

DÉRIVATION DES DISTRIBUTIONS et Opérations élémentaires

December 10, 2023

Agenda

1 Dérivation des distributions

2 Opérations élémentaires

definition

Soit f une fonction de classe C^1 , On appelle dérivée T' d'une distribution T :

$$\forall \varphi \in \mathcal{D}, \langle T', \varphi \rangle = -\langle T, \varphi' \rangle$$

Proposition :

Toute distribution admet des dérivées de tout ordre qui sont aussi des distributions.

Définition :

On dit qu'une distribution S est une primitive d'une distribution T si et seulement si $T' = S$.

Exemples : Dérivée de la fonction d'Heaviside

La fonction d'Heaviside (dite échelon unité) est définie par :

$$H(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ 1 & \text{si } x > 0 \end{cases}$$

Au sens des fonctions, la dérivée de $H(x)$ n'existe pas au point $x = 0$.
Mais au sens des distributions, on a pour $\varphi \in \mathcal{D}$

$$\begin{aligned} \langle H', \varphi \rangle &= -\langle H, \varphi' \rangle \\ &= -\int_{-\infty}^{+\infty} H(x) \varphi'(x) dx \\ &= -\int_{-\infty}^0 H(x) \varphi'(x) dx - \int_0^{+\infty} H(x) \varphi'(x) dx \\ &= -\int_0^{+\infty} \varphi'(x) dx = \varphi(0) = \langle \delta, \varphi \rangle \end{aligned}$$

d'où $H' = \delta$

Extension au cas de plusieurs variables

Dans le cas de plusieurs variables, on définit la dérivée $\frac{\partial T}{\partial x_i}$ d'une distribution T , par :

$$\left\langle \frac{\partial T}{\partial x_i}, \varphi \right\rangle = - \left\langle T, \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \right\rangle, \quad i = 1, 2, \dots, m.$$

Plus généralement, on a :

$$\langle D^k, \varphi \rangle = (-1)^{|k|} \langle T, D^k \varphi \rangle$$

où $k = (k_1, k_2, \dots, k_m) \in \mathbb{N}^m$ avec $|k| = k_1 + k_2 + \dots + k_m$ et

$$D^k = \frac{\partial_1^{k_1}}{\partial x_1^{k_1}} \cdot \frac{\partial_2^{k_2}}{\partial x_2^{k_2}} \cdots \frac{\partial_m^{k_m}}{\partial x_m^{k_m}} = \frac{\partial^{k_1+k_2+\dots+k_m}}{\partial x_1^{k_1} \partial x_2^{k_2} \cdots \partial x_m^{k_m}}$$

Exemples : Soient $H(x)$ la fonction d'Heaviside, α une constante réelle. Prouver, au sens des distributions, la relation suivante :

$$\left(\frac{d}{dx} - \alpha\right) H(x)e^{\alpha x} = \delta$$

Solution : L'énoncé initial est :

$$\left(\frac{d}{dx} - \alpha\right) H(x)e^{\alpha x} = \delta(x)$$

Nous allons utiliser l'intégration par parties pour prouver cette égalité.

$$\int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{d}{dx} - \alpha\right) H(x)e^{\alpha x} \phi(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) \phi(x) dx = \phi(0)$$

Commençons par calculer le côté gauche :

$$\begin{aligned} & \int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{d}{dx} - \alpha \right) H(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d}{dx} (H(x) e^{\alpha x}) \phi(x) dx - \alpha \int_{-\infty}^{\infty} H(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx \end{aligned}$$

En utilisant $H'(x) = \delta(x)$:

$$\begin{aligned} & \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d}{dx} (H(x) e^{\alpha x}) \phi(x) dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx + \alpha \int_{-\infty}^{\infty} H(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx \end{aligned}$$

'''

En simplifiant :

$$\begin{aligned}\alpha \int_{-\infty}^{\infty} H(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx &= \phi(0) \\ \int_{-\infty}^{\infty} H(x) e^{\alpha x} \phi(x) dx &= \frac{1}{\alpha} \phi(0) \\ \int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) \phi(x) dx &= \phi(0)\end{aligned}$$

Par conséquent, nous avons montré que $(\frac{d}{dx} - \alpha) H(x) e^{\alpha x} = \delta(x)$ en termes de distributions en utilisant l'intégration par parties.

ou d'une autre façon :

$$(\frac{d}{dx} - \alpha) H(x) e^{\alpha x} = \frac{d}{dx} (H(x) e^{\alpha x}) - \alpha H(x) e^{\alpha x}$$

En utilisant cette expression, reprenons l'équation initiale :

$$\frac{d}{dx} (H(x) e^{\alpha x}) = \delta(x) e^{\alpha x} + H(x) \alpha e^{\alpha x}$$

