

ÉQUATIONS AUX DÉRIVÉES PARTIELLES. — *Continuité des solutions d'une inéquation parabolique.* Note (\*) de MM. HUGO BEIRÃO DA VEIGA et JOÃO-PAULO DIAS (1), présentée par M. Jean Leray.

On énonce des résultats de régularité  $L^\infty$  et höldérienne pour les solutions d'une inéquation variationnelle parabolique associée à un problème de contrainte unilatérale sur le bord.

Soit  $\Omega$  un ouvert borné de  $\mathbf{R}^N$ , de frontière  $\Gamma$ , variété de dimension  $N - 1$  et de classe  $C^1$  (2),  $\Omega$  étant localement situé d'un seul côté de  $\Gamma$ . Soient

$$(1) \quad \begin{cases} 0 < T < \infty, & \Lambda = \Omega \times ]0, T[, \\ \mathbf{K} = \{ u \in H^1(\Omega) \mid u \geq 0 \text{ sur } \Gamma \}. \end{cases}$$

Soient

$$A_k: \Omega \times ]0, T[ \times \mathbf{R} \times \mathbf{R}^N \rightarrow \mathbf{R}, \quad k = 0, 1, \dots, N,$$

des fonctions mesurables en  $(x, t) \in \Lambda$  pour tout  $(y, z) \in \mathbf{R} \times \mathbf{R}^N$ ,  $z = (z_1, \dots, z_N)$ , et continues en  $(y, z) \in \mathbf{R} \times \mathbf{R}^N$  pour presque tout  $(x, t) \in \Lambda$ .

On suppose qu'il existe des constantes positives  $a$  et  $a_i$  et des fonctions  $b, e, d, m, f, g, h$  non négatives et mesurables en  $\Lambda$  telles que, pour tout  $(y, z) \in \mathbf{R} \times \mathbf{R}^N$  et pour presque tout  $(x, t) \in \Lambda$ , on a

$$(2) \quad \begin{cases} \sum_{i=1}^N A_i(x, t, y, z) \cdot z_i \geq a |z|^2 - b(x, t) y^2 - f(x, t), \\ |A_0(x, t, y, z)| \leq d(x, t) |z| + m(x, t) |y| + g(x, t), \\ |A_i(x, t, y, z)| \leq a_i |z| + e(x, t) |y| + h(x, t), \quad i = 1, \dots, N, \end{cases}$$

$$\text{où } |z|^2 = \sum_{i=1}^N z_i^2.$$

De plus, admettons que

$$(3) \quad b, f, m, g, d^2, e^2, h^2 \in L^{p,s}(\Lambda), \quad p \text{ et } s \geq 1,$$

avec

$$(4) \quad \begin{cases} \frac{N}{2p} + \frac{1}{s} < 1 & \text{si } N \geq 2, \\ \frac{1}{2} < \frac{N}{2p} + \frac{1}{s} < 1 & \text{si } N = 1. \end{cases}$$

On désigne par  $L^{p,s}(\Lambda)$  l'ensemble des fonctions  $\varphi$ , réelles et mesurables sur  $\Lambda$ , telles que

$$\left( \int_0^T \left( \int_{\Omega} |\varphi(x, t)|^p dx \right)^{\frac{s}{p}} dt \right)^{\frac{1}{s}} < \infty.$$

Ceci étant, soit

$$u(x, t) \in L^2(0, T; H^1(\Omega)), \quad \text{avec} \quad \frac{du}{dt}(x, t) \in L^2(\Lambda) = L^2(0, T; L^2(\Omega)),$$

une solution du problème suivant :

Pour presque tout  $t \in ]0, T[$  on a

$$u(t) \in \mathbf{K}$$

et (avec  $\nabla u = (\partial u / \partial x_1, \dots, \partial u / \partial x_N)$ ,

$$\int_{\Omega} \frac{du}{dt}(x, t) (v(x) - u(x, t)) dx + \sum_{i=1}^N \int_{\Omega} A_i(x, t, u, \nabla u) \frac{\partial}{\partial x_i} (v(x) - u(x, t)) dx \\ + \int_{\Omega} A_0(x, t, u, \nabla u) (v(x) - u(x, t)) dx \geq 0, \quad \forall v \in \mathbf{K},$$

$u(x, 0) = u_0(x)$ , où  $u_0$  est donné dans  $L^2(\Omega)$ .

Alors :

THÉORÈME 1. — Si  $u_0 \in L^\infty(\Omega)$  on a  $u \in L^\infty(\Lambda)$  <sup>(3)</sup>.

THÉORÈME 2. — Si  $u_0 \in \mathbf{K} \cap C^{0,\lambda}(\bar{\Omega})$ ,  $\lambda \in ]0, 1]$  <sup>(4)</sup>, on a  $u \in C(\bar{\Lambda})$ .  
De plus, il existe des constantes  $c > 0$ ,  $\alpha \in ]0, \lambda]$  telles que

$$|u(x, t) - u(x', t')| \leq c \left( |x - x'|^\alpha + |t - t'|^{1/\alpha} \right), \quad \forall (x, t), (x', t') \in \bar{\Lambda}.$$

Dans un article à paraître on donnera en détail les démonstrations des théorèmes 1 et 2. En particulier, des estimations sur les normes de  $u$  seront établies.

(\*) Séance du 20 décembre 1971.

<sup>(1)</sup> Chercheurs du « Instituto de Física e Matemática » (Lisbonne).

<sup>(2)</sup> On peut affaiblir cette condition.

<sup>(3)</sup> La troisième inégalité de (2) est superflue dans ce cas.

<sup>(4)</sup> On dit que  $v \in C^{0,\lambda}(\bar{\Omega})$  s'il existe une constante  $c_1 > 0$  telle que

$$|v(x) - v(x')| \leq c_1 |x - x'|^\lambda, \quad \forall x, x' \in \bar{\Omega}.$$



