

SKRIPTUM ZUR VORLESUNG

Variationsrechnung

5. August 2001

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	2
1.1	Beispiele zur Variationsrechnung	2
1.2	Die Euler–Lagrange Gleichungen	2
2	Topologische Grundbegriffe	4
3	Unterhalbstetigkeit von Integraloperatoren	8
3.1	Unterhalbstetigkeit von Integralen	8
3.2	Lokale Integrierbarkeit, Dualität	9
4	Koerzivität von Variationsintegralen	16
4.1	Variationsproblem mit freien Randbedingungen	18
4.2	Eindeutigkeit	18
5	Superpositionsoperatoren	20
5.1	Anwendung von Satz 5.5	26
6	Variation–Gateauxableitung–Frechetableitung	29
7	Differenzierbarkeit von Superpositionsoperatoren	32
8	Beispiele	34
8.1	Wichtige Bemerkung und Beispiele	36
9	Polykonvexität	40

1 Einleitung

1.1 Beispiele zur Variationsrechnung

Beispiel 1.1. (a) Klassische Mechanik (Maupertius, kleinste Wirkung):

Sei $u: [0, T] \rightarrow \mathbb{R}^3$, $V: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ Potentialfeld

$$\int_0^T \frac{1}{2} |\dot{u}(t)|^2 - V(u(t)) dt \rightarrow \min$$

(b) Optik:

$n: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ Brechungsindex

$$\int_0^1 \frac{|u'(t)|}{n(t)} dt \rightarrow \min$$

wobei $u(0) = A$, $u(1) = B$ erfüllt sein soll.

(c) Kontinuumsmechanik:

$\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$, $\mathbf{u}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ Deformation des Körpers, W gespeicherte Energie

$$\int_{\Omega} W(D\mathbf{u}) dx \rightarrow \min$$

(d) Elektrostatik:

$p: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ Ladungsverteilung

Elektrostatistisches Potential

$$\int |\nabla u(x)|^2 - \rho(x)u(x) dx \rightarrow \min$$

$$\Delta u(x) = \rho(x)$$

(Elliptischer Differentialoperator)

1.2 Die Euler–Lagrange Gleichungen

Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, ∂U glatt

$$\begin{aligned} L: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \times U &\rightarrow \mathbb{R} \\ (p_1, \dots, p_n, z, x_1, \dots, x_n) &\mapsto L(p_1, \dots, p_n, z, x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

Frage: Sei $\mathcal{A} := \{w | \partial U = g\}$

$$I(u) := \int_U L(Du(x), u(x), x) dx \tag{1.1}$$

Welche Eigenschaften erfüllt u , wenn

$$I(u) = \inf_{w \in \mathcal{A}} I(w)$$

Antwort:

u erfüllt die Euler–Lagrange Gleichungen:

$$\sum_{i=1}^n [L_{p_i}(\nabla u, u, x)]_{x_i} + L_z(\nabla u, u, x) = 0 \tag{1.2}$$

wobei $L_{p_i} := \frac{\partial}{\partial p_i} L$, $L_z := \frac{\partial}{\partial z} L$

Spezialfälle:

$$(a) L(p, z, x) = \frac{1}{2} |p|^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n p_i^2$$

$$\begin{aligned} L_{p_i} &= p_i & L_z &= 0 & I(w) &= \int_{\Omega} |\nabla w(x)|^2 dx \\ I(u) &= \min_{w \in \mathcal{A}} I(w) & \Rightarrow & \Delta u = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{(b)} \quad L(p, z, x) &= \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a^{ij}(x) p_i p_j - z f(x) \\
L_{p_i} &= \sum_{j=1}^n a^{ij}(x) p_j \quad \text{für } i = 1, \dots, n \\
L_z &= f(x) \\
I(w) &= \frac{1}{2} \int_U \sum_{i,j=1}^n a^{ij}(x) w_{x_i}(x) w_{x_j}(x) - w(x) f(x) \\
\sum_i \left(\sum_{j=1}^n a^{ij}(x) w_{x_j} \right)_{x_i} &= f(x) \\
\operatorname{div} (A(x) \operatorname{grad} u) &= f(x)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{(c)} \quad f: \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R} \quad F(z) = \int_0^z f(y) dy \\
L(p, z, x) &= \frac{1}{2} |p|^2 - F(z) \\
L_{p_i} &= p_i \quad L_z = f(z) \\
I(w) &= \int \frac{1}{2} |\nabla w|^2 - F(w) dx \quad I(w) = \min_{w \in \mathcal{A}} I(w) \\
\Delta u &= f(u)
\end{aligned}$$

Welche Bedingungen an L garantieren die Existenz eines Minimums für I wie in (1.1)? Also mit

$$I(w) := \int_{\Omega} L(Dw(x), w(x), x) dx$$

Notation 1.2. $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$, $\mathbf{u} = (u^1, \dots, u^m): \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$
 $\nabla \mathbf{u} = (\partial^j u^k)_{j=1, k=1}^m, n$

Antwort: $f: \Omega \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{nm} \rightarrow \mathbb{R}$ sei

- (a) meßbar bez. 1. Komponente
- (b) stetig bez. 2. und 3. Komponente
- (c) $f(x, \xi, \cdot)$ konvex

$$\begin{aligned}
I: W^{1,p}(\Omega, \mathbb{R}^m) &\rightarrow \overline{\mathbb{R}^+} \\
\mathbf{u} &\mapsto \int_{\Omega} f(x, \mathbf{u}(x), \nabla \mathbf{u}(x)) dx
\end{aligned}$$

ist W_p^1 schwach-folgen-unterhalbstetig

- (d) $f(x, \xi, \eta) \geq \alpha |\eta|^p - \beta |\xi|^q$ für $x \in \Omega \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{nm}$, $q < p$

Dann ist $I: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \overline{\mathbb{R}^+}$ koerziv.

2 Topologische Grundbegriffe

Lemma 2.1 (Fundamentallemma der Variationsrechnung). Sei E Banachraum (z.B: $L^p(\Omega)$, $W^{1,p}(\Omega)$, $W^{1,p}(\partial\Omega)$), $X \subset E$ sei schwach-folgenkompakt. $I: X \rightarrow \mathbb{R}$ sei schwach-folgen-unterhalbstetig.

Dann gilt:

$$\exists u \in X: I(u) = \inf_{w \in X} I(w).$$

Lemma 2.2. Sei $A \subseteq \mathbb{R}$ kompakt, $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ unterhalbstetig (uhst.).

Dann gilt:

$$\exists a \in A: f(a) = \min_{x \in A} f(x)$$

Beweis. f uhst. \Leftrightarrow

$$(x_n \rightarrow x) \Rightarrow f(x) \leq \liminf f(x_n)$$

Wähle $x_n \in A$ sodaß

$$f(x_n) < \begin{cases} \inf_{x \in A} f(x) + \frac{1}{n} & \text{falls } \inf_{x \in A} f(x) > -\infty, \\ -n & \text{sonst.} \end{cases}$$

Da A kompakt folgt

$$\exists (x_{n_j}) \subseteq (x_n): \lim_{j \rightarrow \infty} x_{n_j} = a$$

und damit die Behauptung:

$$\begin{aligned} f(a) &\leq \liminf_{uhst.} f(x_{n_j}) = \inf_{x \in A} f(x) \\ f(a) &= \inf_{x \in A} f(x) \end{aligned}$$

■

Definition 2.3. Sei $f: \mathbb{R} \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$. $\text{Dom } f := \{x \in \mathbb{R} | f(x) < \infty\}$.
 $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ heißt koerzitiv, falls $f(x) \rightarrow \infty$ für $|x| \rightarrow \infty$.

Lemma 2.4. Folgende Bedingungen seine erfüllt:

(a) $A \subseteq \mathbb{R}$, abgeschlossen.

(b) $f: A \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$, $\text{Dom } f \neq \emptyset$.

(c) f ist koerzitiv.

(d) f ist unterhalbstetig.

Dann gilt:

$$\exists a \in A: f(a) = \inf_{x \in A} f(x)$$

Beweis. Aus (b) folgt

$$\exists x_0 \in A: f(x_0) < \infty$$

aus (c)

$$\exists R \in \mathbb{R} \forall x \in \mathbb{R}: |x| \geq R \Rightarrow f(x) > f(x_0) + 1$$

und aus (a)

$$A_R := \{x \in A | |x| \leq R\}$$

ist kompakt.

Damit folgt aus Lemma 2.2, daß $f_R: A_R \rightarrow \mathbb{R}$ ein Minimum besitzt also

$$\exists a \in A_R \subset A \forall x \in A_R: f(a) \leq f(x). \quad (2.1)$$

Damit gilt:

$$\begin{aligned} \forall x_0 \in A_R: f(x_0) &\geq f(a) \\ \forall z \in A \setminus A_R: f(z) &\geq f(x_0) + 1 \geq f(a) + 1 \\ \forall z \in A \setminus A_R: f(z) &\geq f(a) \end{aligned} \quad (2.2)$$

Aus (2.1) und (2.2) folgt nun

$$\forall w \in A: f(a) \leq f(w)$$

.

Bemerkung 2.5. Sei $I: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R}, w \mapsto \int L(\Delta w, w, x) dx$. Gesucht sind nun hinreichende Bedingungen an L , sodaß I unterhalbstetig bzw. koerziv ist.

Unser Ziel werden nun folgende Aussagen sein:

- Sei X normiert, $B \subseteq X'$ normbeschränkt und in X' abgeschlossen ($b_n \in B, b_n \xrightarrow{X'} b \Rightarrow b \in B$).
Dann ist B $\sigma(X', X)$ -kompakt.
- X ist reflexiv $\Leftrightarrow B_{\|\cdot\|_X}$ ist $\sigma(X, X')$ -kompakt.

Definition 2.6. $E \neq \emptyset$ heißt Topologischer Raum, wenn zu jedem $x \in E$ der Umgebungsfilter $\mathcal{U}(x)$ definiert ist, wobei $\mathcal{U}(x)$ folgenden Axiomen genügt:

$$(\mathcal{U} 1) \mathcal{U}(x) \subseteq \mathcal{P}(x)$$

$$(\mathcal{U} 2) U \in \mathcal{U}(x): x \in U$$

$$(\mathcal{U} 3) U \in \mathcal{U}(x), V \supset U \Rightarrow V \in \mathcal{U}(x)$$

$$(\mathcal{U} 4) U, V \in \mathcal{U}(x) \Rightarrow V \cap U \in \mathcal{U}(x)$$

$$(\mathcal{U} 5) \forall U \in \mathcal{U}(x) \exists V \in \mathcal{U}(x) \forall y \in V: U \in \mathcal{U}(y)$$

Definition 2.7. (a) Die Topologie τ , die von $\{\mathcal{U}(x), x \in E\}$ definiert wird ist gegeben durch

$$\bigcup_{x \in E} \mathcal{U}(x).$$

(b) Umgebungsbasis: $\mathcal{B}(x) \subseteq \mathcal{U}(x): \forall U \in \mathcal{U}(x) \exists B \in \mathcal{B}(x): B \subseteq U$

Beispiel 2.8.

$$E =]0, 1[\tag{2.3}$$

$$\mathcal{B}(x) = \left\{ \left[x - \frac{1}{n}, x + \frac{1}{n} \right] \mid n \in \mathbb{N} \right\} \tag{2.4}$$

$$\mathcal{U}(x) = \{ J \mid J \text{ ist Obermenge einer offenen Teilmenge von }]0, 1[, \text{ die } x \text{ enthält} \} \tag{2.5}$$

Definition 2.9. Eine Menge $O \subset E$ heißt offen im Topologischen Raum $(E, \tau) : \Leftrightarrow$

$$\forall x \in O \exists B \in \mathcal{B}(x): B \subset O$$

$$\mathcal{O} := \{ O \subseteq E \mid O \text{ ist offen in } (E, \tau) \}.$$

Es gelten folgende Axiome:

$$(\mathcal{O} 1) E \in \mathcal{O}, \emptyset \in \mathcal{O}$$

$$(\mathcal{O} 2) A_\alpha \in \mathcal{O}, \alpha \in M: A := \bigcup_{\alpha \in M} A_\alpha \in \mathcal{O}$$

$$(\mathcal{O} 3) O_1, O_2, \dots, O_n \in \mathcal{O} \Rightarrow \bigcap_{i=1}^n O_i \in \mathcal{O}$$

Sei $\mathcal{O} \subseteq \mathcal{P}(E)$ mit $\mathcal{O}(1) - \mathcal{O}(3)$. Dann existieren eindeutig bestimmte Umgebungsfilter $\{\mathcal{U}(x) \mid x \in E\}$ (und somit τ), sodaß

$$\tilde{\mathcal{O}} = \{ O \mid O \text{ ist offen in } (E, \tau) \} = \mathcal{O}$$

Definition 2.10. $x \in E$ heißt Berührungspunkt von $G \subset E : \Leftrightarrow$

$$\forall U \in \mathcal{B}(x): U \cap G \neq \emptyset$$

$$\bar{G} = \{ x \in E \mid x \text{ ist Berührungspunkt von } G \}$$

$$G = \bar{G} : \Leftrightarrow G \text{ ist abgeschlossen}$$

Satz 2.11. Es gilt: $G \subset E$ ist abgeschlossen $\Leftrightarrow E \setminus G$ ist offen in (E, τ) .

$\mathcal{A} := \{G \in E \mid G \text{ ist abgeschlossen in } (E, \tau)\}$ erfüllt:

(A 1) $\emptyset, E \in \mathcal{A}$ (also abgeschlossen).

(A 2) $A_\alpha, \alpha \in M \in \mathcal{A} \Rightarrow \bigcap_{\alpha \in M} A_\alpha \in \mathcal{A}$ (abgeschlossen).

(A 3) $A_1, A_2, \dots, A_N \in \mathcal{A} \Rightarrow \bigcup_{i=1}^N A_i \in \mathcal{A}$ (abgeschlossen).

Beweis. Der Beweis folgt sofort aus Definition 2.10. ■

Definition 2.12 (Schwache Konvergenz). $x_n \in E, x \in E: x_n \xrightarrow{(E, \tau)} x \Leftrightarrow$

$$\forall U \in \mathcal{B}(x) \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n > n_0 \in \mathbb{N}: x_n \in U.$$

Beispiel 2.13. Sei E normiert, $\mathcal{B}(x) := \{\{y \in E : \|x - y\| < \frac{1}{K}\}, K \in \mathbb{N}\}$.
Dann stimmen schwacher und starker Konvergenzbegriff überein.

Bemerkung 2.14. $x_n \xrightarrow{(E, \tau)} x \Rightarrow x$ ist Berührungspunkt der Menge $\{x_n \mid n \in \mathbb{N}\}$ in (E, τ) .

Definition 2.15 (Stetigkeit in Topologischen Räumen). Seien $(E, \tau), (F, \sigma)$ Topologische Räume.
 $f: E \rightarrow F$ heißt stetig \Leftrightarrow

$$\begin{aligned} & \forall V \text{ offen in } (F, \sigma): f^{-1} \text{ offen in } (E, \tau) \\ \Leftrightarrow & \forall x \forall V \in \mathcal{B}_F(f(x)) \exists U \in \mathcal{B}_E(x): f(U) \subset V \end{aligned}$$

Bemerkung 2.16. (vgl. Analysis I)

$$\begin{aligned} f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ stetig} & \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: |w - x| < \delta \Rightarrow |f(w) - f(x)| < \varepsilon \\ \forall \underbrace{]f(x) - \varepsilon, f(x) + \varepsilon[}_V & \exists \underbrace{]x - \delta, x + \delta[}_U: w \in \underbrace{]x - \delta, x + \delta[}_U \Rightarrow f(w) \in \underbrace{]f(x) - \varepsilon, f(x) + \varepsilon[}_V \end{aligned}$$

Definition 2.17 (Folgenstetigkeit). $f: E \rightarrow F$ heißt τ - σ -folgenstetig \Leftrightarrow

$$\forall (x_n) \in E^{\mathbb{N}}: x_n \xrightarrow{\tau} x \Rightarrow f(x_n) \xrightarrow{\sigma} f(x)$$

Definition 2.18. Sei E normiert, E' bezeichne den Dualraum von E , $\varepsilon > 0$, $X'_1, X'_2, \dots, X'_n \in E'$, $x_0 \in E$.

$$\begin{aligned} \mathcal{U}_{X'_1, \dots, X'_n}^\varepsilon(x_0) & := \{x \in E \mid \forall i \leq n: |X'_i(x) - X'_i(x_0)| < \varepsilon\} \\ \mathcal{B}(x_0) & := \left\{ \mathcal{U}_{X'_1, \dots, X'_n}^\varepsilon(x_0) \mid n \in \mathbb{N}, X'_1, \dots, X'_n \in E', \varepsilon > 0 \right\} \end{aligned}$$

$\{\mathcal{B}(x_0) \mid x_0 \in E\}$ ist die Umgebungsbasis der schwachen $\sigma(E, E')$ Topologie (schwache Topologie auf E).

Definition 2.19. Sei $X' \in E', x_1, \dots, x_n \in E$, $\varepsilon > 0$.

$$\mathcal{B}(X') := \left\{ \{Z' \in E' \mid |Z'(x_i) - X'(x_i)| < \varepsilon\} \mid n \in \mathbb{N}, x_1, \dots, x_n \in E, \varepsilon > 0 \right\}$$

$\{\mathcal{B}(X') \mid X' \in E'\}$ ist die Umgebungsbasis der $\sigma(E', E)$ Topologie (schwach-* Topologie).