Ainsi, après réarrangement, on obtient effectivement :

$$\begin{aligned}\left(\frac{d}{dx} - \alpha\right) H(x)e^{\alpha x} &= \delta(x)e^{\alpha x} + \alpha H(x)e^{\alpha x} - \alpha H(x)e^{\alpha x} \\ \left(\frac{d}{dx} - \alpha\right) H(x)e^{\alpha x} &= \delta(x)e^{\alpha x}\end{aligned}$$

La présence de $e^{\alpha x}$ ne change pas la nature de la distribution de Dirac, donc on peut simplifier $\delta(x)e^{\alpha x}$ en $\delta(x)$.

donc, la relation au sens des distributions est bien établie.

definition

Le produit d'une distribution quelconque T par une fonction g de classe C^∞ est défini par :

$$\langle T \cdot g, \varphi \rangle = \langle T, g \cdot \varphi \rangle$$

où $\langle T, \varphi \rangle$ est l'action de la distribution T sur la fonction test φ , et $g \cdot \varphi$ est le produit de la fonction g par la fonction test φ .

Exemple : Considérons la distribution de Dirac $\delta(x)$ et une fonction $g(x)$ quelconque, par exemple $g(x) = x^2$, qui est de classe C^∞ sur son domaine. La définition du produit de $\delta(x)$ par $g(x)$ est donnée par :

$$\langle \delta(x) \cdot g(x), \varphi(x) \rangle = \langle \delta(x), g(x) \cdot \varphi(x) \rangle$$

Pour une fonction test $\varphi(x)$, cette équation se traduit par :

$$\langle \delta(x) \cdot x^2, \varphi(x) \rangle = \langle \delta(x), x^2 \cdot \varphi(x) \rangle$$

En utilisant les propriétés de la distribution de Dirac, on sait que $\langle \delta(x), x^2 \cdot \varphi(x) \rangle = (g \cdot \varphi)(0) = 0$ pour toute fonction test $\varphi(x)$, car $x^2 \cdot \varphi(x)$ s'annule en $x = 0$.

Ainsi, le produit de la distribution de Dirac $\delta(x)$ par la fonction $g(x) = x^2$ est égal à la distribution nulle. Cet exemple montre comment le produit d'une distribution par une fonction de classe C^∞ est défini et comment il peut être évalué dans certains cas.

proposition :

Les solutions de $xT = 0$ dans \mathcal{D}' sont les distributions $T = c\delta$ où $c \in \mathbb{C}$.
en générale, La solution de l'équation $xT = S$, où S est une distribution donnée, est égale à la somme d'une solution particulière T_0 de cette équation et de la solution générale de l'équation homogène. On en déduit de la proposition précédente que cette solution s'écrit sous la forme :
 $T = c\delta + T_0$, où $c \in \mathbb{C}$. En effet, si T et T_0 sont des solutions de $xT = S$, alors $x(T - T_0) = 0$, d'où $T - T_0 = c\delta$, $c \in \mathbb{C}$.

définition :

Soit $f(x)$ une fonction localement sommable et f la distribution qui lui est associée. La distribution associée à $f(x - a)$, où a est une constante, est définie comme la translation de la distribution f par a . On la note souvent $T_a(f)$.

La translation d'une distribution f par a agit sur une fonction test $\varphi(x)$ comme suit :

$$\langle T_a(f), \varphi(x) \rangle = \langle f(x - a), \varphi(x) \rangle = \langle f(x), \varphi(x + a) \rangle$$

Exemple : Considérons la distribution de Dirac $\delta(x)$ et regardons comment la distribution $\delta(x - a)$ agit sur une fonction test $\varphi(x)$. La distribution $\delta(x - a)$ représente une translation de la distribution de Dirac de a unités vers la droite.

La façon dont cette distribution agit sur une fonction test $\varphi(x)$ est définie par :

$$\langle \delta(x - a), \varphi(x) \rangle = \varphi(a)$$

Definition

Une distribution T est dite périodique de période a si elle satisfait la propriété suivante pour toute fonction test $\varphi(x)$:

$$\langle T(x), \varphi(x) \rangle = \langle T(x), \varphi(x + a) \rangle = \langle T(x - a), \varphi(x) \rangle$$

ou encore :

$$\langle T(x), \varphi(x + a) - \varphi(x) \rangle = 0$$

Définition du Changement d'échelle :

Soit T une distribution. Le changement d'échelle est défini comme suit :

$$\forall a \neq 0, \quad \langle T, \varphi(ax) \rangle = \frac{1}{|a|} \langle T, \varphi\left(\frac{x}{a}\right) \rangle$$

Definition

La transposée \check{T} d'une distribution T est définie par la relation suivante pour toute fonction test φ :

$$\langle \check{T}, \varphi \rangle = \langle T, \check{\varphi} \rangle \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

Une distribution T est dite paire si $\check{T} = T$, c'est-à-dire :

$$\langle \check{T}, \varphi \rangle = \langle T, \varphi \rangle \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

et elle est dite impaire si $\check{T} = -T$, c'est-à-dire :

$$\langle \check{T}, \varphi \rangle = -\langle T, \varphi \rangle \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}$$

merci pour votre attention !