

Quelle est la forme du tas de sable ?

On verse du sable sec et fin sur une plaque horizontale et surélevée, jusqu'à ce qu'il déborde de tous les côtés.

Question : quelle est la forme du tas de sable que l'on obtient ainsi ?

Si la plaque est un quadrilatère :

on obtient, pour les faces, deux triangles et deux quadrilatères séparés par une arête dit faîtière.

Lorsque les quatre bissectrices sont concourantes, cette arête se réduit à un point, et l'on obtient un tas pyramidal.

Dans le cas général :

Quand le sable commence à déborder de la plaque, les grains s'écoulent, selon la ligne de plus grande pente, vers le bord de la plaque le plus proche. La **pente** du tas de sable ainsi formé est **constante**.

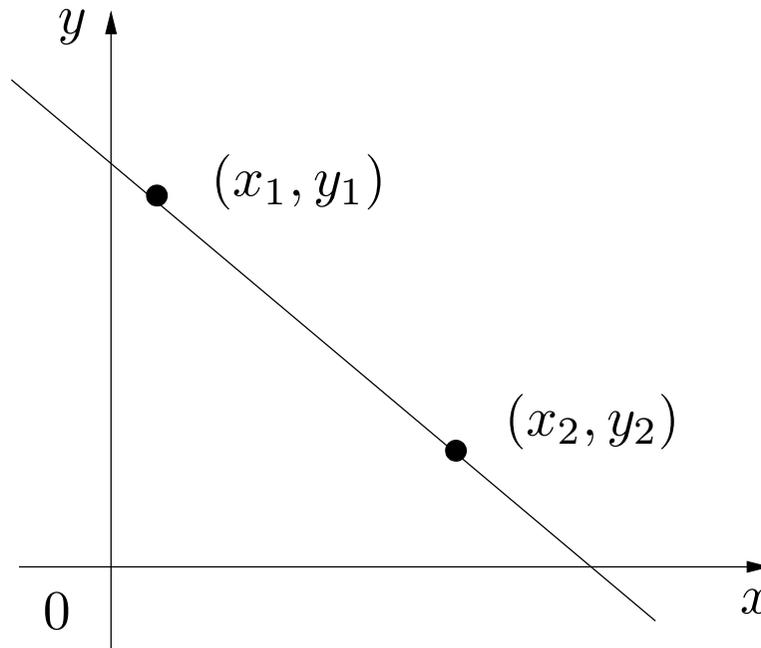
Les arêtes du tas de sable sont formées de points équidistants des bords de la plaque les plus proches.

Mise en équation

On rappelle que pour une droite d'équation $y = ax + b$ dans le plan orthonormé $(0, x, y)$, la **pente** de la droite est

$$a = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$$

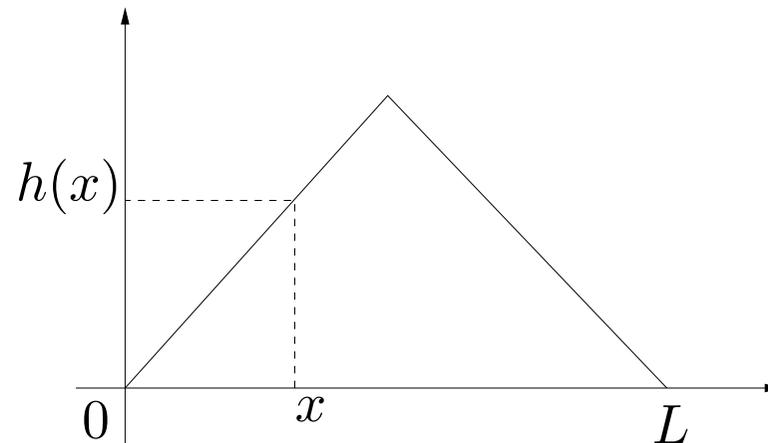
si la droite passe par les points (x_1, y_1) et (x_2, y_2) .



Mise en équation (suite)

Pour le tas de sable, on raisonne d'abord en **dimension 1**, ce qui revient à faire une coupe transversale dans le cas de la plaque rectangulaire par exemple. La plaque est une ligne de longueur L , dont les points sont repérés par une abscisse $x \in [0, L]$.

On note $h(x)$ la hauteur du tas de sable à la verticale du point d'abscisse x .



Mise en équation (suite)

La **pente** du tas de sable (au point x_1) est la **dérivée** :

$$\frac{dh}{dx}(x_1) = \lim_{x_2 \rightarrow x_1} \frac{h(x_2) - h(x_1)}{x_2 - x_1}.$$

Dire que la pente est constante s'écrit

$$\left| \frac{dh}{dx}(x) \right| = \text{constante},$$

où la constante est indépendante de $x \in [0, L]$.