Definition 2.20. Sei $\mathcal{S} \subset \mathcal{O}, M \subset E$. Dann heißt $\{G \mid G \in \mathcal{S}\}$ offene Überdeckung von $M \Leftrightarrow$

$$M \subset \bigcup_{G \in \mathcal{S}} G$$

$\mathcal{S}' \subset \{G \mid G \in \mathcal{S}\}$ heißt Teilüberdeckung \Leftrightarrow

$$M \subset \bigcup_{G \in \mathcal{S}'} G$$

Definition 2.21. $K \subset E$ heißt τ -kompakt \Leftrightarrow

Jede offene Überdeckung \mathcal{S} von K besitzt eine endliche Teilüberdeckung.

Satz 2.22. Sei $f: K \rightarrow \mathbb{R}$ ($\tau, |\cdot|$) stetig.

$$K \text{ kompakt} \Rightarrow \exists a, b \in K: f(a) = \sup_{x \in K} f(x) \quad f(b) = \inf_{x \in K} f(x)$$

Satz 2.23. Sei E' der Dualraum von E .

(a) $\{X'_i \mid \|X'_i\|_{E'} \leq 1\}$ ist $\sigma(E', E)$ kompakt.

(b) $\{X' \mid \|X'\|_{E'} \leq 1\}$ ist $\|\cdot\|$ kompakt $\Leftrightarrow \dim E < \infty$.

Beispiel 2.24. Die Räume $W^{k,p}(\Omega)$, l^p , $L^p(\Omega)$ sind reflexiv für $1 < p < \infty$ aber nicht reflexiv für $p \in \{1, \infty\}$. $C^k(\Omega)$ ist nicht reflexiv.

Notation 2.25.

$$W^{k,p}(\Omega) := H^k(\Omega)$$

H^k sind Hilberträume.

Definition 2.26. Sei $f: X \rightarrow \mathbb{R} \cup \{\infty\}$

$$\begin{aligned} \text{Dom } f &:= \{x \in X \mid f(x) \neq \infty\} \\ f \text{ heißt eigentlich} &:\Leftrightarrow \text{Dom } f \neq \emptyset \\ f \text{ heißt koerziv} &:\Leftrightarrow \|x\| \rightarrow \infty \Rightarrow f(x) \rightarrow \infty \\ f \text{ heißt } \tau\text{-folgen-uhst.} &:\Leftrightarrow x_n \rightarrow x \Rightarrow f(x) \leq \liminf f(x_n) \end{aligned}$$

Lemma 2.27 (Fundamentallemma). Sei E reflexiver Banachraum, $X \subseteq E$ schwach-abgeschlossen, $f: X \rightarrow \{\mathbb{R} \cup \infty\}$ koerziv und schwach-folgen-uhst, $\text{Dom } f \neq \emptyset$. Dann gilt

$$\exists x_0 \in X: f(x_0) = \inf_{x \in X} f(x)$$

3 Unterhalbstetigkeit von Integraloperatoren

Im Folgendem sei stets $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$, $\mathbf{u} = (u^1, \dots, u^N): \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$, $J(\mathbf{u}) = (\nabla u^1, \dots, \nabla u^N)$ mit $\nabla u^i = (\partial_{x_1} u^i, \dots, \partial_{x_n} u^i)^T$

In diesem Kapitel wird unser Ziel folgendes Theorem sein:

Theorem 3.1. Sei Ω offen, $1 < p < \infty$, $f: \Omega \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{nN} \rightarrow \mathbb{R}$ meßbar in 1. Komponente, stetig in 2. und 3. Komponente, $f(x, \xi, \cdot): \eta \rightarrow f(x, \xi, \eta)$ konvex.

$$I(u) := \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) dx$$

Dann gilt:

$$\begin{aligned} I: W^{1,p}(\Omega) &\rightarrow \mathbb{R} \\ u &\mapsto I(u) \end{aligned}$$

ist $\sigma(W^{1,p}(\Omega), W^{1,p'}(\Omega))$ -folgen-unterhalbstetig.

Erfüllt f zusätzlich noch

$$f(x, \xi, \eta) \geq \alpha|\eta|^p - \beta|\xi|^q$$

mit $q < p$, so ist

$$I: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$$

koerziv.

3.1 Unterhalbstetigkeit von Integralen

Definition 3.2. Sei (Ω, μ) Maßraum, X, Y topologische Räume

(a) $f: \Omega \times X \rightarrow Y$ erfülle

- i) $f(\cdot, x) \rightarrow Y: \omega \mapsto f(\omega, x)$ ist meßbar.
- ii) $f(\omega, \cdot) \rightarrow Y: x \mapsto f(\omega, x)$ ist stetig.

Dann heißt f Caratheodory-Funktion.

(b) Sei $u: \Omega \rightarrow X$.

$$\begin{aligned} F: X^{\Omega} &\rightarrow Y^{\Omega} \\ u &\mapsto (\omega \mapsto f(\omega, u(\omega))) \end{aligned}$$

heißt Superpositionsoperator, Einsetzungsoperator.

Bemerkung 3.3. $f(\omega, u(\omega)) = F(u)(\omega)$

Satz 3.4. Sei $f: \Omega \times X \rightarrow \mathbb{R}^m$ Caratheodory-Funktion und $u: \Omega \rightarrow X$ meßbar bzgl. (Ω, μ) . Dann ist $F(u): \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$ meßbar bzgl. (Ω, μ) .

Beweis. oBdA. $m = 1$.

u ist Limes meßbarer Treppenfunktionen u_k mit $u_k = \sum_{j=1}^{m_k} \overbrace{\mathbb{1}_{A_{k_j}} x_{k_j}}^{v_j :=}$, wobei $x_{k_j} \in \mathbb{R}$, A_{k_j} paarweise disjunkt (p.w.d.) und μ -meßbar. $u_k(\omega) \rightarrow u(\omega)$
Es gilt

(a) $F(u_k)$ ist meßbar

(b) $F(u)(\omega) = \lim_{k \rightarrow \infty} F(u_k)(\omega)$

ad (a)

$$F(v_k)(\omega) = F(x_{k_j} \mathbb{1}_{A_{k_j}})(\omega)$$

$$f(\omega, v_k(\omega)) = \begin{cases} f(\omega, x_j) & \text{falls } \omega \in A_{k_j} \\ f(\omega, 0) & \text{falls } \omega \notin A_{k_j} \end{cases}$$

Es gilt:

$$\underbrace{f(\omega, \overbrace{x_{k_j}}^{\text{fix}})}_{\text{meßbar in } \omega} \underbrace{\mathbb{1}_{A_{k_j}}(\omega)}_{\text{meßbar in } \omega} + \underbrace{f(\omega, 0)}_{\text{meßbar in } \omega} \underbrace{\mathbb{1}_{A_{k_j}^c}(\omega)}_{\text{meßbar in } \omega}$$

damit gilt:

$$F\left(\sum_{j=1}^m v_j\right)(\omega) = \sum_{j=1}^m f(\omega, x_{k_j}) \mathbb{1}_{A_{k_j}} + f(\omega, 0) \mathbb{1}_{[\cup A_j]^c}$$

ist meßbar.

ad (b) Folgt aus der Stetigkeit in der 2. Komponente. ■

3.2 Lokale Integrierbarkeit, Dualität

Definition 3.5. (Ω, μ) σ -kompakter Maßraum, $\Omega = \bigcup_{n=1}^{\infty} K_n$, K_n kompakt.
 $u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ μ -meßbar,

$$\|u\|_{p,K} := \left(\int_K |u|^p d\mu \right)^{\frac{1}{p}}$$

$$L_{lok}^p(\Omega) := \{u: \Omega \rightarrow \mathbb{R} \mid u \text{ ist } \mu\text{-meßbar} \wedge \forall K \subseteq \Omega \text{ kompakt: } \|u\|_{p,K} < \infty\}$$

Eine Metrik auf $L_{lok}^p(\Omega)$ für $1 < p < \infty$ ist definiert durch

$$d(u, v) := \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\|u - v\|_{p, K_n}}{2^n (1 + \|u - v\|_{p, K_n})}$$

Mit $u \in L_{lok}^p(\Omega)$ gilt:

$$(\text{supp } U)^C = \left\{ \omega \in \Omega \mid \exists U \subset \Omega \text{ offen, } \omega \in U, \forall \varphi: U \rightarrow \mathbb{R}, \text{ stetig: } \int_{\Omega} u \varphi d\mu = 0 \right\}$$

$$L_c^p(\Omega) := \{u \in L_{lok}^p(\Omega, \mathbb{R}) \mid \text{supp } u \text{ ist kompakt}\}$$

Satz 3.6. Mit den Bezeichnungen von Definition 3.5 gilt:

(a) $(L_{lok}^p(\Omega))' \cong L_c^q(\Omega)$ für $1 \leq p \leq \infty$, $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$

(b) $T: L_{lok}^p(\Omega) \rightarrow E$, E normiert ist stetig \Leftrightarrow

$$\exists c \in \mathbb{R} \exists K \subseteq \Omega \forall x \in K: \|Tx\| \leq c\|x\|_{p,K}$$

(c) Sei $v \in L_c^q(\Omega)$, $u \in L_{lok}^p(\Omega)$. Ein Skalarprodukt ist definiert durch:

$$\langle v, u \rangle = \int_{\Omega} v(\omega) u(\omega) d\mu(\Omega)$$

Beweis. Beweis von (a)

$$T \in (L_{lok}^1)' \Rightarrow \exists c \exists K: |Tu| < c\|u\|_{p,K}$$

$$\text{supp } u \cap K = \emptyset \Rightarrow Tu = 0$$

$$T \in (L^p(K))' \Rightarrow \exists v \in L^q(K) \forall u \in L^p(K): Tu = \int_K v u = \int_{\Omega} (\mathbb{1}_K v) u$$

$$\forall u \in L^p_{lok}(\Omega): Tu = \int (\mathbf{1}_K v)u,$$

weil

$$\begin{aligned} u &\in L^p_{lok}(\Omega) = u\mathbf{1}_K + (1 - \mathbf{1}_K)u, \\ Tu &= T(u\mathbf{1}_K) + T(u(1 - \mathbf{1}_K)) \end{aligned}$$

Also ist jedes $T \in (L^p_{lok}(\Omega))'$ durch $v \in L^q_c(\Omega)$ gegeben. Umgekehrt ist auch jedes $v \in L^q_c$ durch ein $T \in (L^p_{lok}(\Omega))'$ gegeben, weil

$$v \in L^q_c(\Omega) \Rightarrow \exists K: \text{supp } v \subset K \wedge \mu(K) < \infty$$

$$\begin{aligned} \frac{\langle u, v \rangle}{\mu(K)} &= \int_K uv \frac{d\mu}{\mu(K)} \\ &\leq \|u\|_{L^p(K, \frac{d\mu}{\mu(K)})} \|v\|_{L^q(K, \frac{d\mu}{\mu(K)})} \end{aligned}$$

Also

$$\begin{aligned} S: L^p_{lok}(\Omega) &\rightarrow \mathbb{R} \\ u &\mapsto \int_K uv d\mu \end{aligned}$$

erfüllt

$$\exists C \exists K: |S(u)| \leq C \|u\|_{p,K}$$

Damit folgt $S \in (L^p_{lok}(\Omega))'$.

Es gilt mit $q \geq p, X \subset Y, \Omega \subseteq \mathbb{R}^N$ offen

$$\left. \begin{aligned} C(\Omega, \mathbb{R}^n) &\hookrightarrow \\ L^\infty_{lok}(\Omega, \mathbb{R}^n) &\hookrightarrow \end{aligned} \right\} L^q_{lok}(\Omega, \mathbb{R}^n) \hookrightarrow L^p_{lok}(\Omega, \mathbb{R}^n)$$

$$(X, d_1) \hookrightarrow (Y, d_2) \Leftrightarrow f \mapsto f \quad \text{ist stetig}$$

■

Bemerkung 3.7.

$$L^\infty(\Omega) \not\subset L^q(\Omega) \not\subset L^p(\Omega) \not\subset L^1(\Omega)$$

$$L^\infty(\Omega) \not\supseteq L^q(\Omega) \not\supseteq L^p(\Omega) \not\supseteq L^1(\Omega)$$

$I: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R}$ schwach-folgen-unterhalbstetig

$$|\nabla u|^p \in \begin{cases} L^1(\Omega) & u \in W^{1,p}(\Omega) \\ L^1_{lok}(\Omega) & u \in W^{1,p}_{lok}(\Omega) \end{cases}$$

Satz 3.8 (Hauptsatz 1). Seien $X \subseteq \mathbb{R}^N, Y \subseteq \mathbb{R}^N$ konvex und abgeschlossen, $\varphi: \Omega \times (X \times Y) \rightarrow \mathbb{R}$, $y \mapsto \varphi(\omega, x, y)$ Caratheodoryfunktion und konvex $\forall \omega, x$.

$I(u, v) = \int_\Omega \varphi(\omega, u(\omega), v(\omega)) d\mu$. Dann gilt:

$$\begin{aligned} I: \left((L^1_{lok}(\Omega), d_1) \times (L^1_{lok}(\Omega), \sigma(L^1, L^\infty)) \right) &\rightarrow \mathbb{R} \\ (u, v) &\mapsto I(u, v) \end{aligned}$$

ist folgen-unterhalbstetig. Das heißt:

$$(x_n \xrightarrow{L^1_{lok}} x \wedge y_n \xrightarrow{L^1_{lok}} y) \Rightarrow I(x, y) \leq \liminf I(x_n, y_n)$$

Satz 3.9 (abgeschlossene Graphen). Seien X, Y Banachräume, $T: X \rightarrow Y$ linear.

$\{(x, Tx) | x \in E\} \subseteq X \times Y$ ist abgeschlossen \Leftrightarrow

$$\left[\begin{array}{c} x_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x \\ y_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} y \end{array} \right] \Rightarrow Tx = y$$

Bemerkung 3.10. $T: X \rightarrow Y$ bijektiv, stetig ($\|Tx\| \leq C\|x\|$) \Rightarrow

$$T^{-1}: Y \rightarrow X \text{ ist stetig.}$$

Es gilt also wieder $\|T^{-1}y\| \leq C\|y\|$. Es folgt

$$\exists C \forall x: \frac{1}{C}\|x\|_X \leq \|Tx\|_Y \leq C\|x\|_X$$

$$\Gamma_T := \{(x, Tx) | x \in X\} \text{ ist abgeschlossen in } X \times Y.$$

$$\Gamma_{T^{-1}} := \{(T^{-1}y, y) | y \in Y\} \text{ ist abgeschlossen in } Y \times X.$$

Siehe zu diesem Thema auch [6].

Satz 3.11. Sei X Banachraum, X^* der Dualraum von X . Weiters sei (x_n) Folge in X , sodaß

$$\forall x^* \in X^*: x^*(x_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x^*(x) \text{ also } x_n \rightharpoonup x \text{ in } X$$

Dann gilt:

$$\|x\|_X \leq \limsup \|x_n\|.$$

Die Abbildung $Id: (X, w) \rightarrow (X, \|\cdot\|)$ ist also folgen-unterhalbstetig.

Beweis. Die Abbildung

$$\begin{aligned} T: X^* &\rightarrow C \\ x^* &\mapsto x^*(x_n) \end{aligned}$$

ist laut Voraussetzung wohldefiniert.

$$\left. \begin{array}{l} x_k^* \xrightarrow{k \rightarrow \infty} x_\infty^* \\ Tx_k^* \xrightarrow{k \rightarrow \infty} y \end{array} \right] \Rightarrow Tx_\infty^* = y$$

Also ist der Graph von T abgeschlossen. Mit Satz 3.9 folgt sofort $\|T\| < \infty$. Andererseits gilt mit dem Satz von Hahn-Banach:

$$\begin{aligned} \|x\|_X &= \sup_{x^* \in X^*} \{x^*(x) | \|x^*\| \leq 1\} \\ &= \sup_{x^* \in X^*} \lim_{n \rightarrow \infty} \{x^*(x_n) | \|x^*\| \leq 1\} \\ &\leq \sup_{x^* \in B_{X^*}} \sup_{n \in \mathbb{N}} x^*(x_n) = \sup_{x^* \in B_{X^*}} \|Tx^*\|_C \end{aligned}$$

■

Beweis von Hauptsatz 1. Mit den Voraussetzungen des Satzes gilt $u \in L^1_{lok}(\Omega), v \in L^1_{lok}(\omega)$,

$$I(u, v) := \int_{\Omega} \Phi(u, v) d\mu(\omega)$$

mit

$$\Phi(u, v)(\omega) := \varphi(\omega, u(\omega), v(\omega)).$$

Wobei $\varphi > 0$ und $\varphi(\omega, v(\omega), \cdot)$ konvex ist auf \mathbb{R}^{nN} . Zu zeigen ist

$$\left. \begin{array}{l} u_n \rightarrow u \text{ in } L^1_{lok} \\ v_n \rightarrow v \text{ in } L^1_{lok} \end{array} \right\} \Rightarrow I(u, v) \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} I(u_n, v_n)$$

Schritt 1) Reduktion: Satz 3.8 ist wahr, wenn $\forall K \subseteq \Omega$, K kompakt gilt:

$$I_k: L^1(K) \times (L^1(K), \omega) \rightarrow \mathbb{R}^+ \left. \begin{array}{l} \\ (u, v) \mapsto \int_K \Phi(u, v) d\mu \end{array} \right\} \text{ist folgen unterhalb stetig.} \quad (3.1)$$

Beweis von (1) Falls $K \subset L \subset \subset \Omega$

$$I_K(\Phi(u, v)) \leq I_L(\Phi(u, v)) \quad , \text{weil } \Phi > 0$$

Mit Voraussetzung gilt $\Omega = \bigcup K_n, K_n \subset K_{n+1}$ kompakt. Mit Satz von der Monotonen Konvergenz gilt

$$I(u, v) = \lim_{n \rightarrow \infty} I_{K_n}(u, v) = \sup_{n \in \mathbb{N}} I_{K_n}(u, v).$$

Es gilt immer:

$$\left. \begin{array}{l} f_n \text{ unterhalbstetig} \\ f = \sup_{n \in \mathbb{N}} f_n \end{array} \right\} \Rightarrow f \text{ unterhalbstetig} \quad (3.2)$$

mit $f_n: T \rightarrow \mathbb{R}$.

