

# Nelinearna Analiza i Primjene 2 - Materijali

Ante Čubela

Svibanj 2022.

Promatramo rubni problem:

$$\begin{cases} -\Delta u(x) &= g(x, u(x)), \text{ u } \Omega \\ u(x) &= 0, \text{ na } \partial\Omega \end{cases}.$$

Slaba formulacija problema (kao i na predavanjima);  $u$  je slabo rješenje ako:

$$\int_{\Omega} -\Delta u(x)y(x)dx = \int_{\Omega} g(x, u(x))y(x)dx,$$

za  $y \in W_0^{1,2}(\Omega)$ . Po Greenovom teoremu:

$$-\int_{\Omega} \Delta u(x)y(x)dx = \int_{\Omega} \nabla u(x) \nabla y(x)dx - \int_{\partial\Omega} \frac{\partial u}{\partial \nu} y(x) d\sigma(x).$$

Desni integral je jednak 0 jer je  $y \in W_0^{1,2}(\Omega)$ . Slaba formulacija je sad:

$$\int_{\Omega} \nabla u(x) \nabla y(x)dx = \int_{\Omega} g(x, u(x))y(x)dx.$$

Definirajmo operator  $T := J - G$ , gdje je:

$$\begin{aligned} \langle J(u), y \rangle &= \int_{\Omega} \nabla u(x) \nabla y(x)dx; \\ \langle G(u), y \rangle &= \int_{\Omega} g(x, u(x))y(x)dx, \end{aligned}$$

uz skalarni produkt:

$$\langle u, v \rangle = \int_{\Omega} \nabla u(x) \nabla v(x)dx.$$

Sada promatramo operatorsku jednadžbu  $T(u) = 0$ .

Želimo se pozvati na teorem 6.1.4. iz knjige Drabek-Milota imajući na umu da je  $W_0^{1,2}(\Omega)$  Hilbertov prostor. Promotrimo neprekidnost, monotonost, i slabu koercitivnost operatora  $T$ .

## Neprekidnost:

$J$  je identiteta pa samim time i neprekidan operator. ✓

Da dokažemo da je  $G$  neprekidan ćemo postaviti neke uvjete na funkciju  $g$ . Neka je  $g$  Caratheodoryjeva ( $g \in \text{CAR}(\Omega, \mathbb{R})$ ) funkcija i vrijedi ograničena na sljedeći način (ovisno o dimenziji  $d$ ):

$$\begin{aligned} d = 1 : \quad & |g(x, s)| \leq r(x) + C(|s|), \text{ gdje je } r \in L^1(\Omega) \\ d = 2 : \quad & |g(x, s)| \leq r(x) + c|s|^{q-1}, \text{ gdje je } r \in L^{\frac{q}{q-1}}(\Omega), c > 0, q \geq 1 \quad (*) \\ d = 3 : \quad & |g(x, s)| \leq r(x) + c|s|^{\frac{d+2}{d-2}}, \text{ gdje je } r \in L^{\frac{2d}{d+2}}(\Omega), c > 0. \end{aligned}$$

To je sve generalizacija ocjene:

$$|g(x, s)| \leq r(x) + c|s|, \text{ gdje je } r^2(\Omega), c > 0, \quad (1)$$

što je nama dovoljno.

Po teoremu 3.2.24. iz Drabek-Milota, slijedi da je operator Nemytskog  $u \mapsto g(\cdot, u(\cdot))$  neprekidno preslikavanje s  $L^2(\Omega)$  u  $L^2(\Omega)$  u našem slučaju (ujedno je  $g(\cdot, u(\cdot))$  iz  $L^2(\Omega)$ ).