On prend une valeur absolue parce que la pente ne doit pas dépendre de l'orientation choisie. Sur les bords de la plaque, la hauteur est nulle : $h(0) = 0$ et $h(L) = 0$.

Résolution

Le problème est donc de trouver une fonction $h : [0, L] \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $h(0) = h(L) = 0$ et

$$\left| \frac{dh}{dx}(x) \right| = 1 \text{ pour tout } x \in [0, L] \quad (1)$$

où la constante vaut 1 sans perdre de généralité.

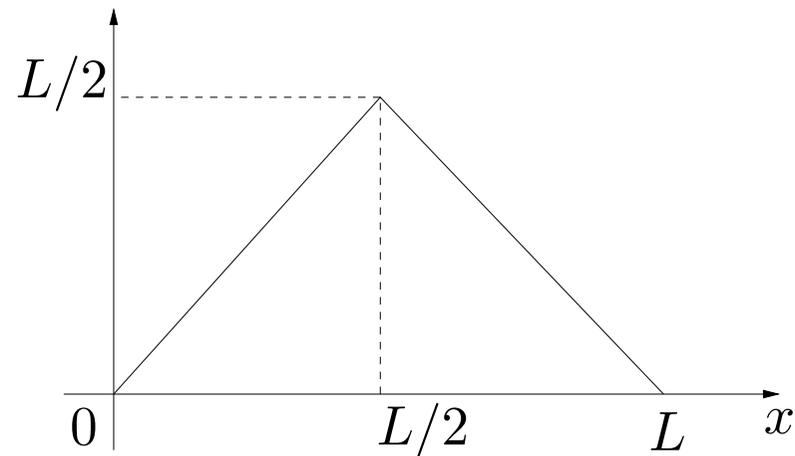
Problème : cette équation n'a pas de solution "classique", i.e. de solution qui soit partout dérivable sur $]0, L[$ et continue sur $[0, L]$ (sinon, on aurait un point $x_1 \in]0, L[$ tel que $\frac{dh}{dx}(x_1) = 0$, ce qui contredirait l'équation).

Résolution (suite)

On remarque que la fonction

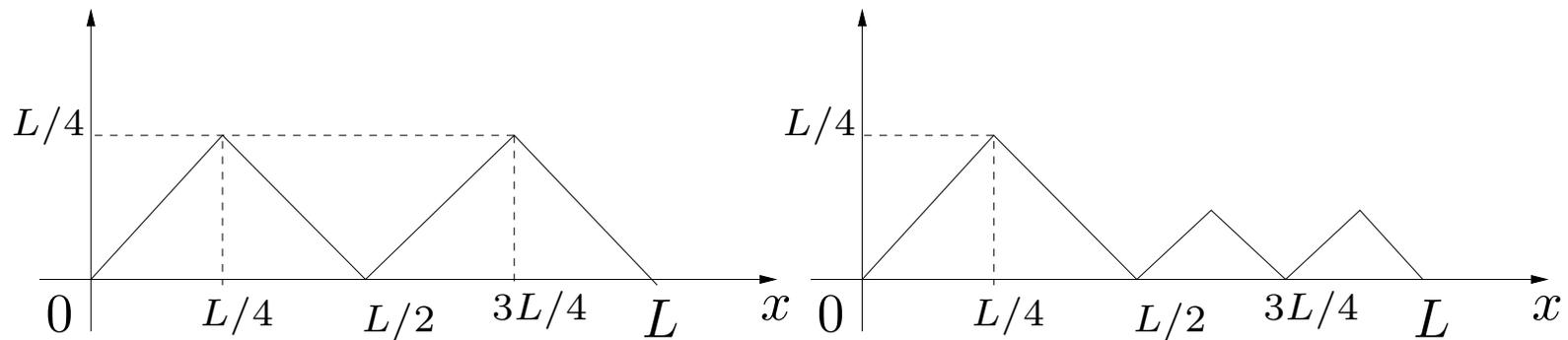
$$h(x) = \begin{cases} x & \text{si } x \in [0, L/2], \\ L - x & \text{si } x \in [L/2, L] \end{cases}$$

est une solution de (1) qui est dérivable partout sauf au point $x = L/2$.



Résolution (suite)

Mais on remarque que beaucoup (une infinité !) d'autres fonctions dérivables partout sauf en un nombre fini de points sont également des solutions du problème.