Beweis von (3.2) Sei x_k Folge in K , $x_k \rightarrow x$

$$\begin{aligned} f_n(x) \leq \liminf_{k \in \mathbb{N}} f_n(x_k) &\Rightarrow \sup_{n \in \mathbb{N}} f_n(x) \leq \sup \left[\liminf_{k \in \mathbb{N}} f_n(x_k) \right] \\ &\leq \liminf_{k \in \mathbb{N}} \sup_{n \in \mathbb{N}} f_n(x_k) \end{aligned}$$

Schritt 2) Sei oBdA. Ω kompakt. Wähle

$$\begin{aligned} u_j &\rightarrow u \quad \text{in } L^1(\Omega) \\ v_j &\rightarrow v \quad \text{in } L^2(\Omega) \end{aligned}$$

sodaß

$$I(u, v) \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} I(u, v_j).$$

Sei $\varepsilon > 0, L := \underline{\lim} I(u, v_j)$, wobei $\underline{\lim} := \lim \inf$. Bestimme Teilfolge (v_{j_k}) von (v_j) , oBdA. (v_j) selbst, sodaß

$$I(u, v_j) \leq L + \varepsilon.$$

$$\exists J_1, \dots, n \exists \alpha_j^l \in J_l, \alpha_j^l \geq 0, \sum_{j \in J_l} \alpha_j^l = 1 \exists v \in L^1: \underbrace{\sum_{j \in J_l} v_j \alpha_j^l}_{w_l} \xrightarrow[l \rightarrow \infty]{\|\cdot\|_{L^1(K)}} v$$

$$\Phi(u, w_l) \leq \sum_{j \in J_l} v_j \alpha_j^l \Phi(u, v_j), \text{ da } \Phi \text{ konvex in der 2. Variable}$$

$$\int \Phi(u, w_l) \leq \underbrace{\sum_{j \in J_l} \alpha_j^l}_{=1} \underbrace{\int \Phi(u, v_j)}_{I(u, v_j)} \leq L + \varepsilon$$

Schritt 3) Aus $w_l \xrightarrow{L^1} v$ folgt, daß eine Teilfolge (w_{l_k}) von (w_l) existiert, sodaß $w_l \xrightarrow{l \rightarrow \infty} v$ fast überall.

$$I(u, v) = \int \Phi(u, v) = \int \underline{\lim} \Phi(u, w_l) \leq \underline{\lim} \underbrace{\int \Phi(u, w_l)}_{\leq L + \varepsilon}$$

$$\begin{aligned} u_k &\xrightarrow{L^1} u \quad L^1(\Omega), \Omega \text{ kompakt} \\ v_k &\rightharpoonup v \quad L^1(\Omega) \end{aligned}$$

Damit gilt

$$\exists(n_k) \forall \delta > 0: \mu\left(\{\omega \mid |\Phi(u_{n_k}, v_{n_k})(\omega) - \Phi(u, v_{n_k})(\omega)| > \delta\}\right) \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

Beweis: Annahme

$$\text{Teilfolge } \exists \delta > 0 \exists \varepsilon > 0: \liminf_{n \rightarrow \infty} \mu\{\omega \mid |\Phi(u_n, v_n) - \Phi(u, v)| > \delta\} > \varepsilon$$

$$v_n \rightharpoonup v \text{ in } L^1 \Rightarrow \exists C \forall n: \|u_n\|_{L^1} \leq C$$

$$\exists K(C, \varepsilon): \{\omega \mid |v_n(\omega)| > K\} \leq \frac{\|v_n\|}{K} \leq \frac{C}{K} \leq \frac{\varepsilon}{4}$$

$$\hat{\Omega}_n := \Omega_n \setminus \{\omega \mid |v_n(\omega)| > K\}$$

$$\exists n_0 \forall n > n_0: \mu(\hat{\Omega}_n) \geq \mu(\Omega_n) - \mu(\{\omega \mid |v_n(\omega)| > K\}) \geq \varepsilon - \frac{\varepsilon}{4} = \frac{3\varepsilon}{4}$$

$$\Omega^\infty := \bigcap_{n=n_0}^{\infty} \underbrace{\bigcup_{k \geq n} \hat{\Omega}_k}_{\mu(\cdot) \geq \frac{3\varepsilon}{4}} \Rightarrow \mu(\Omega^\infty) \geq \frac{3\varepsilon}{4}$$

Es gilt

$$u_k \xrightarrow{L^1} u \Rightarrow \exists(u_{k_n}) \subset (u_k): u_{k_n} \rightarrow u \text{ fast überall}$$

also

$$\mu(\{\omega \mid |u_{k_n}(\omega) - u(\omega)| \neq 0\}) = 0$$

$$\forall \omega \in \Omega: |v_n(\omega)| \leq K$$

Sei nun $\omega \in \Omega^\infty$ beliebig aber fix.

$$\exists(v_{n_k}) \subset (v_n), v_{n_k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} y: \varphi(\omega, u_n(\omega), v_n(\omega)) \rightarrow \varphi(\omega, u(\omega), v(\omega)) \quad (3.3)$$

weilers gilt

$$v_n \rightharpoonup v \Rightarrow z = v(\omega)$$

Andererseits

$$\varphi(\omega, u(\omega), v_{n_k}(\omega)) \rightarrow \varphi(\omega, u(\omega), v(\omega)) \quad (3.4)$$

Aus (3.3) und (3.4) folgt

$$\forall \omega \in \Omega^\infty: |\varphi(\omega, u_{n_k}(\omega), v_{n_k}(\omega)) - \varphi(\omega, u_{n_k}(\omega), v(\omega))| \rightarrow 0$$

Schritt 4)

$$\begin{aligned} u_n &\rightarrow u \quad \text{in } L^1 \\ v_n &\rightharpoonup v \quad \text{in } L^1 \end{aligned}$$

Dann $\exists(u_{n_k}, v_{n_k})$, sodaß

$$\forall \varepsilon > 0 \exists A^\varepsilon \subset \Omega, \mu(\Omega \setminus A^\varepsilon) < \varepsilon: \sup_{\omega \in A^\varepsilon} |\Phi(u_{n_k}, v_{n_k})(\omega) - \Phi(u, v_{n_k})(\omega)| \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

Schritt 5)

$$L = \liminf I(v_n, u_n) = \liminf \int_{\Omega} \varphi(\omega, u(\omega), v(\omega)) d\omega$$

$L \geq I(u, v)$. Sei (u_{n_k}, v_{n_k}) Teilfolge von (u_n, v_n) (oBdA. Folge selbst), sodaß

$$L = \lim_{n \rightarrow \infty} (u_n, v_n)$$

Wähle $\varepsilon > 0$ beliebig aber fix. Bestimme A^ε mit Schritt 4

$$\begin{aligned}
 I(u_n, v_n) &= \int_{\Omega} \varphi(\omega, u_n(\omega), v_n(\omega)) d\mu \\
 &\stackrel{\varphi \geq 0}{\geq} \int_{A^\varepsilon} \varphi(\omega, u_n(\omega), v_n(\omega)) d\mu \\
 &= \int_{\Omega} \mathbb{1}_{A^\varepsilon}(\omega) \Phi(u, v_n) d\mu + \int_{A^\varepsilon} \Phi(u_n, v_n)(\omega) - \Phi(u, v_n)(\omega) d\mu \\
 &\geq \int_{\Omega} \mathbb{1}_{A^\varepsilon}(\omega) \Phi(u, v_n) d\mu - \underbrace{\int_{A^\varepsilon} |\Phi(u_n, v_n)(\omega) - \Phi(u, v_n)(\omega)| d\mu}_{\xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0} \\
 &\xrightarrow{n \rightarrow \infty} \int_{\Omega} \mathbb{1}_{A^\varepsilon}(\omega) \Phi(u, v) d\mu = \int_{\Omega} \Phi(u, v) d\mu - \int_{\Omega \setminus A^\varepsilon} \Phi(u, v) d\mu
 \end{aligned}$$

Damit gilt

$$\int_{\Omega} \Phi(u, v) d\mu - \int_{\Omega \setminus A^\varepsilon} \Phi(u, v) d\mu \xrightarrow[\int_{\Omega \setminus A^\varepsilon} \Phi \rightarrow 0]{\substack{\varepsilon \rightarrow 0 \\ \mu(\Omega \setminus A^\varepsilon) \rightarrow 0}} \int_{\Omega} \Phi(u, v) d\mu$$

■

Definition 3.12. $T: E \rightarrow F$ kompakt: \Leftrightarrow

$$\forall (x_n) \in E^{\mathbb{N}} : \|x_n\| \leq 1 \Rightarrow \exists (x_{n_k}) \subseteq (x_n) \exists x \in E : Tx_{n_k} \rightarrow Tx$$

Satz 3.13. Sei $u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, $p > 1$

$$W^{1,p}(\Omega) = \left\{ u \mid \int_{\Omega} |u|^p d\mu + \int_{\Omega} |\nabla u|^p d\mu < \infty \right\}$$

Dann gilt

$$\begin{aligned}
 id: W^{1,p}(\Omega) &\rightarrow L^1(\Omega) \\
 f &\mapsto f
 \end{aligned}$$

ist kompakt.

Beweis. Beweis zu diesem Satz in der Vorlesung über Sobolevräume. ■

Theorem 3.14. Sei $1 < p < \infty$, $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, $f: \Omega \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{nm} \rightarrow \mathbb{R}$ Caratheodory-Funktion und $f(x, \xi, \cdot) > 0$ konvex.

$$I(u) = \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) dx$$

Dann gilt

$$\begin{aligned}
 I: W^{1,p} &\rightarrow \overline{\mathbb{R}^+} \\
 u &\mapsto I(u)
 \end{aligned}$$

ist schwach-folgen-unterhalbstetig.

Beweis. Sei (u_j) Folge in $W^{1,p}$ mit $u_j \rightharpoonup u$.

$$id: W^{1,p} \rightarrow L^1$$

Damit folgt starke Konvergenz von u_j gegen u in L^1 .

$$u_j \xrightarrow{L^1} u$$

Mit der Defintion der Sobolevräume gilt

$$u_j \xrightarrow{W^{1,p}} w \Leftrightarrow \left[u_j \xrightarrow{L^p} u \wedge \nabla u_j \xrightarrow{L^p} \nabla u \right]$$

$$\nabla u_j \xrightarrow[L^p]{w} \nabla u \xrightarrow[p \geq 0]{\Rightarrow} \nabla u_j \xrightarrow[L^1]{} \nabla u$$

Damit folgt mit Satz 3.8

$$I(u) = \int f(x, u(x), \nabla u(x)) \leq \liminf \int f(x, u_j(x), \nabla u_j(x)) dx$$

Theorem 3.15. Sei $f: \Omega \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{nN} \rightarrow \overline{\mathbb{R}^+}$ wie oben

$$F(x, \xi, \eta) \geq \alpha|\eta|^p - a(x) - \beta|\xi|^q$$

mit $a \in L^1$, $q < p$, $u_0 \in W^{1,p}(\Omega)$, $I(u_0) < \infty$. Dann gilt $X = u_0 + W_0^{1,p}(\Omega)$

$$I: (X, \|\cdot\|_{E^{1,p}}) \rightarrow \mathbb{R}^+$$

ist koerziv und schwach-folgen-unterhalbstetig. X ist schwach abgeschlossen. Mit Lemma 2.1 folgt

$$\exists u_1 \in X: I(u_1) = \inf_{u \in X} I(u)$$

Satz 3.16.

$$\left. \begin{array}{l} K: E \rightarrow F \text{ kompakt} \\ x_n \rightharpoonup x \text{ in } E \end{array} \right\} \Rightarrow (Tx_n) \text{ konvergiert in } F$$

Beweis.

$$x_n \rightharpoonup x \Leftrightarrow \forall z \in E^*: \langle z, x_n \rangle \rightarrow \langle z, x \rangle$$

Wähle $z \in F^*$, $y = T^*z \in E^*$. Dann folgt

$$\begin{aligned} \forall z \in F^*: \langle x_n, T^*z \rangle &\rightarrow \langle x, T^*z \rangle \\ \stackrel{\text{Def}}{\Leftrightarrow} (\forall z \in F^*: \langle Tx_n, z \rangle &\rightarrow \langle Tx, z \rangle) \Leftrightarrow Tx_n \rightharpoonup Tx \end{aligned}$$

Satz 3.17. Sei $T: E \rightarrow F$ stetig, $x_n \rightharpoonup x$. Dann gilt

$$Tx_n \rightharpoonup Tx$$

Beweis. Es gilt

$$(z_n \rightharpoonup z \wedge z_{n_k} \rightarrow z_0) \Rightarrow z = z_0 \quad (3.5)$$

$$\begin{aligned} (x_n \rightharpoonup x \text{ in } E) &\Rightarrow (\exists K \forall n \in \mathbb{N}: \|x_n\| \leq K) \\ &\Rightarrow (Tx_{n_k}) \text{ konvergiert, } \lim_{n_k \rightarrow \infty} \|Tx_{n_k} - z\|_F = 0 \end{aligned} \quad (3.6)$$

Andererseits folgt aus (3.6)

$$(Tx_n \rightharpoonup Tx) \Rightarrow z = Tx$$

Angenommen (Tx_n) konvergiert nicht. Dann folgt

$$\exists \varepsilon_0 \exists (n_l), (m_l) \forall l: \|Tx_{n_l} - Tx_{m_l}\| > \varepsilon_0$$

Aus Kompaktheit folgt

$$\exists (n_{l_k}), (m_{l_k}): (Tx_{n_{l_k}} \rightarrow Tx), (Tx_{m_{l_k}} \rightarrow Tx)$$

Es folgt mit (3.5)

$$\|Tx_{n_{l_k}} - Tx_{m_{l_k}}\| \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

4 Koerzivität von Variationsintegralen

Unser Ziel ist es hinreichende Bedingungen an f zu finden, sodaß

$$I: u_n \mapsto \int f(x, u_n, \nabla u_n) dx$$

koerziv ist.

Satz 4.1 ((Allgemeine) Poincaré Ungleichung). Sei $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ offen und beschränkt, $\partial\Omega \in C^1$, $1 \leq q \leq \infty$, $f \in (W^{1,q}(\Omega))^*$, sodaß mit $c \in W^{1,q}(\Omega)$ gilt

$$c = \text{const} \Rightarrow (\langle f, c \rangle = 0 \Rightarrow c = 0)$$

Dann gilt

$$\exists C \forall u \in W^{1,p}: \|u\|_{1,p} = \|u\|_1 + \|\nabla u\|_1 \leq C(\|\nabla u\|_1 + |\langle f, u \rangle|).$$

Korollar 4.2 (Wichtige Folgerungen). Sei Ω beschränkt, $\partial\Omega \in C^1$, $A \subset \Omega$ offen, $|A| > 0$. Dann gilt

a)

$$\exists C > 1: \frac{1}{C} \|u\|_{1,q} \leq \left[\left| \int_A u dx \right| + \|\nabla u\|_1 \right] \leq \|u\|_{1,q} \quad (4.1)$$

b)

$$\|u\|_{1,q} \leq C \|\nabla u\|_q + \left(\int_A |u|^r dx \right)^{1/r} \quad (4.2)$$

mit r aus Theorem 3.13

Beweis. Beweis von 4.1: wir zeigen

$$\begin{aligned} f: W^{1,q} &\rightarrow \mathbb{R} \\ u &\mapsto \int_A u \end{aligned}$$

ist stetig. $\int_A u := \langle f, u \rangle$. zz: $|\langle f, u \rangle| \leq C \|u\|_{1,q}$. Es gilt

$$\begin{aligned} \left| \int_A u \right| &\leq \int_A |u| = \int \mathbf{1}_A u \\ &\leq \|\mathbf{1}_A\|_p \|u\|_q \\ &\leq |A|^{1/p} (\|\nabla u\|_q + \|\nabla u\|) \\ &= |A|^{1/p} \|u\|_{1,q}. \end{aligned}$$

Damit folgt die Behauptung mit $C := |A|^{1/p} \geq \|f\|_{W^{1,p}(\Omega)}$.

Beweis von 4.2 Mit Satz 4.1 gilt

$$\begin{aligned} \|u\|_{1,q} &\leq C [\|\nabla u\|_1 + |\langle f, u \rangle|] \\ &\leq \|\nabla u\|_{1,q} + \left(\int_A |u|^r \right)^{1/r} (|A|^{1/r'}) \\ &\leq \max(a, |A|^{1/r'}) [\|\nabla u\|_{1,q} + \|u\|_{r,A}] \end{aligned}$$

gilt nun $W^{1,q} \hookrightarrow L^r$, so folgt

$$\begin{aligned} \|u\|_{L^r} &\leq C \|u\|_{1,q} \\ &\leq \max(a, |A|^{1/r'}) [\|\nabla u\|_{1,q} + \|u\|_{1,q}] \\ &\leq C |A| (\|u\|_{1,q}) \end{aligned}$$

■

Satz 4.3. Sei $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ beschränkt und offen. f erfülle

$$f(x, \xi, \eta) \geq \alpha|\eta|^p - a(x) - \beta|\xi|^q \quad (4.3)$$

mit $q < p$, $A \in L^1(\Omega)$, $x \in \mathbb{R}$, $\xi \in \mathbb{R}^n$, $\eta \in \mathbb{R}^{nN}$.

$$I(u) := \int_{\Omega} f(x, u, \nabla u(x)) \, dx$$

Weiters sei $u_0 \in W^{1,p}(\Omega)$ und erfülle $I(u_0) < \infty$.

$$X := u_0 + W^{1,p}(\Omega) \text{ (abgeschlossen)}$$

Dann gilt $I: X \rightarrow \mathbb{R}$ ist koeziv.

