otimes H), \Phi \rangle = \int_0^{+\infty} \frac{\partial}{\partial x} \Phi(0, y) dy + \int_0^{+\infty} \frac{\partial}{\partial y} \Phi(x, 0) dx.$$

Soit $\Phi \in \mathcal{D}(\mathbb{R}^2)$. On a :

$$\begin{aligned}\langle xH \otimes y^2H, \Phi \rangle &= \langle xH, \langle y^2H, \Phi(\cdot, y) \rangle \rangle \\ &= \langle xH, \int_0^{+\infty} y^2 \Phi(\cdot, y) dy \rangle \\ &= \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} xy^2 \Phi(x, y) dx dy.\end{aligned}$$

Donc : $xH \otimes y^2H = xy^2 \chi_{\mathbb{R}_+^2}$.

Solution 3.5 : H la fonction de Heaviside.

*) $(H * H)'' = ((H * H)')' = (H' * H)' = (\delta * H)' = H' = \delta$.

***) Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. On a :

$$\begin{aligned}\langle xH * y^2H, \varphi \rangle &= \langle xH \otimes y^2H, \varphi^\Delta \rangle \\ &= \langle xy^2 \chi_{\mathbb{R}_+^2}, \varphi^\Delta \rangle \\ &= \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} xy^2 \varphi(x + y) dx dy.\end{aligned}$$

****) $\delta'' * H = (\delta * H)'' = H'' = \delta'$.

*****) $\delta' * vp_{\frac{1}{x}} = (\delta * vp_{\frac{1}{x}})' = (vp_{\frac{1}{x}})'$.

Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. On a :

$$\begin{aligned} \langle (vp_{\frac{1}{x}})', \varphi \rangle &= -\langle vp_{\frac{1}{x}}, \varphi' \rangle \\ &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| > \varepsilon} -\frac{\varphi'(x)}{x} dx \end{aligned}$$

On a :

$$\begin{aligned} \int_{|x| > \varepsilon} -\frac{\varphi'(x)}{x} dx &= \left[-\frac{\varphi(x)}{x} \right]_{-\infty}^{-\varepsilon} + \left[-\frac{\varphi(x)}{x} \right]_{\varepsilon}^{+\infty} - \int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x^2} dx \\ &= \frac{\varphi(-\varepsilon)}{\varepsilon} + \frac{\varphi(\varepsilon)}{\varepsilon} - \int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x^2} dx \\ &= -\frac{\varphi(-\varepsilon) - \varphi(0)}{-\varepsilon} + \frac{\varphi(\varepsilon) - \varphi(0)}{\varepsilon} - \left[\int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x^2} dx - 2\frac{\varphi(0)}{\varepsilon} \right] \end{aligned}$$

Donc :

$$\begin{aligned} \langle (vp_{\frac{1}{x}})', \varphi \rangle &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|x| > \varepsilon} -\frac{\varphi'(x)}{x} dx \\ &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(-\frac{\varphi(-\varepsilon) - \varphi(0)}{-\varepsilon} + \frac{\varphi(\varepsilon) - \varphi(0)}{\varepsilon} - \left[\int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x^2} dx - 2\frac{\varphi(0)}{\varepsilon} \right] \right) \\ &= -\varphi'(0) + \varphi'(0) - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left[\int_{|x| > \varepsilon} \frac{\varphi(x)}{x^2} dx - 2\frac{\varphi(0)}{\varepsilon} \right] \\ &= -\langle (pf_{\frac{1}{x^2}}), \varphi \rangle. \end{aligned}$$

Donc : $\delta' * vp_{\frac{1}{x}} = -pf_{\frac{1}{x^2}}$.

Solution 3.6 : D'après l'exemple 3.9, la fonction w définie par $w_0(x) = \frac{|x|}{2}$ est une solution élémentaire de l'équation $U'' = \delta$. La solution générale de l'équation $U'' = \delta$ est $W(x) = \frac{|x|}{2} + ax + b$, $a, b \in \mathbb{R}$ car la fonction $x \mapsto ax + b$ est la solution générale de l'équation $U'' = 0$ (voir Remarque 3.4 et Corollaire 3.1).