Sada za  $u_n \rightarrow u$  vrijedi:

$$\begin{aligned} \|G(u_n) - G(u)\|_{W_0^{1,2}(\Omega)} &= \sup_{\|y\|=1} |\langle G(u_n) - G(u), y \rangle| \\ &\leq \sup_{\|y\|=1} \int_{\Omega} |(g(x, u_n(x)) - g(x, u(x))) y(x) dx| \\ &\stackrel{\text{CS}}{\leq} \|g \circ u_n - g \circ u\|_{L^2(\Omega)} \cdot \|y\|_{L^2(\Omega)} \\ &\stackrel{n \rightarrow \infty}{\leq} 0. \end{aligned}$$

Pošto je  $W_0^{1,2} \hookrightarrow C(\bar{\Omega})$ :

$$u_n \xrightarrow{W_0^{1,2}(\Omega)} u \implies u_n \rightrightarrows u.$$

Slijedi:

$$g \circ u_n \rightrightarrows g \circ u \implies G \text{ neprekidan} \implies T \text{ neprekidan.}$$

### Monotonost:

Promotrimo uvjet monotonosti:

$$\begin{aligned} \langle T(u) - T(v), u - v \rangle &= \langle J(u) - J(v), u - v \rangle - \langle G(u) - G(v), u - v \rangle \\ &= \langle u - v, u - v \rangle - \langle G(u) - G(v), u - v \rangle \\ &= \|u - v\|^2 - \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx. \end{aligned}$$

Prvi slučaj; Ukoliko je funkcija  $g$  padajuća po drugoj varijabli, pod-integralna funkcija je negativna, pa slijedi:

$$\begin{aligned} \langle T(u) - T(v), u - v \rangle &= \|u - v\|^2 - \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx \\ &\geq \|u - v\|^2, \end{aligned}$$

to jest,  $T$  je jako monoton operator.

Jaka monotonost povlači strogu monotonost i slabu koercitivnost, pa su uvjeti teorema 6.1.4. zadovoljeni. Slijedi da jednadžba  $T(u) = 0$  ima jedinstveno rješenje, pa tako i početni rubni problem ima jedinstveno slabo rješenje. To je ujedno i dokaz teorema 6.2.2..

Da dobijemo jaku monotonost smo stavili dosta "jak" uvjet na funkciju  $g$ . Sada ćemo smanjiti taj uvjet kako bi dobili strogu monotonost operatora  $T$ . Želimo:

$$\langle T(u) - T(v), u - v \rangle = \|u - v\|^2 - \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx > 0,$$

to jest:

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx &< \|u - v\|^2 \\ \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx &< \int_{\Omega} |\nabla(u(x) - v(x))|^2 dx \quad (2) \end{aligned}$$

Prije nego ovo pokažemo prisjetimo se definicije "prve" svojstvene vrijednosti:

$$\lambda_1 = \inf_{u \neq 0} \frac{\int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 dx}{\int_{\Omega} |u(x)|^2 dx} \implies \lambda_1 \cdot \int_{\Omega} |u(x)|^2 dx \leq \int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 dx. \quad (3)$$

Sada znamo da će (1) sigurno vrijediti ako vrijedi i:

$$\int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx < \lambda_1 \cdot \int_{\Omega} |u(x) - v(x)|^2 dx.$$

Sada možemo vidjeti da je dobar izbor za  $g$  funkcija koja je Lipschitzova po drugoj varijabli s Lipschitzovom konstantom manjom od  $\lambda_1$ . Vrijedi:

$$\begin{aligned} & |g(x, u) - g(x, v)| < \lambda_1 \cdot |u - v|, \quad \forall u, v \in \mathbb{R} \\ \implies & \int_{\Omega} (g(x, u(x)) - g(x, v(x)))(u(x) - v(x)) dx < \lambda_1 \cdot \int_{\Omega} |u(x) - v(x)|^2 dx. \end{aligned}$$

Sada slijedi tvrdnja **(2)** pa je operator  $T$  strogo monoton.