Beweis. Betrachte

$$g(x, \xi, \eta) := f(x, \xi, \eta) + a(x) + \beta|\xi|^q \geq 0$$

I_g ist schwach folgen unterhalb stetig.

$$I_f(u) = \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) \geq \int_{\Omega} |\nabla u|^p(x) - a(x) - |u(x)|^q \, dx$$

$\forall u \in X: u = v + u_0$ mit $v \in W_0^{1,p}(\Omega)$, $u_0 \in W^{1,p}(\Omega)$. Damit folgt mit der 2.Δ-Ungleichung

$$\|u\|_{W^{1,p}} \geq \|v\|_{W^{1,p}} - \|u_0\|_{W^{1,p}}$$

und damit

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} |\nabla u|^p(x) &\geq C(\|\nabla v\|_{L^p}^p - \|\nabla u_0\|_{L^p}^p) \\ &\stackrel{\text{Satz 4.1}}{\geq} C(\|v\|_{W^{1,p}}^p - \|u_0\|_{W^{1,p}}^p) \\ &\geq C((\|u\|_{W^{1,p}} - \|u_0\|_{W^{1,p}})^p - \|u_0\|_{W^{1,p}}^p) \end{aligned}$$

Es gilt

$$\|u\|_{W^{1,p}} \rightarrow \infty \Rightarrow \int_{\Omega} |\nabla u|^p(x) \, dx \rightarrow \infty$$

Für $\int_{\Omega} |u|^q$, $q < p$ gilt

$$\begin{aligned} \|u\|_q &= \left(\int_{\Omega} |u|^q \mathbf{1}_{\Omega} \right)^{1/q} \\ &\leq \left(\int_{\Omega} \mathbf{1}_{\Omega}^r \right)^{1/r} \left(\int_{\Omega} |u|^p \right)^{1/p} \\ &\leq |\Omega|^{1/r} \|u\|_{W^{1,p}} \end{aligned}$$

wobei $\frac{1}{r} + \frac{1}{p} = \frac{1}{q}$. Damit gilt

$$\int_{\Omega} |u(x)|^q \, dx \leq |\Omega|^{q/r} \|u\|_{W^{1,p}}^q.$$

Insgesamt folgt

$$I(u) \geq C(\|u\|_{W^{1,p}}^p) - C\|u\|_{W^{1,p}}^q - \int_{\Omega} a(x)$$

Mit den Voraussetzungen folgt nun sofort, daß I koeziv ist. ■

4.1 Variationsproblem mit freien Randbedingungen

Satz 4.4. Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, $A \subset \Omega$, $|A| > 0$, $1 < p < \infty$, $f(x, \xi, \cdot) > 0$ konvex,

$$\begin{cases} 1 < r < p(\frac{n}{n-p}) & \text{falls } p \leq n \\ r < \infty & \text{falls } p > n \end{cases} f(x, \xi, \eta) \geq x(|\eta|^p + \mathbf{1}_A(x)|\eta|^r) - a(x) \quad (4.4)$$

Weiters gelte $X(\subseteq W^{1,p})$ schwach abgeschlossen (z.B. $X = W^{1,p}$),

$$\exists u_0 \in X: I(u_0) < \infty \quad (4.5)$$

Dann gilt: $I: X \rightarrow \mathbb{R}$ ist nach unten beschränkt und nimmt sein Infimum an.

$$\exists \bar{u} \in X: I(\bar{u}) = \inf_{u \in X} I(u). \quad (4.6)$$

Beweis. I ist schwach-folgen-unterhalbstetig (konvex). Zu zeigen ist, daß I koerziv auf X ist.

$$\begin{aligned} I(u) &= \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) dx \\ &\geq \int_{\Omega} |\nabla u(x)|^p + \int_A |u(x)|^q dx - \int a(x) dx \end{aligned}$$

mit (4.2) folgt

$$I(u) \geq C \|u\|_{W^{1,p}}^p$$

■

Satz 4.5 (freie RWP).

$$\int_{\Omega} \left[\frac{1}{2} |\nabla u|^2 + \frac{a_0(x)}{r} |u|^r \right] dx \xrightarrow{u \in H^1(\Omega)} \text{MIN} \quad ()$$

$\exists \alpha > 0 \exists A \subset \Omega, |A| > 0 \forall x \in A: a_0(x) > \alpha$

Dann nimmt $I(u)$ sein Infimum auf $H^1(\Omega)$ an!

Beweis.

$$\begin{aligned} f(x, \xi, \eta) &\geq \frac{1}{2} |\eta|^2 + \frac{\alpha}{r} \mathbf{1}_A(x) |\xi|^r \\ f(x, \xi, \eta) &> 0, \text{ konvex weil } \eta \mapsto |\eta|^2 \text{ konvex ist.} \end{aligned}$$

$I(\bar{u}) = \inf_{u \in W^{1,p}} Iu$ erfüllt

$$\begin{aligned} -\Delta \bar{u} + a_0(x) |\bar{u}|^{r-2} \bar{u} &= 0 \quad \text{auf } \Omega \\ \partial_{\nu} \bar{u}(x) &= 0 \quad \text{auf } \partial\Omega \end{aligned}$$

■

4.2 Eindeutigkeit

Betrachten folgendes Problem für $u \in u_0 + H_0^1(\Omega)$:

$$u \mapsto \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx \quad (4.7)$$

$\int_{\partial\Omega} |\nabla u|^2 dx < \infty$, also $(I(u_0) < \infty)$, garantiert eine Lösung.
Die Lösung von (4.7) erfüllt

$$\Delta u = 0 \quad (4.8)$$

$$u|_{\partial\Omega} = u_0|_{\partial\Omega} = f \quad (4.9)$$

Seien nun u_1, u_2 Lösungen von (4.7).

$$I\left(\frac{u_1 + u_2}{2}\right) \leq \frac{I(u_1) + I(u_2)}{2} = \frac{\min + \min}{2} = \min \quad (4.10)$$

Damit folgt, daß $\frac{u_1 + u_2}{2}$ wieder Lösung von (4.7) ist. Es folgt

$$I\left(\frac{u_1 + u_2}{2}\right) - \frac{1}{2}I(u_1) - \frac{1}{2}I(u_2) = 0 \quad (4.11)$$

$$\int |\nabla \frac{u_1 + u_2}{2}|^2 - \frac{1}{2}|\nabla u_1|^2 - \frac{1}{2}|\nabla u_2|^2 \leq 0 \quad (4.12)$$

$$\forall \omega \in \Omega: |\nabla \frac{u_1 + u_2}{2}(\omega)|^2 - \frac{1}{2}|\nabla u_1(\omega)|^2 - \frac{1}{2}|\nabla u_2(\omega)|^2 \equiv 0 \quad (4.13)$$

Es gilt

$$\left(\frac{a+b}{2}\right)^2 = \frac{a^2}{2} + \frac{b^2}{2} \Leftrightarrow a = b.$$

$$\begin{aligned} \left(\frac{u_{1,x} + u_{2,x}}{2}\right)^2(\omega) + \left(\frac{u_{1,y} + u_{2,y}}{2}\right)^2(\omega) - \frac{1}{2}(u_{1,x}^2(\omega)) - \frac{1}{2}(u_{1,y}^2(\omega)) \\ - \frac{1}{2}(u_{2,x}^2(\omega)) - \frac{1}{2}(u_{2,y}^2(\omega)) \equiv 0 \\ \Leftrightarrow -\left(\frac{u_{1,x} - u_{2,x}}{2}\right)^2(\omega) - \left(\frac{u_{1,y} - u_{2,y}}{2}\right)^2(\omega) \equiv 0 \\ \Rightarrow u_{1,x} = u_{2,x} \cap u_{1,y} = u_{2,y} \end{aligned}$$

Insgesamt gilt damit

$$\forall \omega \in \Omega: [\nabla u_1(\omega) = \nabla u_2(\omega) \wedge u_1|_{\partial\Omega} = u_2|_{\partial\Omega} = u_0|_{\partial\Omega}] \Rightarrow \forall \omega \in \Omega: u_1(\omega) \equiv u_2(\omega) \quad (4.14)$$

Beispiel 4.6. Minimalflächenproblem gesucht: $u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ sodaß Fläche des Graphen $\{(x, u(x)) | x \in \Omega\}$ minimal wird unter allen u , die $u|_{\partial\Omega} = f$ erfüllen.

$$I: u \rightarrow \int_{\Omega} \sqrt{1 + |\nabla u(x)|^2} dx \quad (4.15)$$

wobei $u \in u_0 + W^{1,p}(\Omega)$, $u_0 \in W_0^{1,p}(\Omega)$, $u_0|_{\partial\Omega} = f$.

$$I(u) = \int_{\Omega} \sqrt{1 + |\nabla u(x)|^2} dx$$

$$\varphi(x, u, \nabla u) = \sqrt{1 + |\nabla u(x)|^2}, \quad \varphi(x, \xi, \eta) = \sqrt{1 + |\eta|^2}$$

Erfüllt φ

$$\varphi(x, \xi, \eta) \geq |\eta|^p$$

dann ist I auf $W^{1,p}$ koerziv.

Frage: Für welche p gilt $\varphi(x, \xi, \eta) \geq |\eta|^p$ also

$$\forall \eta \in \mathbb{R}^n: \sqrt{1 + |\eta|^2} \geq |\eta|^p?$$

Antwort: $p = 1$. "schlechte Antwort." $W^{1,1}(\Omega)$ ist der einzige Sobolevraum von dem wir wissen, daß er *nicht reflexiv* ist.

$W^{1,1}(\Omega)$ ist nicht reflexiv!

$I: W^{1,1}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ ist schwach-folgen-unterhalbstetig.

Deshalb greift die Existenztheorie nicht! Tatsächlich sind Minimalflächenprobleme bedannt, deren Lösung *kein* Graph ist (sondern eine Riemansche Mannigfaltigkeit)! (4.15) hat aber immer eine Lösung siehe etwa [4].

5 Stetigkeit von Superpositionsoperatoren

Frage:

Wann ist

$$I: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$$

$$u \mapsto \int \varphi(x, u, \Delta u) dx \quad (5.1)$$

stetig und Fr“chet-differenzierbar?

Die Antwort muß wie immer am Integranden $\varphi(x, \xi, \eta)$ ablesbar sein. Das ist der letzte Schritt zur Beantwortung der Frage:

Welche Differentialgleichung erfüllt die Lösung des Variationsproblems (5.1) mit $u \in X = u_0 + W_0^{1,p}$?

$$\left. \begin{array}{l} I: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ stetig differenzierbar} \\ \text{Wenn } I(\bar{u}) = \min_{u \in W^{1,p}} \end{array} \right\} \Rightarrow \forall h \in W^{1,p}: I'(u)(h) \equiv 0, \text{ falls } I'(u)(h) \equiv 0 \text{ eine schwache}$$

Lösung einer Differentialgleichung ist.

Notation 5.1. In diesem Kapitel sei stets wenn nicht anders verlangt (Ω, μ) ein σ -endlicher Maßraum. Weiters möge gelten:

(a) Sei \mathcal{A} eine σ -Algebra, $A_n \in \mathcal{A}$.

$$A_n \searrow \emptyset \text{ fast überall} \Leftrightarrow A_{n+1} \subset A_n, \mu\left(\bigcap_{n=1}^{\infty} A_n\right) = 0$$

(b) Sei $1 \leq q < \infty$, F endlich dimensional, $M \subseteq L^q((\Omega, \mu), F)$.

M hat gleichmäßig absolut stetige Normen $:\Leftrightarrow$

$$\forall \varepsilon > 0 \forall (A_n) \text{ Folge in } \mathcal{A}, A_n \searrow 0 \text{ f.ü. } \exists k(\varepsilon) \forall k > k(\varepsilon) \forall u \in M: \|u \mathbb{1}_{A_k}\| \leq \varepsilon. \quad (5.2)$$

Beispiel 5.2. (a) $M = \{v\} \Leftrightarrow v \in L^q$.

(b) Sei $q = 1$.

$$I_n =]2^{-n}, 2^{-n+1}[$$

$$f_n = 2^n \mathbb{1}_{I_n}$$

Es gilt: $\forall n \in \mathbb{N}: f_n \in L^1(\lambda, [0, 1])$. $\{f_n | n \in \mathbb{N}\}$ hat in L^1 keine gleichmäßig absolut stetige Normen.

Satz 5.3. Sei $M := \{f_n\}$. $\{f_n\}$ erfüllt (5.2) in $L^1 \Leftrightarrow$

(f_n) ist in L^1 schwach-folgen-kompakt.

Bemerkung 5.4. $\neg((f_n)$ hat in L^1 gleichmäßig absolut beschränkte Normen) \Leftrightarrow

$$\exists \delta < 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \exists A_k \in \Omega: (\mu(A_k) \searrow 0) \vee \int_{A_k} |f_{n_k}| d\mu > \delta.$$

Satz 5.5 (Krasnoselski–Vainberg). $I(u, w)(x) \rightarrow \varphi(x, u(x), w(x))$ stetig auf

$$I: L^{p_1} \times L^{p_2} \rightarrow L^q$$

$$u, v \mapsto \varphi(x, u(x), v(x))$$

genau dann wenn

$$\exists U \subseteq L^{p_1} \times L^{p_2} \text{ offen: } I(U) \subseteq L^q \text{ ist beschränkt.}$$

(vgl. Lineare Operatoren $L: E \rightarrow F$ stetig $\Leftrightarrow \exists M \forall x \in E: \|x\| < 1 \Rightarrow \|Lx\| \leq M$)

Bemerkung 5.6 (Motivation von „schwachen“ Lösungen). Sei $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$ ein Gebiet mit C^1 Rand. Mit der 1. Green'schen Identität gilt dann mit $v \in C^2(\Omega), u \in C^1(\Omega)$

$$\int_{\Omega} u \Delta v + \nabla u \nabla v d(x, y) = \int_{\partial\Omega} u \frac{\partial v}{\partial n} dS.$$

Was folgt für v , wenn $\forall u \in C_0^1(\bar{\Omega}): \int \nabla u \nabla v d(x, y) = 0$?

Antwort:

$$u|_{\partial\Omega} = 0 \Rightarrow \int_{\partial\Omega} u \frac{\partial v}{\partial n} dS = 0 \quad (5.3)$$

$$(5.3) \Rightarrow \int u \Delta v d(x, y) = 0 \quad \forall u \in C_0^1(\Omega) \quad (5.4)$$

$$(5.4) \Rightarrow \forall x \in \Omega: \Delta v(x) = 0 \quad (5.5)$$

Beweis. (5.5) Annahme

$$\exists y \in \Omega: \Delta v(y) \neq 0 \xrightarrow[v \in C^2]{\Delta v \in C} \exists O \subseteq \Omega, \text{ offen: } \Delta v|_O > 0. \quad (5.6)$$

somit

$$\exists \alpha > 0 \exists \delta > 0: \Delta v(y) > \alpha \quad \forall y \in B(y, \delta)$$

wähle $u \in C^2(\Omega)$, sodaß

$$u|_{\Omega B(y, \delta)} > 0 \quad u|_{B(y, \frac{\delta}{2})} \geq 1 \quad (5.7)$$

dann folgt

$$\int_{\Omega} u \Delta v d(x, y) = \int_{B(y, \delta)} u \Delta v d(x, y) \geq \frac{\delta}{2} \alpha$$

zusammen:

$$\forall x \in \Omega: (\Delta v)(x) \equiv 0$$

■

Definition 5.7. $v \in H^2(\Omega)$ heißt „schwache Lösung“ von $\Delta v = 0 : \Leftrightarrow$

$$\forall u \in H_0^2(\Omega): \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx = 0. \quad (5.8)$$

Bemerkung 5.8. In obiger Formulierung kommen nur 1.Ableitungen von v vor im Gegensatz zur ursprünglichen Formulierung benötigt man also nicht mehr $v \in C^2$.

$H^2(\Omega)$ ist reflexiver Hilbertraum.

