

① Man hat

$$0 = \Delta (f(x)g(y)) = \left(\frac{\partial}{\partial x}\right)^2 (f(x)g(y)) + \left(\frac{\partial}{\partial y}\right)^2 (f(x)g(y)) \\ = f''(x)g(y) + f(x)g''(y),$$

also

$$\frac{f''(x)}{f(x)} = - \frac{g''(y)}{g(y)} \quad \forall x, y \in \mathbb{R}.$$

Rechte Seite von $\frac{x}{g}$ unabh. $\Rightarrow \frac{f''}{f} \equiv K$ (const.)

Linke Seite von y unabh. $\Rightarrow \frac{g''}{g} \equiv -K$

$$f''(x) = K \cdot f(x)$$

$$g''(y) = -K \cdot g(y).$$

Es ergibt sich

$K > 0$:

$$f(x) = a e^{\sqrt{K}x} + b e^{-\sqrt{K}x}$$
$$g(y) = c \cdot \cos(\sqrt{K}y) + d \sin(\sqrt{K}y)$$

$K < 0$:

$$f(x) = a \cdot \cos(\sqrt{-K}x) + b \cdot \sin(\sqrt{-K}x)$$
$$g(y) = c \cdot e^{\sqrt{-K}y} + d \cdot e^{-\sqrt{-K}y}$$

$K = 0$:

$$f(x) = ax + b, \quad g(y) = cy + d$$

$a, b, c, d \in \mathbb{R}$ beliebig.

② Es gilt

$$G(x, y) = \begin{cases} \gamma(r) - \gamma\left(\frac{\|x\|}{R} r^*\right) & x \neq 0 \\ \gamma(r) - \gamma(R) & x = 0, \end{cases}$$

wobei $r = \|x - y\|$, $r^* = \|x^* - y\|$,

$$x^* = \frac{R^2}{\|x\|^2} \cdot x \quad (x \neq 0).$$

Weiter $\gamma(r) = \gamma(x, y) = -\frac{1}{2\pi} \log(\|x - y\|)$.

Es ist $\nabla_y \gamma(x, y) = -\gamma'(r) \frac{x - y}{r} = \frac{1}{2\pi} \frac{x - y}{\|x - y\|^2},$

analog $\nabla_y \gamma(x^*, y) = -\gamma'(r^*) \frac{x^* - y}{r} = \frac{1}{2\pi} \frac{x^* - y}{\|x^* - y\|^2} \quad (x \neq 0).$

Da für $x \neq 0$ gilt

$$G(x, y) = -\frac{1}{2\pi} \left(\gamma(x, y) - \underbrace{\log(\|x^* - y\|)}_{\gamma(x^*, y)} - \log \frac{\|x\|}{R} \right),$$

folgt für $x \neq 0$:

$$\nabla_y G(x, y) = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{x - y}{\|x - y\|^2} - \frac{x^* - y}{\|x^* - y\|^2} \right).$$

(2)

- 2 -

Sei nun $\|y\| = R$. Dann gilt für $x \neq 0$:

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial r_y} G(x, y) &= \left\langle \frac{y}{R}, \nabla_y G(x, y) \right\rangle = \\ &= \frac{1}{2\pi} \left(\frac{\langle x, y \rangle - \|y\|^2}{R \|x - y\|^2} - \frac{\langle x^*, y \rangle - \|y\|^2}{R \|x^* - y\|^2} \right). \end{aligned}$$

Es gilt $\langle x^*, y \rangle = \frac{R^2}{\|x\|^2} \langle x, y \rangle$ und nach

Lemma 25.14: $\|x^* - y\| = \frac{R}{\|x\|} \cdot \|x - y\|$, also

$$\frac{\partial}{\partial r_y} G(x, y) = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{\langle x, y \rangle - R^2}{R \|x - y\|^2} - \frac{\frac{R^2}{\|x\|^2} \langle x, y \rangle - R^2}{\frac{R^3}{\|x\|^2} \|x - y\|^2} \right)$$

$$= \frac{1}{2\pi} \frac{\|x\|^2 - R^2}{R \|x - y\|^2} \quad \text{Für } x=0 \text{ ist}$$

$G(x, y) = \gamma(r) - \gamma(R)$, also $\nabla_y G(x, y) = \nabla_y \gamma(r)$

$$= \frac{1}{2\pi} \frac{-y}{\|y\|^2}, \quad \frac{\partial}{\partial r_y} G(x, y) = -\frac{1}{2\pi} \cdot \frac{R^2}{R^3}$$

$$= \frac{1}{2\pi} \frac{\|0\|^2 - R^2}{R \cdot \|0 - y\|^2} \quad (x=0, \|y\|=R).$$

□.