Da primijenimo teorem 6.1.4. još trebamo pokazati i da je  $T$  slabo koercitivan, to jest:

$$\lim_{\|u\| \rightarrow \infty} \|T(u)\| = \infty.$$

Uzmimo sljedeću konstantu  $c = \lambda_1 - \varepsilon$  za **(1)** tako da vrijedi:

$$|g(x, s)| \leq r(x) + (\lambda_1 - \varepsilon)|s|, \quad \text{za g.s. } x \in \Omega, \forall s \in \mathbb{R}.$$

Sada slijedi:

$$\begin{aligned} \|T(u)\| &= \sup_{\|v\| \leq 1} |\langle T(u), v \rangle| \\ &= \sup_{\|v\| \leq 1} \left| \int_{\Omega} \nabla u(x) \nabla v(x) dx - \int_{\Omega} g(x, u(x)) v(x) dx \right| \\ &\geq \|u\| - \sup_{\|v\| \leq 1} \left| \int_{\Omega} g(x, u(x)) v(x) dx \right| \\ &\stackrel{(3)}{\geq} \|u\| - \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} \left( \int_{\Omega} |g(x, u(x))|^2 dx \right)^{\frac{1}{2}} \\ &\geq \|u\| - \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} \cdot \left( \|r\|_{L^2(\Omega)} + (\lambda_1 - \varepsilon) \|u\|_{L^2(\Omega)} \right) \end{aligned}$$

Iz jednadžbe **(3)** vrijedi i:

$$\frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} (\lambda_1 - \varepsilon) \|u\|_{L^2(\Omega)} \leq \frac{\lambda_1 - \varepsilon}{\lambda_1} \|u\|,$$

pa konačno imamo:

$$\begin{aligned} \|T(u)\| &\geq \|u\| - \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}} \cdot \left( \|r\|_{L^2(\Omega)} + (\lambda_1 - \varepsilon) \|u\|_{L^2(\Omega)} \right) \\ &\geq \frac{\varepsilon}{\lambda_1} \|u\| - \frac{1}{\lambda_1} \|r\|_{L^2(\Omega)} \xrightarrow{\|u\| \rightarrow \infty} \infty. \end{aligned}$$

Slijedi da je  $T$  slabo koercitivan, pa s time da smo pokazali i neprekidnost i strogu monotonost, slijedi da jednadžba  $T(u) = 0$ , a time i početni rubni problem, ima jedinstveno rješenje po teoremu 6.1.4..

Ovime smo dokazali naredna dva teorema.

**Teorem 6.2.2.** Neka je  $g \in \text{CAR}(\Omega, \mathbb{R})$ , vrijede uvjeti rasta (\*), te je  $g(x, \cdot)$  padajuća funkcija za g.s.  $x \in \Omega$ . Tada početni rubni problem ima jedinstveno rješenje.

**Teorem 6.2.3.** Neka je  $g \in \text{CAR}(\Omega, \mathbb{R})$ , vrijedi prije spomenuti uvjet rasta  $|g(x, s)| \leq r(x) + (\lambda_1 - \varepsilon)|s|$ , za g.s.  $x \in \Omega, \forall s \in \mathbb{R}$ , te je  $g$  Lipschitzova po drugoj varijabli. Tada početni rubni problem ima jedinstveno rješenje.

Koristili smo i sljedeće dvije tvrdnje.

**Teorem 6.1.4.** Neka je  $H$  realan Hilbertov prostor i  $T : H \mapsto H$  neprekidan, monoton, i slabo koercitivan operator. Tada je  $T(H) = H$ . Ako je  $T$  strogo monoton, tada za svaki  $h \in H$  jednačba  $T(u) = h$  ima jedinstveno rješenje.

**Teorem 3.2.24.** Neka je  $g \in \text{CAR}(\Omega, \mathbb{R})$ ,  $p, q \in [1, \infty)$ , te postoje  $r \in L^q(\Omega)$  i  $c \in \mathbb{R}$  takvi da:

$$|g(x, s)| \leq r(x) + c|s|^{\frac{p}{q}},$$

za g.s.  $x \in \Omega, \forall s \in \mathbb{R}$ . Neka je  $F$  pripadni operator Nemytskog. Tada vrijedi:

- (i) Za sve  $\varphi \in L^p(\Omega)$ , vrijedi  $F(\varphi) \in L^q(\Omega)$ .
- (ii)  $F$  je neprekidno preslikavanje s  $L^p(\Omega)$  u  $L^q(\Omega)$ .
- (iii) Za svaki ograničen skup  $B \in L^p(\Omega)$ , vrijedi da je  $F(B) \in L^q(\Omega)$  ograničen.