Bemerkung 5.9.

$$\begin{aligned} I(u) &= \frac{1}{2} \|u\|_{H^2(\Omega)}^2 = \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx \\ \exists v \in H_0^2(\Omega): I'(v) &= 0 \\ \Rightarrow \forall u \in H_0^2: \langle I'v, u \rangle_{H^2} &= 0 \\ &= \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx \equiv 0. \end{aligned}$$

Lemma 5.10 (Konstruktion). $M \subset L^q$ hat absolut stetige Normen \Leftrightarrow

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta < 0 \forall u \in M \forall A \in \mathcal{A}_{\mu}: \mu(A) < \delta \Rightarrow \|u \mathbf{1}_A\|_q \leq \varepsilon \quad (5.9)$$

Beweis. \Rightarrow vgl. Definition 5.2

$$\forall (A_n) \searrow 0 \text{ f.ü. } \forall \varepsilon > 0 \exists k(\varepsilon) \forall k > k(\varepsilon) \forall n \in M: \|\mathbf{1}_{A_k} u\|_q \leq \varepsilon \quad (5.10)$$

(5.9) \Rightarrow (5.10): Sei $A_n \searrow 0$ beliebig aber fix. Sei $\varepsilon > 0$

$$\exists k(\varepsilon): \mu(A_{k(\varepsilon)}) < \delta$$

mit (5.9) folgt nun

$$\begin{aligned}\mu(A_k) &\leq \mu(A_{k(\varepsilon)}) && \forall k \geq k(\varepsilon) \\ \mu(A_k) &\geq \delta \stackrel{(5.9)}{\Rightarrow} \forall u \in M: \|u \mathbf{1}_{A_k}\|_q \leq \varepsilon.\end{aligned}$$

Wir zeigen $\neg(5.9) \Rightarrow \neg(5.10)$.

$$\exists \varepsilon > 0 \forall k \exists A_k \in \mathcal{A}_\mu \exists u_k \in M: \mu(A_k) \leq 2^{-k} \vee \|u_k \mathbf{1}_{A_k}\|_q > \varepsilon.$$

$B_m := \bigcup_{k=m}^{\infty} A_k$, $B_m \supset B_{m+1}$ Es gilt

$$\mu(B_m) \leq \sum_{k=m}^{\infty} \mu(A_k) \leq 2^{-m+1}$$

und daher

$$\mu\left(\bigcap_{m=1}^{\infty} B_m\right) = 0$$

weil

$$B_m \supset B_{m+1} \Rightarrow \mu\left(\bigcap_{m=1}^{\infty} B_m\right) = \lim_{N \rightarrow \infty} \mu\left(\bigcap_{m=1}^N B_m\right) = \lim_{N \rightarrow \infty} \mu(B_N) = 0.$$

Weiters gilt $A_k \subseteq B_k$ und

$$\varepsilon \leq \|u_k \mathbf{1}_{A_k}\|_q \leq \|u_k \mathbf{1}_{B_k}\|_q.$$

Insgesamt folgt

$$\exists B_k \searrow \emptyset \text{ f.ü. } \exists \varepsilon > 0 \forall m \exists k \geq m: \|u_k \mathbf{1}_{B_k}\| \geq \varepsilon \Leftrightarrow \neg(5.10).$$

■

Lemma 5.11. (a)

$$\exists r > 0 \forall u \in L^{p_1} \forall v \in L^{p_2}: \varphi(x, u(x), v(x)) \in L^q \quad (5.11)$$

$$\|u\|_{p_1} \leq r, \quad \|v\|_{p_2} \leq r \quad (5.12)$$

(b) $u_k \in L^{p_1}, v_k \in L^{p_2}$

$$\sum (\|u_k\|_{p_1} + \|v_k\|_{p_2}) \leq r \quad (5.13)$$

Dann gilt:

$$\varphi(x, u_k(x), v_k(x)) \text{ hat in } L^q \text{ gleichm\u00e4\u00dfig absolut stetige Normen.} \quad (5.14)$$

Beweis. Kontraposition. Es gelte

$$\exists \alpha > 0 \exists A_k \searrow \emptyset \text{ f.ü. } \exists (u_{k_j}, v_{k_j}) \subseteq (u_k, v_k) \text{ oBdA. } (u_k, v_k) \text{ selbst: } (\forall k: \|\varphi(\cdot, u_k(\cdot), v_k(\cdot))\|_q \geq \alpha) \quad (5.15)$$

Andererseits gilt mit dem Satz von Lebesgue und (a)

$$k \in \mathbb{N} \exists A_{m_k}, m_k > k: \|\varphi(\cdot, u_k, v_k) \mathbf{1}_{A_{m_k}}\|_q < \frac{\alpha}{4} \quad (5.16)$$

$$\|\varphi(\cdot, u_k, v_k) \mathbf{1}_{A_k \setminus A_{m_k}}\|_q \geq \alpha - \frac{\alpha}{4} \quad (5.17)$$

$k_0 = 0$, $k_{j+1} = m_{k_j}$, $B_j = A_{k_j} \setminus A_{k_{j+1}}$

$$y_j = u_{k_j} \quad z_j = v_{k_j} \quad (5.18)$$

$$y = \sum_j u_j \mathbf{1}_{B_j} \quad z = \sum_j z_j \mathbf{1}_{B_j} \quad (5.19)$$

B_j sind paarweise disjunkt. Weiters gilt

$$\|y\|_{p_1} \leq \sum_j \|y_j\|_{p_1} \leq r$$

$$\|z\|_{p_2} \leq \sum_j \|z_j\|_{p_2} \leq r$$

$$\|\varphi(\cdot, y_j(\cdot), z_j(\cdot))\mathbf{1}_{B_j}\| = \|\varphi(\cdot, y(\cdot), z(\cdot))\mathbf{1}_{B_j}\|$$

damit folgt der Widerspruch

$$\alpha - \frac{\alpha}{4} \leq \|\varphi(\cdot, y_j(\cdot), z_j(\cdot))\mathbf{1}_{B_j}\|_q = \|\varphi(\cdot, y(\cdot), z(\cdot))\mathbf{1}_{B_j}\|_q \xrightarrow{j \rightarrow \infty} 0.$$

■

Theorem 5.12. Sei $U \subseteq L^{p_1} \times L^{p_2}$ offen, $\mathbf{u} = (u_1, u_2)$, $\Phi(\mathbf{u})(x) = \varphi(x, u_1(x), u_2(x))$. Dann folgt $\Phi: U \rightarrow L^2$ ist stetig.

Beweis. Wir zeigen den Satz für den Fall wo $\Phi(\sigma) = \varphi(\cdot, \sigma(\cdot), \sigma(\cdot)) = 0$ und $\sigma \in U, U$ offen. Damit gilt

$$\exists r > 0: rB_{L^{p_1} \times L^{p_2}} \subseteq U$$

Annahme Φ ist nicht stetig im Punkt $\sigma \in U$, also

$$\exists u_k \in L^{p_1} \times L^{p_2}, u_k \rightarrow \sigma: \Phi(u_k) \not\rightarrow \Phi(\sigma) \quad (5.20)$$

also

$$\exists \varepsilon > 0 \exists (u_{n_k}) \subseteq (u_n) \text{ oBdA. } (u_n) \text{ selbst: } \|\Phi(u_{n_k})\|_q > \varepsilon$$

wähle Teilfolge (oBdA. wieder Folge selbst), sodaß

$$\sum \|u_{n_k}\|_{L^{p_1} \times L^{p_2}} < r \quad (5.21)$$

$$u_{n_k} \rightarrow \sigma \text{ f.ü.} \quad (5.22)$$

Damit folgt für fast alle $x \in \Omega$

$$\Phi(u_k)(x) = \varphi(x, u_k^1(x), u_k^2(x)) \rightarrow \varphi(x, \sigma(x), \sigma(x)) \equiv \sigma \quad (5.23)$$

Damit folgt mit Lemma 5.11

$$\{\Phi(u_k): k \in \mathbb{N}\} \text{ hat gleichgradig absolut stetige Normen.} \quad (5.24)$$

Die Aussagen (5.23), (5.24) stehen im Widerspruch zu $\|\Phi(u_k)\|_q \geq \varepsilon$.

Sei nun

$$\Omega = \bigcup \Omega_m \quad (5.25)$$

$$\Omega_m \subset \Omega_{m+1} \subset \dots \subset \Omega \text{ kompakt} \quad (5.26)$$

$$\mu(\Omega_m) < \infty \quad (5.27)$$

Es gilt

$$\Omega_m^c \searrow \emptyset \quad \mu(\Omega_m) \rightarrow 0 \quad (\lim \mu(\Omega_m) = \mu(\Omega))$$

$$(5.24) \Rightarrow \exists m \forall k: \|\Phi(u_k)\mathbf{1}_{\Omega_m^c}\|_q < \frac{\varepsilon}{3} \quad (5.28)$$

$$(5.23) \Rightarrow \exists B \subset \Omega_m: \mu(\Omega_m \setminus B) \leq \delta(\varepsilon) \wedge \sup_{x \in B} \|\Phi(u_k)(x) - \sigma\| \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0 \quad \text{mit Egoroff} \quad (5.29)$$

Andererseits

$$(5.24) \Rightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta(\varepsilon) \forall A \in \mathcal{A}: \mu(A) < \delta \Rightarrow \forall k: \|\Phi(u_k)\mathbf{1}_A\|_1 \leq \frac{\varepsilon}{3}$$

Betrachte k_0

$$\forall k > k_0: \sup_{x \in B} |\Phi(u_k)(x)| \leq \frac{\varepsilon}{3}$$

Dann gilt

$$\begin{aligned}
\forall k \geq k_0: & \left(\int_{\Omega} |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) \right)^{1/q} \\
&= \left(\int_{\Omega \setminus \Omega_m} |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) + \int_{\Omega_m \setminus B} |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) + \int_B |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) \right)^{1/q} \\
&\leq \left(\int_{\Omega \setminus \Omega_m} |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) \right)^{1/q} + \left(\int_{\Omega_m \setminus B} |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) \right)^{1/q} + \left(\int_B |\Phi(u_k)|^q(x) d\mu(x) \right)^{1/q} \\
&\leq 3 \frac{\varepsilon}{3} = \varepsilon
\end{aligned} \tag{5.30}$$

Reduktion des Allgemeinen Falles: zu zeigen ist jetzt $\Phi(\cdot)$ ist stetig im Punkt $u_0 \in U$

$$\psi(x, \xi) = \varphi(x, u_0(x) + \xi) - \varphi(x, u_0(x)) \quad \text{Caratheodory-Funktion}$$

$$\psi(x, \sigma) = \sigma \Rightarrow \Psi(\sigma) = \sigma \tag{5.31}$$

$$\Psi(u)(x) = \psi(x, (u(x))) = \varphi(x, u_0(x) + u(x)) - \varphi(x, u_0(x))$$

$$\sigma \in U - u_0 + \{w - u_0 | w \in U\} \tag{5.32}$$

$$\Psi(U - u_0) \subset L^2 \tag{5.33}$$

(5.31), (5.32), (5.33) $\Rightarrow \Psi$ ist stetig in σ , weil der erste Schritt auf Ψ anwendbar ist.

$$u_k \rightarrow \sigma \Rightarrow \Psi(u_k) \rightarrow \sigma \quad w_k \rightarrow u_0 \xrightarrow{L^{p_1} \times L^{p_2}} \sigma \quad \Psi(w_k - u_0) \xrightarrow{L^q} \sigma$$

$$\underbrace{\|\Psi(w_k - u_0)\|_q}_{\rightarrow \sigma} = \|\Phi(u_0 + (w_k - u_0)) - \Phi(u_0)\|_q \tag{5.34}$$

$$+\|\Phi(w_k) - \Phi(u_0)\|_q \tag{5.35}$$

■

Satz 5.13. Sei $1 \leq p_j < \infty$, $1 \leq j \leq n-1$, $p_n = \infty$, $1 \leq q < \infty$, $a \in L^q_+(\Omega)$

$$\forall x \in \Omega: (a_\infty(x, \cdot): \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist monoton.}) \tag{5.36}$$

$$\forall t \in \mathbb{R}^+: (a_\infty(\cdot, t) \in L^q(\Omega)) \tag{5.37}$$

Weiters gelte

$$\varphi(x, \xi) \leq a(x) + \beta \sum_{j=1}^{n-1} |\xi|^{p_j/q} + a_\infty(x, |\xi_n|) \quad \forall x \in \Omega, \forall \xi = (\xi_1, \dots, \xi_n). \tag{5.38}$$

Dann gilt: $\Phi \in C(L^{\vec{p}}, L^q)$ und $U \subset L^{\vec{p}}$ beschränkt $\Rightarrow \Phi(U) \subset L^q$ ist beschränkt, wobei $L^{\vec{p}} = L^{p_1} \times L^{p_2} \times \dots \times L^{p_n}$.

Beweis.

$$\| |u|^r \|_s = \left(\int (|u|^r)^s \right)^{1/s} = \left(\int |u|^{rs} \right)^{1/s} = \left(\int |u|^{rs} \right)^{r/rs} = \| |u|^r \|_{rs} \tag{5.39}$$

$\mathbf{u} \in L^{\vec{p}}$, $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)$, $\Phi(\mathbf{u})(x) = \varphi(x, u_1(x), \dots, u_n(x))$

Frage: ($U \subset L^{\vec{p}}$ offen) $\Rightarrow (\Phi(U) \subseteq L^q$ beschränkt)?

zu zeigen:

$$u \in L^{\vec{p}} \Rightarrow \Phi(u) \in L^q$$

$$\begin{aligned}
\|\Phi(u)\|_{L^q} &= \left(\int |\varphi(x, u_1(x), \dots, u_k(x))|^q d\mu(x) \right) \\
&\leq \|a\|_q + \sum_{i=1}^{n-1} \| |u_i(x)|^{p_i/q} \|_q + \|a_\infty(\cdot, u_n(x))\|_q \\
&\stackrel{(5.39)}{\leq} \|a\|_q + \sum_{i=1}^{n-1} \| |u_i|_{p_i}^{p_i/q} \|_q + \|a_\infty(\cdot, \|u_n\|_\infty)\|_q
\end{aligned} \tag{5.40}$$

■

5.1 Anwendung des Satzes von Krasnoski–Vainberg auf Variationsintegrale

Bemerkung 5.14. Mit $f_1, f_2 \in W^{1,p}$ gilt, daß auch wieder

$$\max(f_1, f_2) \in W^{1,p} |f| \in W^{1,p}$$

Sei wieder $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ beschränkt, $\partial\Omega \in C^1$, $1 < p < \infty$.

Definition 5.15. (a)

$$p^* = p \frac{n}{n-p}$$

$$\frac{1}{p^*} = \frac{1}{p} - \frac{1}{n}$$

für $p < n$ heißt kritischer, konjugierter Sobolevindex. $f \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^{n \times N}, \mathbb{R})$ hat optimales Wachstum: \Leftrightarrow

$$f(x, \xi, \eta) \leq \begin{cases} \alpha(x) + \bar{\alpha}(|\xi|^r + |\eta|^p) & p \leq n \\ a(x, |\xi|) + \bar{\alpha}(|\eta|^p) & p > n \end{cases} \quad (5.41)$$

mit

$$a \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+)$$

$$\forall t: a(\cdot, t) \in L^1(\Omega)$$

$a(x, \cdot)$ monoton wachsend

$$\alpha(x) = a(x, 0)$$

(b)

$$p_d^* := p \frac{n-1}{n-p}$$

$$\frac{1}{p_d^*} = \frac{1}{p} - \frac{1 - \frac{1}{p}}{n-p}$$

für $p < n$ heißt kritischer Randsobolevindex. $g \in \text{Car}(\partial\Omega \times \mathbb{R}^N, \mathbb{R})$ hat optimales Wachstum: \Leftrightarrow

$$g(x, \xi) \leq \begin{cases} b(y) + \beta|\xi|^s & p \leq n \\ b(y, \xi) & p > n \end{cases} \quad (5.42)$$

mit

$$\forall t: b(\cdot, t) \in L^1(\partial\Omega) \forall x: b(x, \cdot) \text{ monoton wachsend}$$

$$I_f^\Omega(u) = \int_\Omega f(x, u(x), \nabla u(x)) dx \quad u \in W^{1,p}(\Omega)$$

$$I_g^\Omega(u) = \int_\Gamma g(x, \gamma u(x)) d\sigma(x) \quad u \in W^{1,p}(\Omega), \Gamma \subseteq \partial\Omega, |\Gamma|_{m-1} > 0$$

wobei

$$\gamma: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow L^p(\partial\Omega)$$

$$f \mapsto f \quad (5.43)$$

den Spuoperator bezeichnet.

Definition 5.16 (Bezeichnung). f hat suboptimales Wachstum: \Leftrightarrow

$$r < p^*$$

g hat suboptimales Wachstum: \Leftrightarrow

$$s < p_d^*$$

Satz 5.17. f, g optimales Wachstum. Dann gilt

(a)

$$I_f^\Omega + I_g^\Omega : W^{1,p}(\mathbb{R}) \text{ ist stetig.} \quad (5.44)$$

(b) g hat suboptimales Wachstum \Rightarrow

$$I_g^\Gamma : W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist schwach-folgenstetig}$$

(c) f hat suboptimales Wachstum \Rightarrow

$$I_f^\Omega : W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist schwach-folgenstetig}$$

Beweis. zeigen zuerst (5.44). f, g optimales Wachstum

$$\begin{aligned} W^{1,p}(\Omega, \mathbb{R}^N) \rightarrow L^r(\Omega) & \text{ ist stetig} \\ f \mapsto f & \\ (u \mapsto (u, \nabla u)) \in L(W^{1,p}(\Omega), L^{1/p}(\Omega) \times L^p(\Omega)) & \end{aligned}$$

Superpositionsoperator

$$F(u)(x) = f(x, u(x), \nabla u(x))$$

 $F \in C(\underbrace{L^r(\Omega) \times L^p(\Omega)}_{L^{\bar{p}}}, \underbrace{L^1(\Omega)}_{L^q})$ mit Satz 5.5

$$\begin{array}{ccc} W^{1,p}(\Omega) & \xrightarrow[A]{(u \mapsto (u, \nabla u))} & L^r(\Omega) \times L^p(\Omega) \\ I_f^\Omega \downarrow & & B \downarrow F \\ \mathbb{R} & \xleftarrow[C]{(v \mapsto \int_\Omega v(x) dx)} & L^1 \end{array}$$

 I_f^Ω ist stetig, weil

- A stetig ist, mit Satz 3.13,
- B stetig ist, mit Satz 3.13, Satz 5.5,
- C stetig ist (Lebesgue).

$$\begin{array}{ccccc} W^{1,p}(\Omega) & \xrightarrow{\text{Spuroperator}} & W^{1-1/p,p}(\partial\Omega) & \xrightarrow{\text{Id}} & L^s(\partial\Omega) \\ I_g^\Gamma \downarrow & & & & \downarrow G(u)(x) \\ \mathbb{R} & \longleftarrow & (v \mapsto \int v(y) d\sigma(y)) & \longleftarrow & L^1 \end{array}$$

Damit folgt wie oben, daß I_g^Γ stetig ist.

Beweis von (c).

