

ESTIMATIONS D'ERREUR DANS  $L^\infty$  POUR LES INEQUATIONS A OBSTACLE

C. BAIOCCHI  
Istituto di Matematica dell'Università  
et L.A.N. del C.N.R.  
Pavia (Italie)

**RESUME:** Soit  $w_h$  (resp.  $u_h$ ) la solution approchée obtenue en discrétisant par éléments finis du premier ordre une équation (resp. une inéquation) variationnelle dont la solution est  $u$ . On compare les quantités  $\|u-u_h\|_{L^\infty}$  et  $\|u-w_h\|_{L^\infty}$  (cf. (4.2) suivante); on en déduit une estimation "presque optimale" pour  $\|u-u_h\|_{L^\infty}$  (cf. (4.3) suivante).

**NOTATIONS:**  $W^{k,p}(\Omega)$  est l'espace des fonctions dont les dérivées jusqu'à l'ordre  $k$  sont dans  $L^p(\Omega)$ ;  $H^k(\Omega) = W^{k,2}(\Omega)$ ;  $H^1_0(\Omega)$  est l'espace des fonctions de  $H^1(\Omega)$  nulles sur  $\partial\Omega$ ;  $H^{-1}(\Omega)$  est le dual de  $H^1_0(\Omega)$ ;  $C^{k,\alpha}(\bar{\Omega})$  est l'espace des fonctions dont les dérivées jusqu'à l'ordre  $k$  sont höldériennes de exposant  $\alpha$  sur  $\bar{\Omega}$ . Toutes les fonctions considérées sont à valeurs réelles.

1. DESCRIPTION DU PROBLEME.

Il est bien connu (cf. p.ex. [5], [18]) que pour les problèmes aux limites du type:

$$(1.1) \quad Au = f \text{ dans } \Omega ; u = 0 \text{ sur } \partial\Omega$$

( $\Omega$  ouvert borné de  $\mathbb{R}^m$ ,  $m > 1$ ;  $A$  opérateur différentiel linéaire du deuxième ordre, elliptique, à coefficients réguliers <sup>(1)</sup>), pour tout  $k \in \mathbb{N}$ , quitte à discrétiser en éléments finis d'ordre suffisamment élevé, on a <sup>(2)</sup>:

$$(1.2) \quad \|u-u_h\|_{L^\infty(\Omega)} \leq C_k \|u\|_{H^{k+1}(\Omega)} h^k;$$

et il s'agit d'estimations "bien adaptées" car pour le problème (1.1) on a le résultat de régularité:  $f \in H^{k-1}(\Omega) \rightarrow u \in H^{k+1}(\Omega)$ .

---

<sup>(1)</sup> Pour préciser le signe (essentiel dans (1.3) suivante) on peut p. ex. choisir  $A = -\sum_{i=1}^m \partial^2 / \partial x_i^2$ .

<sup>(2)</sup>  $h$  étant le pas de discrétisation,  $u_h$  la correspondente solution discrète; cf. toujours [5], [18], pour les hypothèses précises.

Au contraire, pour la discrétisation d'inéquations, du type:

$$(1.3) \quad \begin{cases} u \geq \psi \text{ et } Au \geq f \text{ dans } \Omega ; u = 0 \text{ sur } \partial\Omega \\ Au = f \text{ où } u > \psi \end{cases}$$

une estimation du type (1.2) (si elle était valable!) ne serait utilisable que pour  $k=1$  <sup>(3)</sup> car en général, même pour  $\psi, f$  très régulières, on n'a pas  $u \in H^3(\Omega)$ .

Pour le problème (1.3) on a toutefois des résultats de régularité, p.ex. (cf. [8], [3], [13]):

$$(1.4) \quad f \in L^p(\Omega), \psi \in W^{2,p}(\Omega) \implies u \in W^{2,p}(\Omega)$$

et donc il serait intéressant d'étendre à la approximation de (1.3) la validité d'estimations du type <sup>(4)</sup>:

$$(1.5) \quad \text{si } u \in W^{2,p}(\Omega) \quad \forall p < +\infty, \text{ on a } \|u - u_h\|_{L^\infty(\Omega)} = O(h^{2-\varepsilon}) \quad \forall \varepsilon > 0.$$

On va montrer qu'en effet, discrétisant (1.3) en éléments finis linéaires, et imposant la contrainte  $u \geq \psi$  uniquement aux noeuds de la triangulation <sup>(5)</sup>, sous des conditions géométriques simples sur la triangulation, (1.5) est valable.

Avant de passer aux détails on veut souligner l'intérêt d'estimations  $L^\infty$  pour les problèmes à obstacle. Posons,  $u$  étant la solution de (1.3):

$$\Omega^+ = \{x \in \Omega \mid u(x) > \psi(x)\};$$

il est évident <sup>(6)</sup> qu'aucune convergence de  $u_h$  à  $u$  ne peut assurer la convergence à  $\Omega^+$  des  $\Omega_h^+ = \{x \in \Omega \mid u_h(x) > \psi(x)\}$  <sup>(7)</sup>; toutefois on peut montrer <sup>(8)</sup> que si  $\varepsilon_h$  satisfait:

$$\varepsilon_h > 0; \lim_{h \rightarrow 0^+} \varepsilon_h = \lim_{h \rightarrow 0^+} \|u - u_h\|_{L^\infty(\Omega)} / \varepsilon_h = 0,$$

posant  $\tilde{\Omega}_h^+ = \{x \in \Omega \mid u(x) > \psi(x) + \varepsilon_h\}$  on a que  $\tilde{\Omega}_h^+$  est une approximation de  $\Omega$

<sup>(3)</sup> Pour  $k=1$  (1.3) est valable (et utilisable!); cf. [7], [12]. En employant les espaces de Sobolev fractionnaires on peut arriver jusqu'à  $k < 3/2$ ; cf. [4]. Pour des généralités sur ce sujet on renvoie à la conférence de Mosco [10] de ce Symposium.

<sup>(4)</sup> Pour la validité de (1.5) dans le cas des équations cf. [14], [15] pour le problème de Dirichlet et [16] pour le problème de Neumann.

<sup>(5)</sup> Ce qui fournit un problème discret "plus simple" à résoudre (cf. le n. 3 suivant). Un résultat analogue, dans le quel on impose la contrainte  $u_h \geq \psi$  partout, a été présenté à ce Symposium par Nitsche [15].

<sup>(6)</sup> Il suffit de choisir  $u \equiv \psi = 0$ ;  $u_h \equiv h$  (donc  $u_h \rightarrow u$  "au mieux") pour avoir  $\Omega_h^+ \equiv \Omega$ ,  $\Omega^+ = \emptyset$ .