Donc : la solution générale de l'équation différentielle $U'' = H$ est $W * H$.

Soit $\varphi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$. On a :

$$\begin{aligned} \langle W * H, \varphi \rangle &= \langle W(x) \otimes H(y), \varphi^\Delta \rangle \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} \int_0^{+\infty} \left(\frac{|x|}{2} + ax + b \right) \varphi(x+y) dx dy \\ &= \int_{-\infty}^0 \int_0^{+\infty} \frac{(2a-1)x + 2b}{2} \varphi(x+y) dx dy + \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} \frac{(2a+1)x + 2b}{2} \varphi(x+y) dx dy. \end{aligned}$$

Solution 3.7 : $D = \frac{\partial}{\partial t} - \frac{\partial^2}{\partial x^2}$ $E(t, x) = \frac{1}{2\sqrt{\pi t}} \exp\left(-\frac{x^2}{4t}\right)$, $t > 0, x \in \mathbb{R}$.

On a :

$$\begin{aligned}\langle DE, \varphi \rangle &= - \left\langle E, \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} \right\rangle \\ &= - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\varepsilon}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} E(t, x) \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} \right) dx dt. \\ &= - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\varepsilon}^{+\infty} E(t, x) \frac{\partial \varphi}{\partial t} dt dx + \int_{\varepsilon}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} E(t, x) \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} dx dt \right).\end{aligned}$$

En remarquant que $\frac{\partial E}{\partial t} = \frac{\partial^2 E}{\partial x^2}$, donc :

$$\begin{aligned}\int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\varepsilon}^{+\infty} E(t, x) \frac{\partial \varphi}{\partial t} dt dx &= \int_{-\infty}^{+\infty} [E(t, x) \varphi(t, x)]_{\varepsilon}^{+\infty} dx - \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\varepsilon}^{+\infty} \frac{\partial E}{\partial t} \varphi(t, x) dt dx \\ &= - \int_{-\infty}^{+\infty} E(\varepsilon, x) \varphi(\varepsilon, x) dx - \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\varepsilon}^{+\infty} \frac{\partial E}{\partial t} \varphi(t, x) dt dx \\ &= - \int_{-\infty}^{+\infty} E(\varepsilon, x) \varphi(\varepsilon, x) dx - \int_{\varepsilon}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial^2 E}{\partial x^2} \varphi(t, x) dx dt\end{aligned}$$

$$\text{Donc : } \int_{-\infty}^{+\infty} \int_{\varepsilon}^{+\infty} E(t, x) \frac{\partial \varphi}{\partial t} dt dx + \int_{\varepsilon}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial^2 E}{\partial x^2} \varphi(t, x) dx dt = - \int_{-\infty}^{+\infty} E(\varepsilon, x) \varphi(\varepsilon, x) dx.$$

On obtient alors :

$$\langle DE, \varphi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{+\infty} E(\varepsilon, x) \varphi(\varepsilon, x) dx = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2\sqrt{\pi\varepsilon}} \exp\left(-\frac{x^2}{4\varepsilon}\right) \varphi(\varepsilon, x) dx$$

En utilisant le changement de variable $x = 2y\sqrt{\varepsilon}$ on trouve :

$$\langle DE, \varphi \rangle = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} \varphi(\varepsilon, 2y\sqrt{\varepsilon}) dy.$$

Sachant que $\frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} dy = 1$, on peut écrire :

$$\frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} \varphi(\varepsilon, 2y\sqrt{\varepsilon}) dy - \varphi(0, 0) = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} [\varphi(\varepsilon, 2y\sqrt{\varepsilon}) - \varphi(0, 0)] dy$$

Le théorème de convergence dominée de Lebesgue (Théorème 1.13 et Remarque 1.4) montre que :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} [\varphi(\varepsilon, 2y\sqrt{\varepsilon}) - \varphi(0, 0)] dy = 0$$