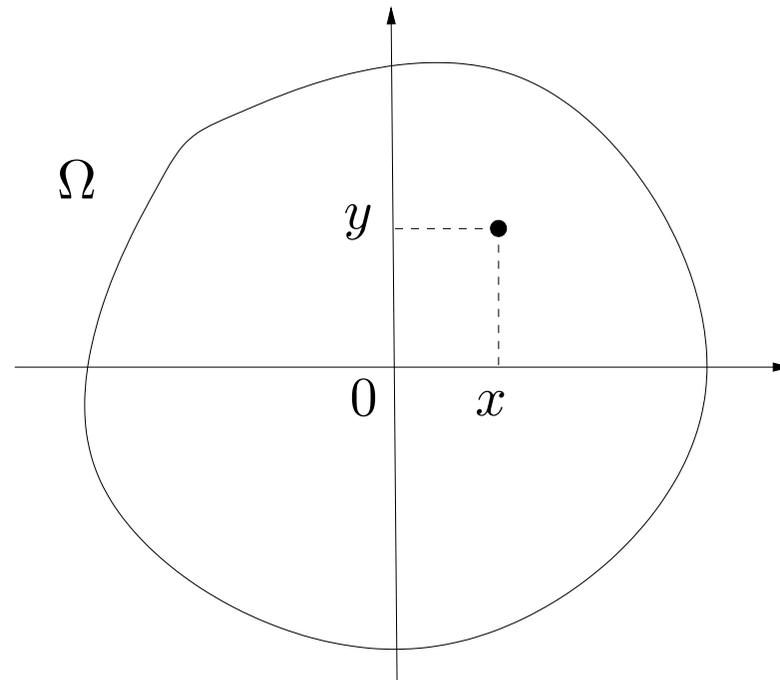
Résolution (suite)

Ainsi, si on relaxe la condition d'être partout dérivable, on a des solutions, mais on en a trop ! Il faut un critère d'**unicité**.

D'où la notion mathématique de **solution de viscosité**, introduite en 1981 par M. Crandall et P.L. Lions pour traiter les équations d'Hamilton-Jacobi du premier ordre.

Equation en dimension 2

la plaque Ω est vue comme un sous-ensemble du plan \mathbb{R}^2 repéré par des coordonnées cartésiennes $(0, x, y)$.



$h(x, y) =$ hauteur du tas a la verticale du point (x, y)

tas de sable = surface de pente constante

la généralisation du raisonnement précédent conduit à l'équation

$$\sqrt{\left(\frac{\partial h}{\partial x}\right)^2(x, y) + \left(\frac{\partial h}{\partial y}\right)^2(x, y)} = \text{constante dans } \Omega$$

Il s'agit de l' **équation eikonale**, qui intervient aussi en optique géométrique.

C'est une **équation aux dérivées partielles non linéaire**, de type elliptique très dégénéré.

Pour résoudre l'équation, il faut rajouter la condition

$$h(x, y) = 0 \text{ sur le bord de } \Omega$$

Un exemple de résultat mathématique :

Théorème 1. *Soit Ω un ouvert borné de \mathbb{R}^n . Alors la fonction “distance au bord”*

$$u(x) = d(x, \partial\Omega)$$

est l’unique solution de viscosité de l’équation

$$\|Du(x)\|_2 - 1 = 0 \quad x \in \Omega$$

telle que $u \in C^0(\overline{\Omega})$ et $u(x) = 0$ pour $x \in \partial\Omega$.

NB : $\|\cdot\|_2$ désigne la norme euclidienne dans \mathbb{R}^n .

On pose $H(x, Du(x)) = \|Du(x)\|_2 - 1$

Définition 1. *On dit que $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ est solution de viscosité de l'équation*

$$H(x, Du(x)) = 0 \quad x \in \Omega$$

si $u \in C(\Omega)$, si pour toute fonction test $\phi \in C^2(\Omega)$ telle que $u - \phi$ a un maximum local en un point $x_0 \in \Omega$, on a

$$H(x_0, D\phi(x_0)) \leq 0$$

et si pour toute fonction test $\phi \in C^2(\Omega)$ telle que $u - \phi$ a un minimum local en un point $x_0 \in \Omega$, on a

$$H(x_0, D\phi(x_0)) \geq 0.$$

D'autres questions qui se posent :

- régularité des solutions / étude du lieu des points singuliers.
- stabilité des solutions / approximation numérique
- ...

Quelques références sur les solutions de viscosité : livres de P.L. Lions (1985), de Barles (1994), de Bardi et Capuzzo Dolcetta (1996),
polycopié (en ligne !) de Barles (1997),...

Ce problème est un exemple de **modélisation mathématique**. On peut essayer d'améliorer le modèle pour coller mieux à la réalité.