

b) Définition de l'équation de Hamilton - Jacobi

Thm 4.5.2 : Soit u_0 lipschitz. Alors $v(t, x)$ est une solution de viscosité de $\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + H(\frac{\partial u}{\partial x}) = 0 & \text{ds } \mathbb{R} \\ u(0, x) = u_0(x) \end{cases}$.

Lemme 4.5.3 (Lemme 1 p. 124 Evans)

$\forall x \in \mathbb{R}^n \ \forall 0 \leq s < t, \quad v(t, x) = \min \left\{ v(s, y) + (t-s) L\left(\frac{x-y}{t-s}\right) \right\}$

Il s'agit du principe de programmation dynamique.

Lemme 4.5.4 (Lemme 2 p. 126 Evans)

v est lipschitz et $v(0, x) = u_0(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$.

Preuves ds le Evans : Essayez de les rédiger et

de les comprendre

Preuve du Théorème : La continuité de v résulte du Lemme 4.5.4.

Montrons que v est une sous-solution. Soit $\varphi \in C^1(\mathbb{R}^n)$ qui touche u par dessous en (t_0, x_0) . D'après le Lemme 4.5.3,

$$u(t_0, x_0) = \min_{x \in \mathbb{R}^n} \left\{ u(t, x) + (t_0 - t) L\left(\frac{x_0 - x}{t_0 - t}\right) \right\} \quad \forall 0 \leq t < t_0.$$

$$\text{Donc } u(t, x) - u(t_0, x_0) \leq \varphi(t, x) - \varphi(t_0, x_0) \quad \begin{array}{l} \text{pour } h = t - t_0 \\ \text{et } x = x_0 + h v \\ \text{si } v \in \mathbb{R}^n \text{ q.c.} \end{array}$$

$$(t_0 - t) L\left(\frac{x_0 - x}{t_0 - t}\right) \leq \varphi(t_0 + h, x_0 + h v) - \varphi(t_0, x_0)$$

$$h L(v) \leq \varphi(t_0 + h, x_0 + h v) - \varphi(t_0, x_0 + h v) + \varphi(t_0, x_0 + h v) - \varphi(t_0, x_0)$$

en faisant $h \rightarrow 0^-$:

$$\text{or } H(q) = \sup_{q \in \mathbb{R}^n} \{p \cdot q - L(q)\}$$

Ex le montrer
correctement

$$\frac{\partial \varphi}{\partial t}(t_0, x_0) + \nabla \varphi(t_0, x_0) \cdot v - L(v) \leq 0$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial t}(t_0, x_0) + H(\nabla \varphi(t_0, x_0)) \leq 0$$

$$\varphi(t_0+h, x_0+hw) - \varphi(t_0, x_0+hw) = \frac{\partial}{\partial t} \varphi(t_0, x_0+hw)h + h \varepsilon(h, x_0+hw)$$

Exercice H_γ est une source p. 604 Evans Δ différent de ces sources