

# Mouvement par courbure moyenne avec obstacles

Gwenael Mercier

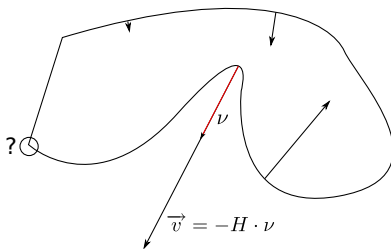
CMAP, École polytechnique

28 juin 2014

- 1 Mouvement par courbure avec obstacles
  - Situation géométrique
  - Étude de l'EDP (viscosité)
  
- 2 Un mouvement géométrique (avec M. Novaga)
  - Un mouvement approché
  - Un temps d'existence uniforme

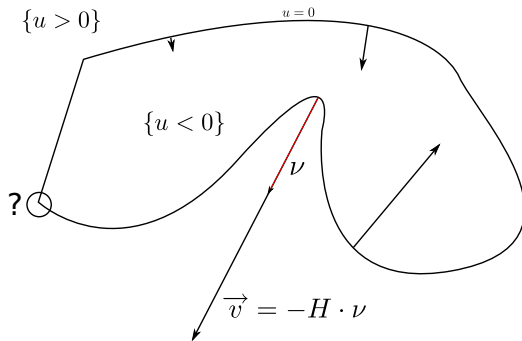
- 1 Mouvement par courbure avec obstacles
  - Situation géométrique
  - Étude de l'EDP (viscosité)
- 2 Un mouvement géométrique (avec M. Novaga)

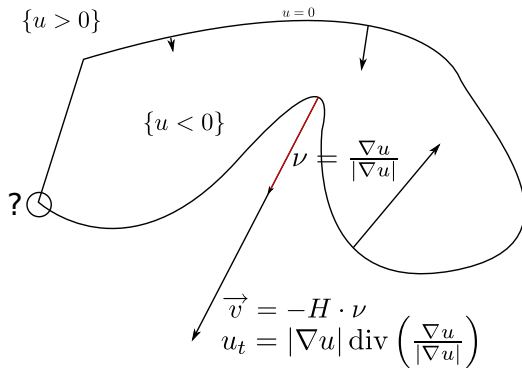
## Situation géométrique



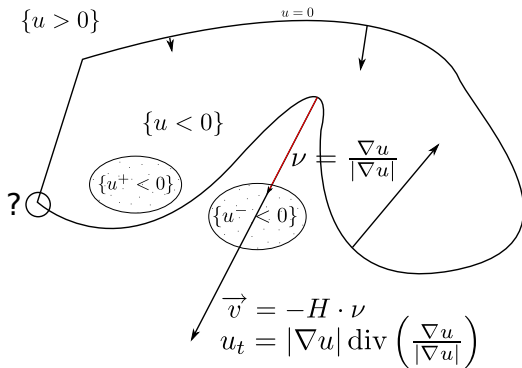
### Premiers travaux

- Brakke (1978) : varifolds
- Chen, Giga, Goto and Evans, Spruck (1991) : méthode *level-sets* et solutions de viscosité
- Ecker Huisken ( $\sim 1990$ ) : point de vue géométrique

méthode *level-set*

méthode *level-set*

## ... avec obstacles



## Étude de l'EDP : solutions de viscosité

On s'intéresse donc à

$$u_t = |\nabla u| \operatorname{div} \left( \frac{\nabla u}{|\nabla u|} \right) \quad (1)$$

sous la contrainte

$$u^- \leq u \leq u^+.$$

### Définition

On dit que  $u$  est une sous-solution de (1) avec condition initiale  $u_0$  si

- $u$  est semicontinue inférieurement
- $u^- \leq u \leq u^+$
- pour tout point  $(\hat{x}, \hat{t})$  tel que  $u(\hat{x}, \hat{t}) > u^-(\hat{x}, \hat{t})$  et toute fonction lisse  $\varphi$  telle que  $u - \varphi$  atteint un maximum en  $(\hat{x}, \hat{t})$ , on a

$$\varphi_t \leq |\nabla \varphi| \operatorname{div} \left( \frac{\nabla \varphi}{|\nabla \varphi|} \right).$$



## Définition

*On dit que  $u$  est une solution de (1) si c'est à la fois une sur et une sous solution.*

## Théorème

*Pour toute condition initiale et tous obstacles bornés uniformément continus, il existe une unique solution de (1), qui est uniformément continue.*

## Idée de preuve : unicité

### Principe de comparaison

Si  $u$  et  $v$  sont sous et sur solutions de (1) et que  $u(t=0) \leq v(t=0)$ , alors  $u \leq v$  pour tout temps.