 $I_f^\Omega : f$ suboptimales Wachstum $\Leftrightarrow (r < p^*)$

Rellich-Kondrachov:

$$\begin{aligned} W^{1,p}(\Omega) & \rightarrow L^r(\Omega) \\ u & \mapsto u \end{aligned}$$

ist kompakt und stetig.

$$K : E \rightarrow F \text{ kompakt : } (x_n \rightharpoonup x) \Rightarrow (\|Kx_n - Kx\|_F \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0)$$

Wir zeigen

$$(u_n \rightharpoonup u) \Rightarrow (I_f^\Omega(u_n) \rightarrow I_f^\Omega(u)).$$

Da $A : W^{1,p} \rightarrow L^r \times L^p$ kompakt ist, für $r < p^*$ folgt

$$\begin{aligned} (u_n \rightharpoonup u \text{ in } W^{1,p}) & \Rightarrow [(u_n, \nabla u_n) \rightarrow (u, \nabla u) \text{ in } L^r \times L^p] \\ & \Rightarrow F(u_n) \rightarrow F(u) \end{aligned}$$

Da $F: L^r \times L^p \rightarrow L^1$ stetig ist folgt

$$\left(\int_{\Omega} F(u_n)(x) dx \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \int_{\Omega} F(u) dx \right) \Leftrightarrow \left(\int_{\Omega} f(x, u_n(x), \nabla u_n(x)) dx \rightarrow \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) dx \right)$$

Beweis von (b) folgt analog dazu. ■

Satz 5.18. Sei $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ beschränkt, $1 < p < \infty$.

$f \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^N, \mathbb{R}^{n \times N}, \mathbb{R})$ optimales Wachstum

$f_0 \in \text{Car}(\Omega, \mathbb{R}^N, \mathbb{R})$ suboptimales Wachstum, $f_0 \geq 0$

$$\begin{aligned} f(x, \xi, \eta) &\geq f_0(x, \xi) \\ f(x, \xi, \cdot) &\text{konvex} \end{aligned}$$

$g \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^N, \mathbb{R})$ optimales Wachstum

$$g(x, \cdot) \text{konvex}$$

g suboptimales Wachstum

$$\Gamma \subseteq \partial\Omega, \sigma(\Gamma) > 0$$

Dann gilt

$$I: I_f^\Omega + I_g^{\partial\Omega}: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$$

ist stetig und schwach-folgenunterhalbstetig.

Beweis. $f_1 = f + f_0$ habe optimales Wachstum. $I_g^{\partial\Omega}, I_{f_1}^\Omega, I_f^\Omega, I_{f_0}^\Omega: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ stetig.

$$[f_1 > 0 \wedge f_1(x, \xi, \cdot) \text{konvex}] \stackrel{\text{Satz 3.8}}{\Rightarrow} I_{f_1}^\Omega: W^{1,p}(\Omega) \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist } \omega\text{-folgen-unterhalbstetig.}$$

Weiters gilt

$$I_{f_0}^\Omega: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist } \omega\text{-folgen-unterhalbstetig}$$

und da

$$I_{f_1}^\Omega = I_f^\Omega + I_{f_0}^\Omega \Rightarrow I_f^\Omega = I_{f_1}^\Omega - I_{f_0}^\Omega \text{ ist } \omega\text{-folgen-unterhalbstetig.}$$

g suboptimal:

$$I_g^{\partial\Omega}: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist } \omega\text{-folgen-stetig und stetig.}$$

$$I_g^{\partial\Omega}: W^{1,p} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist } \omega\text{-folgen-unterhalbstetig.}$$

■

Satz 5.19. Es seien die Voraussetzungen aus Satz 5.17 erfüllt. Zusätzlich gelte $X \subset W^{1,p}(\Omega)$ reflexiv, schwach abgeschlossen

$$I = I_f^\Omega + I_g^\Omega \text{ ist koerziv auf } X$$

Dann gilt

$$I: X \rightarrow \mathbb{R}$$

besitzt Minimum und ist stetig.

Beweis. Die Voraussetzungen des Fundamentallemmas sind erfüllt. Damit folgt die Behauptung. ■

6 Differentialrechnung in Banachräumen

Definition 6.1. Seien E, F normiert, $X \subseteq E$, $x \in X$, $h \in E$

$$[x - \epsilon h, x + \epsilon h] \subseteq X$$

$$\delta f(x, h) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + th) - f(x)}{t}$$

Falls $x \in X \subseteq E$ offen und

$$\forall h \in E: \delta f(x, h) \text{ existiert,}$$

dann heißt f in $x \in X$ Gateauxdifferenzierbar. Es gilt:

$$\delta f(x, h) \in F \quad (6.1)$$

$$\delta f(x, h + g) = \delta f(x, h) + \delta f(x, g) \quad (6.2)$$

$$\left. \begin{array}{l} \delta f(x): E \rightarrow F \\ h \mapsto \delta f(x, h) \end{array} \right\} \text{ ist linearer beschränkter Operator (Open-Mapping-Theorem).} \quad (6.3)$$

Fréchetableitung von $f: X \rightarrow E$ im Punkt $x \in E$:

$$\exists \partial f(x) \in L(E, F): f(x + h) - f(x) = \partial f(x)h + o(\|h\|) \Leftrightarrow \frac{\|f(x + h) - f(x) - \partial f(x)h\|}{\|h\|} \xrightarrow{\|h\| \rightarrow 0} 0 \quad (6.4)$$

rechtsseitige Variation:

$$\{x + t\epsilon h \in X \mid t \in [0, 1]\}$$

$$\delta^+ f(x, h) = \lim_{t \searrow 0} \frac{f(x + th) - f(x)}{t}$$

Satz 6.2 (Notwendiges Kriterium zur Existenz von Minima). $f: X \rightarrow E$ habe in x_0 ein (lokales) Minimum. Dann gilt:

- Falls $\delta^+ f(x_0, h)$ existiert, dann gilt $\delta^+ f(x_0, h) > 0$.
- Falls $\delta f(x_0, h)$ existiert, dann gilt $\delta f(x_0, h) \equiv 0 \in E$.

Bemerkung 6.3. E Banachraum, $X \subseteq E$ offen, $f \in C(X, \mathbb{R})$, $f: X \rightarrow \mathbb{R}$, $\partial f(x)$ existiert und $\partial f \in C(X, E')$. Dann heißt x kritischer Punkt $\Leftrightarrow \partial f(x_0) = 0$.

Definition 6.4 (Vorraussetzungen). $\partial\Omega \in C^1$, $\Gamma = \partial\Omega$, $\Gamma_0 \subseteq \Gamma$, $\Gamma_1 \subseteq \Gamma$, Γ_i ist offen und abgeschlossen in Γ . Weiters sei

$$f \in C^{0,k}(\bar{\Omega} \times \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^{n \times N}, \mathbb{R}) \quad (6.5)$$

$$g \in C^{0,k}(\Gamma \times \mathbb{R}^N, \mathbb{R}) \quad (6.6)$$

$$\varphi_0 \in C^1(\Gamma_0, \mathbb{R}) \quad (6.7)$$

$$\varphi_0: \int_{\Omega} f(x, u(x), \nabla u(x)) dx + \int_{\Gamma} g(u(y)) d\sigma(y) \longrightarrow \text{MIN}$$

$$u \in C^1(\bar{\Omega}, u|_{\Gamma_0} = \varphi_0)$$

Notation 6.5.

$$f_{\xi}(x, u(x), \nabla u(x)) \mathbf{h}(x) = \sum_{r=1}^N f_{\xi^r}(x, u(x), \nabla u(x)) h^r(x)$$

$$f_{\eta}(x, u(x), \nabla u(x)) \nabla \mathbf{h}(x) = \sum_{r=1}^n \sum_{k=1}^n f_{\eta^{rk}}(x, u(x), \nabla u(x)) \partial_k h^r(x)$$

Satz 6.6. Sei $I \in C^1(E\mathbb{R})$. Dann gilt

$$\forall u, h \in E: \partial I(u)h = \int_{\Omega} \left(f_{\xi}(\cdot, u(\cdot), \nabla u(\cdot))h(\cdot) + f_{\eta}(\cdot)\nabla h(\cdot) \right) dx + \int_{\Gamma} g_{\xi}(\cdot, u(\cdot))g(\cdot) d\sigma(y)$$

Beweis. Mit Kettenregel:

$$\begin{aligned} \varphi(t) &:= I(u + th) \quad t \in \mathbb{R} \\ \varphi &\in C^1(]a, b[, \mathbb{R}) \\ \partial I(u)h &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{I(u + th) - I(u)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\varphi(t) - \varphi(0)}{t} = \varphi'(0) \\ \varphi'(0) &= \frac{d}{dt} \left(\int_{\Omega} f(\cdot, u(\cdot) + th(\cdot), \nabla u(\cdot) + th(\cdot)) dx + \int_{\Gamma} g(\cdot, u(\cdot) + th(\cdot)) d\sigma(y) \right) \\ &= \int_{\Omega} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} f(x, u(x) + th(x), \nabla u(x) + t\nabla h(x)) dx + \int_{\Gamma} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} g(x, u(x) + th(x)) d\sigma \\ &= \int_{\Omega} f_{\xi}(x, u(x), \nabla u(x))h(x) dx + f_{\eta}(x, u(x), \nabla u(x))\nabla h(x) dx + \int_{\Gamma} g(y, u(y))h(y) d\sigma(y) \end{aligned}$$

■

Satz 6.7. Sei $u \in E = \{u \in C^1(\overline{\Omega}) \mid u|_{\Gamma_0} = 0\} = C_{\Gamma_0}^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ kritischer Punkt von I , $\partial I(u) = 0$. Dann gilt

$$\forall h \in E: \int_{\Omega} f_{\xi}(x, u, \nabla u)h dx + f_{\eta}(x, u, \nabla u)\nabla h dx + \int_{\Gamma} g(x, u)h d\sigma = 0$$

ist überdies

$$(x \rightarrow f_{\eta}(x, u(x), \nabla u(x))) \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^{nN}),$$

so gelten die Euler-Lagrange-Gleichungen.

$$\forall r \leq N: \sum_{k=1}^r \partial_k [f_{\eta_k^r}(x, u(x), \nabla u(x))] + f_{\xi^r}(x, u(x)) = 0 \text{ in } \Omega \quad (6.8)$$

$$\forall r \leq N: \nu^k(x) f_{\eta_k^r}(x, u(x), \nabla u(x)) + g_{\xi^r}(x, u(x)) = 0 \text{ in } \Gamma_1 \quad (6.9)$$

mit $\nu(x) = (\nu^1(x), \dots, \nu^N(x))$ Außennormale an $\partial\Omega$ in Γ_1 und $E = \{u \in C^1(\overline{\Omega}) \mid u|_{\Gamma_0} = 0\}$.

Beweis. Wenden Stokes auf jede der N Gleichungen an.

betrachten $k = (0, \dots, 0, v, 0, \dots, 0)$ mit v an der r . Stelle.

$$0 = \partial I(u)h = \int_{\Omega} \left[f_{\xi^r} \nu + \sum_k f_{\eta_k^r} \partial_k \nu \right] dx + \int_{\Gamma} g_{\xi^r} \nu d\sigma$$

$$\left[\begin{aligned} \sum f_{\eta_k^r} \partial_k \nu &= \sum \partial_k (\nu f_{\eta_k^r}) - \sum \nu \partial_k f_{\eta_k^r} \\ &= \operatorname{div}(\nu f_{\eta_k^r}) - \nu \partial_k f_{\eta_k^r} \end{aligned} \right]$$

$$\begin{aligned} 0 &= \int_{\Omega} f_{\xi^r} \nu - (\partial_k f_{\eta_k^r} \nu dx + \int_{\Omega} \operatorname{div}(\nu f_{\eta_k^r}) dx + \int_{\Gamma} g_{\xi^r} \nu d\sigma \\ &= \int_{\Omega} f_{\xi^r} \nu - (\partial_k f_{\eta_k^r}) \nu dx + \int_{\Gamma} \nu f_{\eta_k^r} \nu^k dx + \int_{\Gamma} g_{\xi^r} \nu dx \quad \nu|_{\Gamma_0} = 0, \forall \delta \in C_{\Gamma_0}^1(\overline{\Omega}) \end{aligned}$$

Testfunktion $v \in C^\infty(\Omega)$, $\operatorname{supp} v$ kompakt. Dann folgt

$$\int_{\Omega} v(f_{\xi^r} + \partial_k(f_{\eta_k^r})) dx = 0 \quad (6.10)$$

Annahme

$$\begin{aligned}
& \exists x_0 \in \Omega: && (f_{\xi^r} + \partial_k f_{\eta_k^r})(x_0) \neq 0 \quad (\text{oBdA} > 0) \\
& \Rightarrow \exists U(x, \varepsilon) \forall z \in U(x, \varepsilon): && (f_{\xi^r} + \partial_k f_{\eta_k^r})(z) > 0 \\
& \Rightarrow \exists v_0 \in C_0^c(\Omega): && \sup_{(6.11)} V \subset U(x, \varepsilon) \\
& && V \geq \frac{1}{2} \text{auf } U(x, \frac{1}{2}\varepsilon)
\end{aligned}$$

$$\|u\|_{C^1} = \max_{x \in \bar{\Omega}} |u(x)| + \max_{x \in \Omega'} |u'(x)|; (E, \|\cdot\|_{C^1}) \text{ ist Banachraum } I(u) = I_f^\Omega(u) + I_g^{\partial\Omega}(u), \quad u \in E \quad (6.11)$$

$$\begin{aligned}
0 &< \int v_0 (f_{\xi^r} + \partial_k f_{\eta_k^r})(x) dx \\
0 &= \int_{\Gamma} v (f_{\eta^r} \nu^k + g_{\xi^r}) d\sigma \\
0 &= \int_{\Gamma_1} v (f_{\eta^r} \nu^k + g_{\xi^r}) d\sigma \quad \forall v \in E
\end{aligned}$$

Annahme

$$\begin{aligned}
& \exists y_0 \in \Gamma_1: (f_{\eta_k^r} \nu^k + g_{\xi^r}) d\sigma \neq 0 \quad (\text{oBdA} > 0) \\
& \exists U(y_0, \varepsilon) \forall z \in U(y_0, \varepsilon) \cap \Gamma_1: && (f_{\eta_k^r} \nu^k + g_{\xi^r})(y) > 0 \\
& \Rightarrow v_0 \in E: && \text{supp } v \cap \Gamma_1 \subset U(y_0, \varepsilon) \cap \Gamma_1 \\
& && u = 0 \quad \text{auf } \Gamma_0
\end{aligned}$$

■

Beispiel 6.8 (Quellbeisiele). $N = 1$

1) Es gilt:

$$\begin{aligned}
-\operatorname{div}(f_{\nabla u}(\cdot, u, \nabla u)) + f_u(\cdot, u, \nabla u) &= 0 \\
u &= 0 \quad \text{in } \Gamma_0 // \langle \nu, f_{\nabla u}(\cdot, u, \nabla u) + g_u(\cdot, u) \rangle = 0
\end{aligned}$$

mit $\nu(x) = (\nu^1(x), \dots, \nu^n(x))$ Außennormale

2)

$$f(x, \xi, \eta) = \frac{1}{2} \sum_j \sum_k a_{jk}(x) \eta_j \eta_k + b(x, \xi) \quad (a_{ij} \text{ symmetrisch})$$

$$\frac{\partial}{\partial \eta_i} f(x, \xi, \eta) = \sum_k \frac{1}{2} a_{ik}(x) \eta_k + \sum_j \frac{1}{2} a_{j,i}(x) \eta_j$$

$$= \sum_k a_{1,k}(x) \eta_k$$

$$= \left((a_{jk}(x)) \right)_i$$

$$f_\eta(x, \xi, \eta) = A(x) \eta$$

$$f_{\nabla u}(x, u, \nabla u) = A(x) \nabla u(x)$$

$$-\operatorname{div}(A(x) \nabla u(x)) + b_u(x, u(x)) = 0$$

$$\langle \nu(x), A(x) \nabla u(x) \rangle = 0$$

3) Spezialfall (A const)

$$a_{jk}(x) = a_{jk} \in \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned}
-\operatorname{div}(A(x) \nabla u(x)) &= \operatorname{div} \left(\sum_k a_{1k} u_{x_k}(x), \dots, \sum_k a_{nk} u_{x_k}(x) \right) \\
&= \sum_k a_{ak} u_{x_k x_1}(x) + \dots + \sum_k a_{nk} u_{x_k x_n}(x) \\
&= \sum_k \sum_j a_{jk} u_{x_j x_k}
\end{aligned}$$

4) Spezialfall ($A = E$)

$$f(x, \xi, \eta) = \frac{1}{2} |\eta|^2 + b(x, \xi)$$

$$I(f) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla u|^2 + b(x, u(x)) + \int_{\Gamma} g(x, u) dx$$

$$\begin{cases} -\Delta u + b_n(x, u) = 0 & \text{in } \Omega \\ u_0 = 0 & \text{auf } \Gamma_0 \\ \partial_\nu u_0 + g_u(\cdot, u_0) = 0 & \text{auf } \Gamma_0 \end{cases}$$

$$A(x) = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{pmatrix}, \quad \langle \nu(x), A(x) \nabla u(x) \rangle = \langle \nu(x), \nabla u(x) \rangle = \partial_\nu u(x)$$

$$\sum_{i,j} a_{ij} u_{x_i x_j} = \Delta u(x)$$

5)

$$f(x, \xi, \eta) = \frac{1}{2} |\eta|^2$$

$$g(x, \xi) = b(x) |\xi|^s, \quad s > 1$$

$$g_\xi(x, \xi) = b(x) |\xi|^{s-2} \xi$$

$$I(u) = \int_{\Omega} |\nabla u|^2 + \frac{1}{s} \int_{\partial\Omega} b |u|^s d\sigma \rightarrow \text{Min}$$

$$\begin{cases} -\Delta u = 0 & \text{in } \Omega \\ \partial_\nu u + b(x) |u|^{s-2} u(x) = 0 & \text{auf } \partial\Omega \end{cases}$$

Bemerkung 6.9.

$$\left. \begin{array}{l} \text{Falls } I \text{ aus } V \subset W^{1,p}(\Omega) \text{ Minimum hat} \\ \text{Falls } I \text{ aus } V \subset W^{1,p}(\Omega) \text{ F-diffbar} \end{array} \right\} \Rightarrow (\partial I(u), h) = 0 \quad \forall h \in V$$

Damit folgt, daß u schwache Lösung "einer" Differentialgleichung ist. Offen ist noch: Wann ist I auf $V \subset W^{1,p}$ differenzierbar, wobei die Antwort nicht mit anderen Bedingungen (I koerziv, I schwach-folgen-unterhalbstetig) im Konflikt stehen soll.