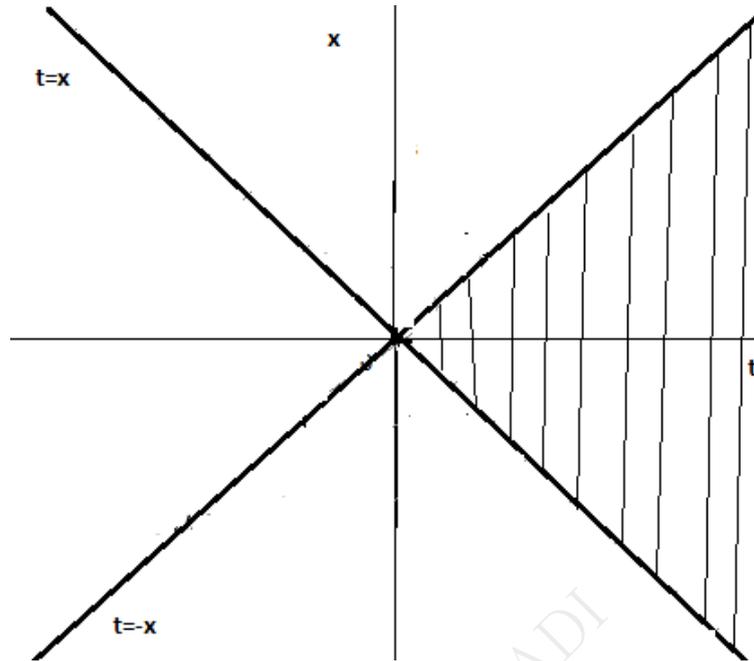
Donc :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-y^2} \varphi(\varepsilon, 2y\sqrt{\varepsilon}) dy = \varphi(0, 0) = \langle \delta, \varphi \rangle.$$

Alors : $DE = \delta$.

Donc : la distribution associée à la fonction E est une solution élémentaire de l'opérateur D .

$$\text{Solution 3.8 : } D = \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \frac{\partial^2}{\partial x^2}. \quad E(t, x) = \begin{cases} \frac{1}{2} & : t - |x| > 0 \\ 0 & : t - |x| \leq 0, \end{cases}$$



On a :

$$\begin{aligned} \langle DE, \varphi \rangle &= \left\langle E, \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} \right\rangle \\ &= \left\langle E, \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} \right\rangle - \left\langle E, \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} \right\rangle \\ &= \frac{1}{2} \left(\int_{-\infty}^0 \int_{-x}^{+\infty} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} dt dx + \int_0^{+\infty} \int_x^{+\infty} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} dt dx - \int_0^{+\infty} \int_{-t}^t \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} dx dt \right) \\ &= -\frac{1}{2} \left(\int_{-\infty}^0 \frac{\partial \varphi}{\partial t}(-x, x) dx + \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial t}(x, x) dx + \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial x}(t, t) dt - \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial x}(t, -t) dt \right) \\ &= -\frac{1}{2} \left(\int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, -s) ds + \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, s) ds + \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, s) ds - \int_0^{+\infty} \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, -s) ds \right) \\ &= -\frac{1}{2} \int_0^{+\infty} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, s) + \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, s) \right) ds - \frac{1}{2} \int_0^{+\infty} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, -s) - \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, -s) \right) ds. \end{aligned}$$

Posons : $\varphi_1(s) = \varphi(s, s)$ et $\varphi_2(s) = \varphi(s, -s)$, on trouve :

$$\varphi_1'(s) = \frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, s) + \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, s) \text{ et } \varphi_2'(s) = \frac{\partial \varphi}{\partial t}(s, -s) - \frac{\partial \varphi}{\partial x}(s, -s). \text{ Donc :}$$

$$\begin{aligned} \langle DE, \varphi \rangle &= -\frac{1}{2} \int_0^{+\infty} \varphi_1'(s) ds - \frac{1}{2} \int_0^{+\infty} \varphi_2'(s) ds \\ &= \frac{1}{2} \varphi_1(0) + \frac{1}{2} \varphi_2(0) \\ &= \varphi(0, 0) \\ &= \langle \delta, \varphi \rangle \end{aligned}$$

Donc : la distribution associée à la fonction E est une solution élémentaire de l'opérateur D .