### Raisonnement par l'absurde

- $\Phi(x, y, t) = u(x, t) - v(y, t) - \frac{\alpha}{4}|x - y|^4 - \frac{\varepsilon}{2}(|x|^2 + |y|^2)$  atteint un maximum strictement positif en dehors des obstacles
- Lemme d'Ishii : fournit deux fonctions test reliées entre elles.  
Contradiction.

# Existence

- Construction de barrières (sous et sur solutions  $u$  et  $v$  telles que  $u(t=0) = v(t=0) = u_0$ ).
- Méthode de Perron : on s'intéresse à  $W(x) = \sup\{u(x) \mid u \text{ sous-solution}\}$  : c'est une solution !

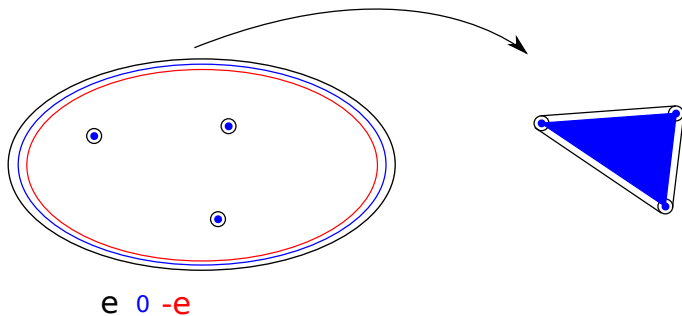
On peut par ailleurs montrer que  $W$  a la même régularité que  $u_0, u^+$  et  $u^-$ .

# Ce mouvement est géométrique

## Proposition

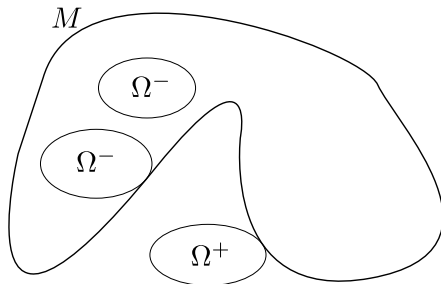
*L'ensemble  $\{u(\cdot, t) = 0\}$  ne dépend que de  $\{u^+(\cdot, t) = 0\}$ ,  $\{u^+(\cdot, t) = 0\}$  et  $\{u_0 = 0\}$ .*

Mais...



- ① Mouvement par courbure avec obstacles
- ② Un mouvement géométrique (avec M. Novaga)
  - Un mouvement approché
  - Un temps d'existence uniforme

# Notations



## Hypothèses

- Les surfaces sont  $\mathcal{C}^{1,1}$ .
- Elles ont une condition de boule intérieure et extérieure.

## EDP

On introduit un terme forçant  $g = \Lambda(1_{\Omega^-} - 1_{\Omega^+})$  et on considère le problème

$$V = -H \cdot \nu - g \cdot \nu. \quad (2)$$

## Régularisation

On remplace  $g$  par une régularisation  $g_\varepsilon$  : la théorie classique donne l'existence d'une solution de (2) sur  $[0, T_\varepsilon]$ .

On peut montrer que ces solutions partagent un même module de continuité en temps et en espace. Il s'agit donc de prouver qu'on peut trouver un temps  $T$  d'existence indépendant de  $\varepsilon$ .



## Au temps $T_\varepsilon$

- Soit la surface  $M_t$  cesse d'être plongée (exemple d'un cou)
- Soit la seconde forme fondamentale explose.

On montre que le premier ne se produit pas sur un intervalle contrôlé, quand le second ne se produit pas du tout.

Ingrédients : principe du maximum (Hamilton, Ecker, Huisken...).

## Cas particulier d'un graphe

Équation

$$\partial_t u = \sqrt{1 + |\nabla u|^2} \operatorname{div} \left( \frac{\nabla u}{\sqrt{1 + |\nabla u|^2}} \right) \quad (3)$$

- Existence en temps long,
- Contrôle direct sur la courbure moyenne,
- Convergence vers un graphe minimal dans le cas périodique.