7 Differenzierbarkeit von Superpositionsoperatoren

Definition 7.1 (Voraussetzungen). Sei (Ω, μ) Maßraum.

$$\varphi: \Omega \times E \rightarrow F \quad \in \text{Car}(\Omega \times E, F) \quad (7.1)$$

$$\varphi: (\omega, \cdot) \in C^1(E, F) \quad E, F \text{ Banachraum}(\mathbb{R}^n) \quad (7.2)$$

$$\partial\varphi(\omega, \cdot) \in \mathcal{L}(E, F) \quad (7.3)$$

$$\Phi(u)(x) := \varphi(x, u(x)) \quad (7.4)$$

Satz 7.2. Sei $\varphi(\cdot, 0) \in L^q(\Omega, F)$ mit $\frac{1}{q} = \frac{1}{r} = \frac{s}{p}$, $a \in L^r_+(\Omega)$ und

$$|\partial\varphi(\omega, \xi)| \leq a(\omega) + \alpha |\xi|^{p/q-s} \quad \forall \omega \in \Omega \quad \forall \xi \in E$$

Dann gilt

$$\Phi \in C^1(L^p(\Omega, E), L^q(\Omega, F))$$

$$\underbrace{\partial\Phi(u)}_{\in L(L^p, L^q)}(h) = \partial_\xi \varphi(\cdot, u(\cdot)) h(\cdot)$$

$\Phi, \partial\Phi$ bilden beschränkte Mengen auf beschränkte Mengen ab.

$$\begin{aligned}(\partial\Phi(u))h &= \partial_\xi\varphi(\cdot, u)h \\ (\partial\Phi(u)) &= \partial_\xi\varphi(\cdot, u) \\ \partial\Phi &= \hat{\varphi}_\xi\end{aligned}$$

wobei $\hat{\varphi}_\xi$ den Einschränkungoperator bezeichnet.

Beweis.

$$\begin{aligned}\varphi(x, \xi) &= \varphi(x, 0) + \int_0^1 \partial_\xi\varphi(x, t\xi)\xi dt \quad \xi \in \mathbb{R}^n \\ |\varphi(x, \xi)| &\leq |\varphi(x, 0)| + \int_0^1 a(x)|\xi| + \alpha|\xi|^{p/q}t^{p/q-1} dt \\ \|\Phi(u)\|_q &\leq \|\Phi(0)\|_q + \|a|u|\|_q + \alpha\| |u|^{p/q} \|_q \\ \|a|u|\|_q &\leq \|a\|_r \|u\|_p \\ \| |u|^{p/q} \|_q &\leq \|u\|_p^{p/q}\end{aligned}$$

Φ bildet beschränkte Mengen von L^p in beschränkte Mengen von L^q ab.

$$\Rightarrow \Phi \in C(L^p, L^q)$$

$$Au = \partial_\xi\varphi(\cdot, u(\cdot)) \quad \text{Superpositionsoperator}$$

Es folgt

$$\begin{aligned}A &\in C(L^p(\Omega), L(E, F)) \\ \frac{\|\Phi(u+h) - \Phi(u) - (Au)h\|_{L^q}}{\|h\|_{L^p}} &\xrightarrow{\|h\|_{L^p} \rightarrow 0} 0\end{aligned}$$

■

8 Beispiele

Definition 8.1 (Generalvoraussetzungen). $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ beschränktes Gebiet, $\partial\Omega$ glatt
 $\Gamma \subset \partial\Omega$ $(n-1)$ -dimensionale Untermannigfaltigkeit des \mathbb{R}^2
 $1 < p < \infty$, $W_0^{1,p}(\Omega) \hookrightarrow V \hookrightarrow W^{1,p}(\Omega)$

- V abgeschlossener Teilraum von $W^{1,p}(\Omega)$
- $\text{Vor}(a) : a \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$

$$\begin{aligned} \exists A \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}^n, \mathbb{R}) : \nabla_\eta A &= a \\ A(0, 0) &= 0 \end{aligned} \quad (8.1)$$

$$\exists \alpha \geq 0 : |a(x, \eta)| \leq \alpha(1 + |\eta|^{p-1}) \quad \forall (x, \eta) \in \Omega \times \mathbb{R}^n$$

- $\text{Vor}(f) : f \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}, \mathbb{R})$

$$1 \leq q \begin{cases} \leq p^* - 1 & n \geq 3 \\ < \infty & n \leq 2 \end{cases} \quad (8.2)$$

mit $p^* = \frac{np}{n-p}$.

$$\exists \alpha \geq 0 : |f(x, \xi)| \leq \alpha(1 + |\xi|^{q-1}) \quad \forall (x, \xi) \in \Omega \times \mathbb{R}$$

- $g \in \text{Car}(\Gamma \times \mathbb{R}, \mathbb{R})$

$$1 \leq r \begin{cases} \leq p^* - 1_\partial & n \geq 3 \\ < \infty & n \leq 2 \end{cases} \quad (8.3)$$

mit $p_\partial^* = \frac{n-1}{n-p}$.

$$|g(y, \xi)| \leq \alpha(1 + |\xi|^{r-1}) \quad \forall (y, \xi) \in \Gamma \times \mathbb{R}$$

$$F(x, \xi) := \int_0^\xi f(x, t) dt \Rightarrow F \in \text{Car}^1(\Omega \times \mathbb{R}, \mathbb{R}), \quad \partial_2 F = f \quad (8.4)$$

$$G(y, \xi) := \int_0^\xi g(y, t) dt \Rightarrow G \in \text{Car}(\Gamma \times \mathbb{R}, \mathbb{R}), \quad \partial_2 G = g \quad (8.5)$$

$$I(u) := \int_\Omega [A(x, \nabla u(x)) - F(x, u(x))] dx - \int_\Gamma G(y, \gamma_\partial u(y)) d\sigma(y) \quad (8.6)$$

Theorem 8.2. Mit Definition 8.1 gilt mit $I \in C^1(V, \mathbb{R})$ und $\forall u, v \in V$

$$\langle \partial I(u), v \rangle = \int_\Omega [a(\cdot, \nabla u) \cdot \nabla v - f(\cdot, u)v] dx - \int_\Gamma g(\cdot, \gamma_\partial u) \cdot \gamma_\partial u d\sigma \quad (8.7)$$

Beweis. i)

$$\hat{A} := \text{Nemytskii-Operator von } A. \quad (8.8)$$

$$\hat{A}(0) = 0. \quad (8.9)$$

$$(8.1) \Rightarrow \hat{A} \in C^1(L^p(\Omega, \mathbb{R}^n), L^1(\Omega, \mathbb{R})) \partial \hat{A}(u)h = a(\cdot, u(\cdot))h(\cdot) = \hat{a}(u)h \quad \forall u, v \in L^p(\Omega)$$

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{i} & W^{1,p}(\Omega, \mathbb{R}) & \xrightarrow{\nabla} & L^p(\Omega, \mathbb{R}^n) \\ I_A^\Omega \downarrow & & & & \downarrow \hat{A} \\ \mathbb{R} & \longleftarrow & T = \int \cdot dx & \longleftarrow & L^1(\Omega, \mathbb{R}) \end{array}$$

$$I_A^\Omega = T \circ \hat{A} \circ \nabla \circ i \Rightarrow I_A^\omega \in C^1(V, \mathbb{R})$$

$$\partial I_A^\Omega v = T([\hat{a} \circ \nabla \circ i](u))(\nabla \circ i](v)) = T(\hat{a}(\nabla \cdot u)) \nabla v$$

und somit

$$\langle \partial I_A^\Omega(u), v \rangle = \int_{\Omega} \hat{a}(\nabla u) \cdot \nabla v \, dx$$

ii) (8.1) $\Rightarrow \hat{F} \in C^1(L^q(\Omega), L^1(\Omega, \mathbb{R}))$.

$$\partial \hat{F}(u)v = \hat{f}(u)v.$$

$$\begin{array}{ccccc} V & \xrightarrow{i} & W^{1,p}(\Omega) & \xrightarrow{\text{Satz 3.13}} & L^q \\ I_F^\Omega \downarrow & & & & \downarrow \hat{F} \\ \mathbb{R} & \longleftarrow & T = \int \cdot dx & \longleftarrow & L^1(\Omega, \mathbb{R}) \end{array}$$

$$I_F^\Omega \in C^1(V, \mathbb{R}) \text{ und } \langle \partial I_F^\Omega(u), v \rangle = \int_{\Omega} f(\cdot, u)v \, dx.$$

iii)

$$(8.3) \Rightarrow \hat{G} \in C^1(L^p(\Gamma), L^2(\Gamma)) \partial \hat{G}(u)v = g(\cdot, u)v.$$

Dann gilt:

$$\begin{array}{ccccc} V & \xrightarrow{i} & W^{1,p}(\Omega) & \xrightarrow{\gamma_s} & W^{1-\frac{1}{p}}(\Gamma) \\ I_G^\Gamma \downarrow & & & & \downarrow \text{Satz 3.13} \\ \mathbb{R} & \xleftarrow{T = \int \cdot d\sigma_x} & L^1(\Gamma) & \xleftarrow{\frac{C^1}{\hat{a}}} & L^p(\Gamma) \end{array}$$

■

Definition 8.3. $u \in V$ heißt kritischer Punkt von $I : \Leftrightarrow$

$$\partial I(u) = 0$$

Satz 8.4. Es gilt dann:

$u \in V$ ist kritischer Punkt von $I \Leftrightarrow u$ erfüllt die Euler Gleichung:

$$\int_{\Omega} a(\cdot, \nabla u) \cdot \nabla v - f(\cdot, u)v \, dx - \int_{\Gamma} g(\cdot, u)\gamma_{\partial} v \, d\sigma = 0 \quad \forall v \in V \quad (8.10)$$

Beweis.

$$\begin{aligned} \partial I(u) = 0 \quad \mathcal{D}(\Omega) \subset \mathcal{V} \\ \Rightarrow \int_{\Omega} [a(\cdot, \nabla u) \nabla \varphi - f(\cdot, u)\varphi] \, dx = 0 \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f(\cdot, u) &\in L^{q'}(\Omega) \hookrightarrow \mathcal{D}'(\Omega) \\ a(\cdot, \nabla u) &\in L^{\vec{p}}(\Omega, \mathbb{R}^n) \hookrightarrow \mathcal{D}'(\Omega, \mathbb{R}^n) \\ -\langle \nabla \cdot a(\cdot, \nabla u), \varphi \rangle_{\mathcal{D}} &= \langle a(\cdot, \nabla u), \nabla \varphi \rangle_{\mathcal{D}} \\ &= \int_{\Omega} a(\cdot, \nabla u) \cdot \nabla \varphi \, dx = \int_{\Omega} f(\cdot, u)\varphi \, dx \\ &= \langle f(\cdot, u), \varphi \rangle \end{aligned}$$

■

8.1 Wichtige Bemerkung und Beispiele

(a) Dirichlet Randwertbedingung.

Sei $V = W_0^{1,p}(\Omega)$, $\Gamma = \emptyset$. $u \in V$ kritischer Punkt von

$$I(u) = \int_{\Omega} [A(\cdot, \nabla u) - (F(\cdot, u)\varphi)] dx = 0 \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega).$$

$\Leftrightarrow u \in V$ und

$$\int_{\Omega} [a(\cdot, \nabla u)\nabla \varphi - f(\cdot, u)\varphi] dx = 0 \quad \forall \varphi \in \mathcal{D}(\Omega) \quad (8.11)$$

$\Leftrightarrow u \in V$ ist schwache Lösung des RWP

$$-\nabla a(\cdot, \nabla u) = f(\cdot, u) \quad \text{in } \Omega \quad (8.12)$$

$$\gamma_{\partial} u = 0 \quad \text{auf } \partial\Omega \quad (8.13)$$

(b) Neumann Randwertproblem.

Sei $V = W^{1,p}(\Omega)$, $\Gamma = \partial\Omega$. $u \in V$ ist kritischer Punkt von $I \Leftrightarrow$

$u \in V$ und die Eulergleichung (8.10) ist erfüllt

$\Leftrightarrow u \in V$ ist schwache Lösung des RWP

$$-\nabla \cdot a(\cdot, \nabla u) = f(\cdot, u) \quad \text{in } \Omega \quad (8.14)$$

$$\nu \cdot a(\cdot, \nabla u) = g(\cdot, u) \quad \text{auf } \Gamma \quad (8.15)$$

(c) Der Semilineare Fall

$$a(x, \xi) = a(x)\xi$$

mit $a \in \mathcal{L}(\Omega)$ \mathcal{L} symm (\mathbb{R}^n) . $p = 2$

$$H_0^1(\Omega) \hookrightarrow V \hookrightarrow H^1(\Omega)$$

$$A(x, \xi) = \frac{1}{2}a(x)\xi \cdot \xi$$

$$I(u) := \int_{\Omega} \left[\frac{1}{2}(a\nabla u) \cdot \nabla u - F(\cdot, u) \right] dx = - \int_{\Gamma} G(\cdot, u) d\sigma \quad (8.16)$$

$I \in C^1(V, \mathbb{R})$

$$\langle \partial I(u), v \rangle_V = \int_{\Omega} [(a\nabla u) \cdot \nabla v - f(\cdot, u)v] dx = - \int_{\Gamma} g(\cdot, u)\gamma_0 v d\sigma \quad \forall v \in V$$

Ist $u \in V$ kritischer Punkt, so gilt

$$-\nabla \cdot (a\nabla u) = f(\cdot, u) \quad \text{in } \mathcal{D}'(\Omega)$$

(d) Gemischtes semilineares Randwertproblem

Im Folgendem seinen Wachstumsschranken erfüllt:

$$2^* = 2 \frac{n}{n-2} \qquad 2_{\partial}^* = \frac{2n-2}{n-2} \quad (8.17)$$

$$2^* - 1 = \frac{n-2}{n+2} \qquad 2_{\partial}^* - 1 = \frac{n}{n-2} \quad (8.18)$$

$$|f(x, \xi)| \leq \alpha(1 + |\xi|^s) \quad 0 \leq s \begin{cases} \leq \frac{n+2}{n-2} & n \geq 3 \\ < \infty & n \leq 2 \end{cases}$$

$$|f(x, \xi)| \leq \alpha(1 + |xi|^t) \quad 0 \leq r \begin{cases} \leq \frac{n}{n-2} & n \geq 3 \\ < \infty & n \leq 2 \end{cases}$$

$\Gamma_0 \subset \partial\Omega$ abgeschlossen, $\overset{\circ}{\Gamma}_0 \cap \overset{\circ}{\Gamma}_1 = \emptyset$, $\Gamma_0 \cup \Gamma_1 = \partial\Omega$.

$$V = \{u \in H^1(\Omega) : \gamma_{\partial\Omega} u|_{\Gamma_0} = 0\}$$

V ist abgeschlossener Teilraum von $H^1(\Omega)$

$$H_0^1(\Omega) \hookrightarrow V \hookrightarrow H^1(\Omega)$$

$u \in U$ sei kritischer Punkt von I (8.16), d. h.

$$\forall v \in V : \langle \partial I u, v \rangle = 0$$

\Leftrightarrow : u ist schwache Lösung in V von

$$\begin{cases} -\nabla \cdot (a \nabla u) = f(\cdot, u) & \text{in } \Omega \\ u = 0 & \text{auf } \Gamma_0 \\ \partial_{\nu_a} u = g(\cdot, u) & \text{auf } \Gamma_2 \end{cases}$$

(e) Transmissionsprobleme

$$\Omega = \Omega_1 \cup \Omega_2 \cup \Sigma$$

Ω_ρ beschränktes Gebiet für $\rho = 1, 2$

$$\begin{array}{lll} \Gamma_\rho = \partial\Omega_\rho & \Omega_\rho \in C^1 & \rho = 1, 2 \\ \Sigma \quad (n-1)\text{dim} & C^1 \text{ UMF} & \bar{\Sigma} \text{ kompakt} \end{array}$$

$$a_\rho \in C(\bar{\Omega}_\rho, \mathcal{L}_{\text{symm}}(\mathbb{R}^n)) \quad \rho = 1, 2$$

$$a = \begin{cases} a_1 & \text{auf } \Omega_1 \times \mathbb{R} \\ a_2 & \text{auf } \Omega_2 \times \mathbb{R} \end{cases} \Rightarrow a \in \mathcal{L}_\infty(\Omega, \mathcal{L}_{\text{symm}}(\mathbb{R}^n))$$

$$f_\rho \in \text{Car}(\bar{\Omega}_\rho \times \mathbb{R}, \mathbb{R})$$

$$f = \begin{cases} f_1 & \text{auf } \Omega_1 \times \mathbb{R} \\ f_2 & \text{auf } \Omega_2 \times \mathbb{R} \end{cases} \Rightarrow f \in \text{Car}(\Omega \times \mathbb{R}, \mathbb{R})$$

$$|f_g(x, \xi)| \leq \alpha(a + |\xi|^{q-1})$$

für

$$\begin{cases} 1 \leq q \leq \frac{2n}{n-2} & n \geq 3 \\ q < \infty & n \leq 2 \end{cases}$$

$$V = H_0^1(\Omega)$$

$$I(u) := \int_{\Omega} \left[\frac{1}{2} (a \nabla u) \cdot \nabla u - F(\cdot, u) \right] dx$$

$u \in V$ sei stationärer Punkt von $V \Rightarrow$

$$\forall v \in V : \int_{\Omega} [(a \nabla u) \cdot \nabla v - f(\cdot, u) \cdot v] dx = 0$$

mit

$$\partial_\rho := \text{äußere Normale an } \Omega_\rho \quad \rho = 1, 2$$

$$u_\rho := u|_{\Omega_\rho} \quad \rho = 1, 2$$

Wähle $\varphi_\rho \in \mathcal{D}(\Omega_\rho) \subset V$

$$\int_{\Omega_\rho} (a \nabla u_\rho) \nabla \varphi_\rho - f(\cdot, u_\rho) \varphi_\rho dx = 0 \quad \forall \varphi_\rho \in \mathcal{D}(\Omega_\rho)$$

Dann folgt:

$$\begin{aligned}
 -\nabla \cdot (a_\rho \nabla u_\rho) &= f(\cdot, u_\rho) && \text{in } \Omega_\rho \\
 u_\rho &= 0 && \text{auf } \partial\Omega \cap \Gamma_\rho \\
 u_1 &= u_2 && \text{auf } \Sigma \text{ (Stetigkeitsbedingung)} \\
 \partial_{\nu_{a_1}} u_1 + \partial_{\nu_{a_2}} u_2 &= 0 && \text{auf } \Sigma \text{ (Transmissionsbedingung)}
 \end{aligned} \tag{8.19}$$

(f) Ist u eine klassische Lösung eines der obigen RWP so auch eine *schwache Lösung*:

Beispiel (d)

$$\begin{aligned}
 -\nabla \cdot (a \nabla u) &= f(\cdot, u) && \text{in } \Omega \\
 u &= 0 && \text{auf } \Gamma_0 \text{ (Zwangs-RB)} \\
 \partial_{\nu_a} u &= g(\cdot, u) && \text{auf } \Gamma_1 \text{ (natürliche RB.)}
 \end{aligned}$$

(g) i) In den obigen Beispielen wurde nur $a = a^T$ vorausgesetzt.

ii) Es wurden noch keine Aussagen über die Existenz von kritischen Punkten bewiesen.