③ Vorbemerkung: Ist $g \geq 0$ stetig auf Ω und

$$\int_{\Omega} g \, d^n x = 0,$$

so gilt $g \equiv 0$ auf Ω .

Beweis: Sei $x_0 \in \Omega$ mit $\varepsilon = g(x_0) > 0$. Da g

stetig ist, existiert $\delta > 0$ mit $U_{\delta}(x_0) \subset \Omega$ und $g \geq \frac{\varepsilon}{2}$ auf

$U_{\delta}(x_0)$. Dann folgt

$$\int_{\Omega} g \, d^n x \geq \int_{U_{\delta}(x_0)} g \, d^n x \geq \frac{\varepsilon}{2} \operatorname{vol}_n(U_{\delta}(x_0)) > 0. \quad \square.$$

(a) Seien $u_1, u_2 \in C^2(\Omega) \cap C^1(\bar{\Omega})$ mit

$$\Delta u_j = f, \quad u_j \equiv \varphi \quad \text{auf } \partial\Omega.$$

Es gilt mit $v = w = u_1 - u_2 \in C^2(\Omega) \cap C^1(\bar{\Omega})$:

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \|\nabla u_1 - \nabla u_2\|^2 \, d^n x &= \int_{\Omega} \underbrace{(v \cdot \Delta w)}_{= f - f = 0} + \langle \nabla v, \nabla w \rangle \, d^n x \\ &= f - f = 0 \end{aligned}$$

$$\stackrel{\text{Green I}}{=} \int_{\partial\Omega} v \cdot \frac{\partial w}{\partial \nu} \, d\sigma = 0. \quad \text{Mit } g = \|\nabla u_1 - \nabla u_2\|^2$$

$$\equiv \varphi - \varphi \equiv 0 \quad \text{auf } \partial\Omega$$

in der Vorbemerkung folgt $\nabla(u_1 - u_2) \equiv 0$ auf Ω .

Damit ist $u_1 - u_2 \equiv \text{const}$ auf Ω , also auf $\bar{\Omega}$

(wg. der Stetigkeit). Aber $u_1 \equiv \varphi \equiv u_2$ auf $\partial\Omega$, also

$u_1 - u_2 \equiv 0$ auf $\partial\Omega$. Somit $\text{const} = 0$ und $u_1 \equiv u_2$.

(b) Seien $u_1, u_2 \in C^2(\Omega) \cap C^1(\bar{\Omega})$ mit

$$\Delta u_j = f, \quad \frac{\partial u_j}{\partial \nu} \equiv \varphi \text{ auf } \partial\Omega.$$

Es folgt mit $v = w = u_1 - u_2$

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \|u_1 - u_2\|^2 d^n x &= \int_{\Omega} (v \Delta w + \langle \nabla v, \nabla w \rangle) d^n x \\ &= f - f = 0 \text{ auf } \Omega \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \int_{\partial\Omega} v \cdot \left(\frac{\partial w}{\partial \nu} \right) d\sigma = 0 \\ \text{(Green I)} \quad &= \varphi - \varphi \equiv 0 \text{ auf } \partial\Omega \end{aligned}$$

Wie oben folgt $u_1 - u_2 \equiv \text{const}$.

□.

④

$$J(u) = \int_{\Omega} g(x, u, \nabla u) \, d^4x, \quad \text{wobei}$$

$$g(x, u, \nabla u) = \frac{1}{2} \|\nabla u\|^2 - f(x) \cdot u.$$

$$g_{u x_j}(x, u, \nabla u) = u x_j$$

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

E-L-Gleichung: $\forall x \in \Omega$

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} (g_{u x_j}(x, u, \nabla u)) = g_u(x, u, \nabla u)$$

||

||

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} (u x_j(x))$$

||

$$f(x)$$

||

$$\Delta u(x)$$

□.