

Approximation de contrôles exacts pour une équation des ondes semi-linéaire

Arthur BOTTOIS, Laboratoire Blaise Pascal - Clermont-Ferrand

Jérôme LEMOINE, Laboratoire Blaise Pascal - Clermont-Ferrand

Arnaud MÜNCH, Laboratoire Blaise Pascal - Clermont-Ferrand

Soient Ω un domaine borné de \mathbb{R}^d , $d \in \{2, 3\}$, avec frontière $C^{1,1}$ et $\omega \subset\subset \Omega$ un ouvert non vide. Soient $T > 0$, $Q_T := \Omega \times (0, T)$ et $q_T := \omega \times (0, T)$. Soit enfin $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction C^1 telle que $|g(r)| \leq C(1 + |r|) \ln(2 + |r|)$ pour tout $r \in \mathbb{R}$. Pour tous $(u_0, u_1), (z_0, z_1) \in \mathbf{V} := H_0^1(\Omega) \times L^2(\Omega)$, l'existence d'un contrôle $f \in L^2(q_T)$ pour le système

$$\begin{cases} \partial_{tt}y - \Delta y + g(y) = f1_\omega & \text{dans } Q_T, \\ y = 0 & \text{sur } \partial\Omega \times (0, T), \quad (y, \partial_t y)(\cdot, 0) = (u_0, u_1) & \text{dans } \Omega, \end{cases} \quad (1)$$

tel que $(y, \partial_t y)(\cdot, T) = (z_0, z_1)$ est donnée dans [2] en utilisant un argument de point fixe non constructif et en supposant T et ω suffisamment "grands". On note $\square := \partial_{tt} - \Delta$. Soient

$$\mathcal{H} := \left\{ (y, f) \in L^2(Q_T) \times L^2(q_T) \mid \square y \in L^2(Q_T), y = 0 \text{ sur } \partial\Omega \times (0, T), (y, \partial_t y)(\cdot, 0) \in \mathbf{V} \right\},$$

$$\mathcal{A} := \left\{ (y, f) \in \mathcal{H} \mid (y, \partial_t y)(\cdot, 0) = (u_0, u_1), (y, \partial_t y)(\cdot, T) = (z_0, z_1) \right\},$$

$$\mathcal{A}_0 := \left\{ (y, f) \in \mathcal{H} \mid (y, \partial_t y)(\cdot, 0) = (0, 0), (y, \partial_t y)(\cdot, T) = (0, 0) \right\}.$$

On discute et on illustre numériquement le résultat suivant énoncé dans [1].

Théorème 1. Soit $E : \mathcal{A} \rightarrow \mathbb{R}$ défini par $E(y, f) := \frac{1}{2} \|\square y + g(y) - f1_\omega\|_{L^2(Q_T)}^2$. On suppose qu'il existe $s \in (0, 1]$ tel que $\sup_{\substack{a, b \in \mathbb{R} \\ a \neq b}} \frac{|g'(a) - g'(b)|}{|a - b|^s} < +\infty$ et $\alpha \geq 0$, $\beta \in \left[0, \sqrt{\frac{s}{2C(2s+1)}}\right)$ tels que $|g'(r)| \leq \alpha + \beta \ln^{1/2}(1 + |r|)$ pour tout $r \in \mathbb{R}$. Alors, pour tout $(y_0, f_0) \in \mathcal{A}$, la suite $(y_k, f_k)_{k \in \mathbb{N}}$ définie par

$$\begin{cases} (y_0, f_0) \in \mathcal{A}, \\ (y_{k+1}, f_{k+1}) = (y_k, f_k) - \lambda_k (Y_k^1, F_k^1), \quad k \in \mathbb{N}, \\ \lambda_k = \operatorname{argmin}_{\lambda \in [0, 1]} E\left((y_k, f_k) - \lambda (Y_k^1, F_k^1)\right), \end{cases} \quad (2)$$

où le couple $(Y_k^1, F_k^1) \in \mathcal{A}_0$ est constitué de la solution contrôlée et du contrôle (à zéro) de norme minimale associés au système linéarisé

$$\begin{cases} \square Y_k^1 + g'(y_k) Y_k^1 = F_k^1 1_\omega + \square y_k + g(y_k) - f_k 1_\omega & \text{dans } Q_T, \\ Y_k^1 = 0 & \text{sur } \partial\Omega \times (0, T), \quad (Y_k^1, \partial_t Y_k^1)(\cdot, 0) = (0, 0) & \text{dans } \Omega, \end{cases} \quad (3)$$

converge fortement vers un couple $(\bar{y}, \bar{f}) \in \mathcal{A}$ vérifiant le problème de contrôle associé à (1). De plus, la convergence est au moins linéaire, puis au moins d'ordre $1 + s$ après un nombre fini d'itérations.

- [1] A. Bottois, J. Lemoine, A. Münch. *Constructive exact control of semilinear multi-dimensional wave equations by a least-squares approach*. Preprint, 2021.
- [2] X. Fu, J. Yong, X. Zhang. *Exact controllability for multidimensional semilinear hyperbolic equations*. SIAM J. Control Optim., **46**(5), 2007.