Beispiel 8.5. Nichtlineare Wellengleichung

$T > 0$ fix, $Q_T = \Omega \times (0, T)$, $a(x, t) = \begin{pmatrix} \mathbf{1}_{\mathbb{R}^n} & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathcal{L}_{\text{symm}}(\mathbb{R}^{n+1})$

$$\frac{1}{2}(a \nabla_{(x,t)} u, \nabla_{(x,t)} u) = \frac{1}{2}[|\nabla u|^2 - |\partial_t u|^2]$$

$$V = \{u \in H^1(Q_T) \mid \gamma_{\partial Q_T} u|_{\Gamma_0 \times (0,T)} = 0, u(0,0) = u(\cdot, T)\}$$

$$H_0^1(Q_T) \subset V \subset H^1(Q_T)$$

$$I(u) = \int_{Q_T} \frac{1}{2} [|\nabla u|^2 - |\partial_t u|^2] - F(x, t, u) dx dt - \int_{\Gamma_1 \times (0,T)} G(y, t, u) d(\sigma t)$$

$u \in V$ sei stationärer Punkt von I . Dann gilt

$$\forall v \in V: \int_0^T \int_\Omega [(a \nabla u, \nabla v) - \partial_t u \cdot \partial_t v] - f(\cdot, u)v dx dt - \int_0^T \int_{\Gamma_1} g(\cdot, u)v d\sigma dt = 0$$

$\Leftrightarrow u \in V$ und u ist schwache Lösung von

$$\begin{aligned}
 \partial_t^2 u - \Delta u &= f(x, t, u) && \text{in } \Omega \times (0, T) \\
 u &= 0 && \text{auf } \Gamma_0 \times (0, T) \\
 \partial_{\nu_a} u &= g(y, t, u) && \text{auf } \Gamma_1 \times (0, T) \\
 u(\cdot, 0) &= u(\cdot, T) && \text{in } \Omega
 \end{aligned} \tag{8.20}$$

entspricht T -periodischen Lösungen einer nicht-linearen Wellengleichung.

Bemerkung 8.6. I kann auf V kein lokales Minimum haben, da die Legendre Bedingung nicht erfüllt ist.

Satz 8.7. Degenerierte elliptische RWP

$1 < p < \infty$

$$\begin{aligned}
 -\nabla \cdot (|\nabla u|^{p-2} \nabla u) &= f(\cdot, u) && \text{in } \Omega \\
 u &= 0 && \text{auf } \partial\Omega
 \end{aligned} \tag{8.21}$$

mit

$$-\alpha(1 + |\xi|^q) \leq f(x, \xi)\xi \leq \alpha(1 + |\xi|)$$

$$1 \leq q \begin{cases} \leq p^* \frac{2p}{n-p} & n > 2 \\ < \infty & n \leq p \end{cases}$$

Behauptung: (8.21) besitzt mindestens eine schwache Lösung in $W_0^{1,p}(\Omega)$, d.h.

$$\exists u \in W_0^{1,p}(\Omega): \int [|\nabla u|^{p-2} \nabla u \cdot \nabla v - f(\cdot, u)v] dx = 0 \quad \forall v \in \mathcal{D}(\Omega)$$

Ist $F(x, \cdot)$ strikt fallend, so ist u eindeutig!

Bemerkung 8.8. (a)

$\Delta_p := \nabla(|\nabla u|^{p-2}\nabla u)$... p-Laplace-Operator

$$\Delta_2 = \Delta$$

Setzt man

$$a(\nabla u) = |\nabla u|^{p-2} \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{pmatrix},$$

so ist

$$\Delta_p = -\nabla(a(\nabla u) \cdot \nabla u)$$

und Δ_p ist strikt elliptisch im Punkt $x \in \Omega \Leftrightarrow$

$$\nabla u \neq 0$$

(b) Falls $\Omega \in C^\infty$, $f \in C^\infty$, so gilt

$$\begin{cases} u \in C^\infty(\Omega) & p = 2 \\ u \in C^{2-}(\bar{\Omega}) & p \neq 2 \end{cases}$$

9 Polykonvexität

Satz 9.1. Sei (f_k) eine Folge von Funktionen von \mathbb{R}^n nach \mathbb{R} ,

$$|f_k(x)| \leq M \quad (k = 1, \dots, x \in \mathbb{R}^n)$$

und (f_k) gleichgradig stetig. Dann existiert eine Teilfolge $(f_{k_j}) \subseteq (f_k)$ und eine stetige Funktion f , sodaß

$$f_{k_j} \rightarrow f \text{ gleichmäßig auf kompakten Teilmengen von } \mathbb{R}^n$$

Theorem 9.2 (Morreys Ungleichung). Sei $n < p \leq \infty$. Dann gilt

$$\exists C(p, n): \|u\|_{C^{0,\gamma}(\mathbb{R}^n)} \leq C \|u\|_{W^{1,p}(\mathbb{R}^n)} \quad \forall u \in C^1(\mathbb{R}^n) \quad (9.1)$$

mit

$$\gamma := 1 - \frac{n}{p}$$

$$\|\cdot\|_{C^{0,\gamma}(\mathbb{R}^n)} := \|u\|_{C(\bar{U})} + \sup_{x \neq y} \left\{ \frac{|u(x) - u(y)|}{|x - y|^\gamma} \right\}$$

Beweis. siehe[3] ■

Lemma 9.3 (Schwache Stetigkeit von Determinanten). Sei $n < q < \infty$ und

$$\mathbf{u}_k \rightharpoonup \mathbf{u} \text{ schwach in } W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n).$$

Dann gilt

$$\det D\mathbf{u}_k \rightharpoonup D\mathbf{u}.$$

Beweis. Aus $(\det P)I = P(\operatorname{cof} P)^T$ folgt komponentenweise angeschrieben

$$\det P = \sum_{j=1}^n P_j^i (\operatorname{cof} P)_j^i \quad \text{für } i = 1, \dots, n.$$

Sei nun $\mathbf{w} \in C^\infty(U; \mathbb{R}^n)$, $\mathbf{w} = (w^1, \dots, w^n)$. Dann gilt

$$\det D\mathbf{w} = \sum_{j=1}^n w_{x_j}^i (\operatorname{cof} D\mathbf{w})_j^i \quad \text{für } i = 1, \dots, n. \quad (9.2)$$

Aus $\sum_{j=1}^n (\operatorname{cof} D\mathbf{w})_{j,x_j}^i = 0$ folgt nun, daß sich (9.2) in der Form

$$\det D\mathbf{w} = \sum_{i=1}^n (w^i (\operatorname{cof} D\mathbf{w})_j^i)_{x_j}$$

schreiben läßt. Sei nun $v \in C_c^\infty(U)$. Dann gilt für alle $i \in \{1, \dots, n\}$

$$\begin{aligned} \int_U v \det D\mathbf{w} \, dx &= \sum_{j=1}^n \int_U v w^i (\operatorname{cof} D\mathbf{w})_{j,x_j}^i \, dx \\ &= - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} w^i (\operatorname{cof} D\mathbf{w})_j^i \, dx. \end{aligned} \quad (9.3)$$

Mit Dichtheitsargument folgt nun für $k \in \mathbb{N}$

$$\int_U v \det D\mathbf{u}_k \, dx = - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u_k^i (\operatorname{cof} D\mathbf{u}_k)_j^i \, dx. \quad (9.4)$$

Da nun wegen Voraussetzung gilt, daß $n < q < \infty$ und $\mathbf{u}_k \rightharpoonup \mathbf{u}$ in $W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n)$, folgt Theorem 9.2 daß (u_k) beschränkt ist in $C^{0,1-n/q}(U; \mathbb{R}^n)$. Mit Arzela-Ascoli folgt $\mathbf{u}_k \rightarrow \mathbf{u}$ gleichmäßig. Damit folgt aus (9.4)

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \int_U v \det D\mathbf{u}_k \, dx \stackrel{!}{=} - \sum_{i=1}^n \int_U v_{x_j} u^i (\operatorname{cof} D\mathbf{u})_j^i \, dx = \int_U v \det D\mathbf{u} \, dx, \quad (9.5)$$

falls

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \int_U \psi(\operatorname{cof} D\mathbf{u}_k)_j^i dx = \int_U \psi(\operatorname{cof} D\mathbf{u})_j^i dx, \quad \forall i, j = 1, \dots, n \quad \forall \psi \in C_c^\infty(U). \quad (9.6)$$

$(\operatorname{cof} D\mathbf{u}_k)_j^i$ ist aber die Determinante einer $(n-1) \times (n-1)$ Matrix und kann daher als Summe von $(n-2) \times (n-2)$ Untermatrizen mit gleichmäßig beschränkten Faktoren geschrieben werden. Wir setzen fort bis nur mehr $(1) \times (1)$ Matrizen übrig sind und müssen nur mehr zeigen, daß die Einträge von $D\mathbf{u}_k$ schwach gegen die Einträge von $D\mathbf{u}$ konvergieren.

Insgesamt gilt, da (U_k) in $W^{1,q}(U, \mathbb{R}^n)$ beschränkt und $|\det D\mathbf{u}_k| \leq C|D\mathbf{u}_k|^n$ ist, daß $(\det D\mathbf{u}_k)$ beschränkt in $L^{q/n}(U)$. Also hat jede Teilfolge eine schwach konvergente Teilfolge in $L^{q/n}(U)$. Mit (9.5) folgt nun daß diese Teilfolge $\det D\mathbf{u}$ konvergiert. ■

Bemerkung 9.4. Unser Ziel wird nun sein eine analoge Aussage zum Theorem 3.8 zu zeigen, für den Fall daß $L(P, z, x)$ nicht konvex in P , sondern nur polykonvex ist. Sei dazu nun $m = n$.

Definition 9.5 (Polykonvexität). Sei $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $z \in \mathbb{R}^n$, $x \in U \subseteq \mathbb{R}^n$. L heißt polykonvex $:\Leftrightarrow$

$$(a) \quad L(P, z, x) = F(P, \det P, z, x) \quad (9.7)$$

mit $F : \mathbb{R}^{n \times n} \times \mathbb{R}^n \times \bar{U} \rightarrow \mathbb{R} \in C^\infty$.

(b) Für alle $z \in \mathbb{R}^n$, $x \in \mathbb{R}$ beliebig aber fix ist die Abbildung

$$(P, r) \mapsto F(P, r, z, x) \quad (9.8)$$

konvex.

Theorem 9.6. Sei $n < q < \infty$. Weiters sei L nach unten beschränkt und polykonvex. Dann gilt:

$$I[\cdot] \text{ ist schwach folgen unterhalb stetig in } W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n).$$

Beweis. Sei (\mathbf{u}_k) eine beliebige Folge, die in $W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n)$ schwach gegen \mathbf{u} konvergiert.

Mit Lemma 9.3 folgt, daß $\det D\mathbf{u}_k$ in $L^{q/n}(U)$ schwach gegen $\det D\mathbf{u}$ konvergiert.

Definiere $l := \liminf_{k \rightarrow \infty} I[\mathbf{u}_k]$. Zu zeigen ist nun

$$I[\mathbf{u}] \leq l. \quad (9.9)$$

Weiters ist $(\mathbf{u}_k) \|\cdot\|_{W^{1,q}(U)}$ -beschränkt. O.B.d.A gelte

$$l = \lim_{k \rightarrow \infty} I[\mathbf{u}_k].$$

Weiters gilt aus Satz 3.8 mit $p = q$, daß $\mathbf{u}_k \rightarrow \mathbf{u}$ in $L^q(U)$ stark konvergiert. Daraus folgt, daß es eine Teilfolge (o.B.d.A die Folge selbst) gibt, sodaß

$$\mathbf{u}_k \rightarrow \mathbf{u} \quad \text{f.ü. in } U. \quad (9.10)$$

Sei nun $\varepsilon > 0$ beliebig aber fix. Dann folgt mit (9.10) und Egoroff's Theorem

$$\mathbf{u}_k \rightarrow \mathbf{u} \text{ gleichmäßig auf } E_\varepsilon \quad (9.11)$$

wobei E_ε meßbar ist und

$$|U - E_\varepsilon| \leq \varepsilon. \quad (9.12)$$

Definiere

$$F_\varepsilon := \left\{ x \in U \mid |u(x)| + |Du(x)| \leq \frac{1}{\varepsilon} \right\}. \quad (9.13)$$

Damit gilt wieder

$$|U - F_\varepsilon| \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} 0. \quad (9.14)$$

Sei nun

$$G_\varepsilon := E_\varepsilon \cap F_\varepsilon \quad (9.15)$$

Es gilt wieder $|U - G_\varepsilon| \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} 0$. Da nun L nach unten beschränkt ist (o.B.d.A. $L \geq 0$) folgt

$$\begin{aligned}
I[\mathbf{u}_k] &= \int_U L(D\mathbf{u}_k, \mathbf{u}_k, x) dx \\
&\geq \int_{G_\varepsilon} L(D\mathbf{u}_k, \mathbf{u}_k, x) dx \\
&= \int_{G_\varepsilon} F(D\mathbf{u}_k, \det D\mathbf{u}_k, \mathbf{u}_k, x) dx \\
&\geq \int_{G_\varepsilon} F(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) dx \\
&\quad + \int_{G_\varepsilon} F_p(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) \cdot (D\mathbf{u}_k - D\mathbf{u}) \\
&\quad + \int_{G_\varepsilon} F_r(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) \cdot (\det D\mathbf{u}_k - \det D\mathbf{u})
\end{aligned} \tag{9.16}$$

Mit der Wahl von G_ε folgt nun

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \int_{G_\varepsilon} F(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) dx = \int_{G_\varepsilon} F(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}, x) dx. \tag{9.17}$$

Weiters gilt, weil $F_p(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) dx \rightarrow F_p(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}, x) dx$ bzw. $F_r(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}_k, x) dx \rightarrow F_r(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}, x) dx$ gleichmäßig auf G_ε und $D\mathbf{u}_k \rightarrow D\mathbf{u}$ bzw. $\det D\mathbf{u}_k \rightarrow \det D\mathbf{u}$ folgt, daß der 2. und 3. Term auf der rechten Seite in (9.16) mit $k \rightarrow \infty$ gegen 0 konvergiert. Damit haben wir gezeigt

$$L = \lim_{k \rightarrow \infty} I[\mathbf{u}_k] \geq \int_{G_\varepsilon} F(D\mathbf{u}, \det D\mathbf{u}, \mathbf{u}, x) dx.$$

Da (9) für alle $\varepsilon > 0$ gilt folgt mit $\varepsilon \rightarrow 0$ und dem Satz über Monotone Konvergenz ($L \geq 0$) (9.9). ■

Daraus folgt sofort mit Lemma 2.1

Theorem 9.7 (Existenz von Minimierer für polykonvexe Funktionale). Sei $n < q < \infty$, L koerziv und polykonvex und $\mathcal{A} \neq \emptyset$.

Dann existiert ein $\mathbf{u} \in \mathcal{A}$, sodaß

$$I[\mathbf{u}] = \min_{w \in \mathcal{A}} I[w].$$

Literatur

- [1] Struwe, Michael
VARIATIONAL METHODS,
Applications to Nonlinear Partial Differential Equations and Hamiltonian Systems
Springer Verlag
- [2] Dacorogna, B.
DIRECT METHODS IN THE CALCULUS OF VARIATIONS
Springer
- [3] Evans, L. C.
PARTIAL DIFFERENTIAL EQUATIONS
AMS
- [4] jesse-douglass
???
- [5] Lieb, Elliot H.
Loss, Michael
ANALYSIS
AMS
- [6] J.B. Cooper und W. Schachermayer
SKRIPTUM ZUR VORLESUNG ANALYSIS III