

Ch 8. Calculus of Variations

$$A[u] = 0$$

Find a function $I[\cdot]$, s.t. $A[\cdot]$ is I 's derivative.

$$A[\cdot] = I'[\cdot]$$

$$\Rightarrow I'[u] = 0$$

\Rightarrow 我 能 量 泛 函 的 极 小 化 子

第一变分与E-L方程

$$L: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \times \bar{U} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(p, z, x) \rightarrow L(p, z, x)$$

$$(p_1, \dots, p_n; z; x_1, \dots, x_n)$$

$$\begin{cases} D_p L = (L_{p_1}, \dots, L_{p_n}) \\ D_z L = L_z \\ D_x L = (L_{x_1}, \dots, L_{x_n}) \end{cases}$$

$$\text{设 } I[u] = \int_U L(Du(x), u(x), x) dx$$

$$\begin{aligned} w_0: \bar{U} &\rightarrow \mathbb{R} \text{ smooth} \\ w &= g \text{ on } \partial U \end{aligned}$$

设 $u = g$ on ∂U 且 $u \in C^\infty$ 是 I 的极小化子

claim: u 自然成为 \bar{U} 上的解.

pf: $\forall v \in C_c^\infty(U)$, $i(\tau) := I[u + \tau v]$ $\tau \in \mathbb{R}$

u 为 I 的极小化子 $\Rightarrow i'(0) = 0$

$u + \tau v = u = g$ on ∂U

$$L(u_{x_1} + \tau v_{x_1}, \dots, u_{x_n} + \tau v_{x_n}, u + \tau v, x_1, \dots, x_n)$$

$$i(\tau) = \int_U L(Du + \tau Dv, u + \tau v, x) dx$$

$$i'(\tau) = \int_U \sum_{i=1}^n L_{p_i}(Du + \tau Dv, u + \tau v, x) \cdot v_{x_i} + L_z(Du + \tau Dv, u + \tau v, x) \cdot v dx$$

$$i'(0) = \int_U \sum_{i=1}^n L_{p_i}(Du, u, x) \cdot v_{x_i} + L_z(Du, u, x) \cdot v dx$$

$$= \int_U \left(- \sum_{i=1}^n (L_{p_i}(Du, u, x))_{x_i} + L_z(Du, u, x) \right) v dx$$

$$\Rightarrow - \sum_{i=1}^n (L_{p_i}(Du, u, x))_{x_i} + L_z(Du, u, x) = 0 \text{ in } U \dots (*)$$

(*) is called the Euler-Lagrange Equ.

$$\text{eg: } L(p, z, x) = \frac{1}{2} |p|^2 = \frac{1}{2} (p_1^2 + \dots + p_n^2).$$

$$\rightarrow L_{p_i} = p_i \quad L_z = 0$$

\Rightarrow E-L. eqn is

$$-\sum_{i=1}^n (u_{x_i})_{x_i} + 0 = 0 \Rightarrow \Delta u = 0 \text{ in } U.$$

$$I[w] = \frac{1}{2} \int_U |\nabla w|^2 dx.$$

$$\text{eg: } L(p, z, x) = \frac{1}{2} \sum_{i,j} a^{ij} p_i p_j - z f(x) \quad a^{ij} = a^{ji}$$

$$L_{p_i} = \sum_{j=1}^n a^{ij} p_j.$$

$$L_z = -f(x)$$

$$I[w] = \int \frac{1}{2} \sum_{i,j} a^{ij} w_{x_i} w_{x_j} - w f dx.$$

$$\Rightarrow -\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (a^{ij} u_{x_j})_{x_i} = f(x) \text{ in } U.$$

$$\text{eg: } f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ ev.} \quad F(z) = \int_0^z f(y) dy.$$

$$I[w] = \int_U \frac{1}{2} |\nabla w|^2 - F(w) dx$$

$$\Rightarrow -\sum_{i=1}^n (u_{x_i})_{x_i} - F'(u) = 0 \Rightarrow -\Delta u = f(u).$$

$$\text{eg: } L(p, z, x) = (1 + |p|^2)^{\frac{1}{2}} \Rightarrow L(Dw, w, x) = (1 + |\nabla w|^2)^{\frac{1}{2}}$$

$$\rightarrow L_{p_i} = \frac{1}{2} (1 + |p|^2)^{-\frac{1}{2}} \cdot 2 p_i \quad L_z = 0$$

$$= \frac{p_i}{\sqrt{1 + |p|^2}}$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n \left(\frac{u_{x_i}}{\sqrt{1 + |\nabla u|^2}} \right)_{x_i} = 0 \text{ in } U. \quad \Rightarrow \operatorname{div} \left(\frac{\nabla u}{\sqrt{1 + |\nabla u|^2}} \right) = 0$$

||
n 倍的平均曲率.

从而单位曲面的平均曲率为 0.

8.1.3. $\tau = \text{变分}$:

u 为 $I(\cdot)$ 的极小化子. $i(\tau) = I[u + \tau v] \Rightarrow i'(0) = 0$
 $i''(0) \geq 0$. (3)

~~$I[u + \tau v]$~~ $I[u + \tau v] = \int_U \dots$

$$i'(\tau) = \int_U \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) v_{x_i} v_{x_j} + L_z (D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) v^2 dx$$

$$i''(\tau) = \int_U \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) v_{x_i} v_{x_j} + 2 \sum_{i=1}^n \underbrace{L_{p_i z}}_{\frac{\partial^2 L}{\partial p_i \partial z}} (D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) v_{x_i} v + L_{zz} (D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) v^2 dx$$

$$\Rightarrow 0 \leq i''(0) = \int_U \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u, u, x) v_{x_i} v_{x_j} + 2 \sum_{i=1}^n L_{p_i z} (D_u, u, x) v_{x_i} v + L_{zz} (D_u, u, x) v^2 dx \quad \forall v \in C_c^\infty(U)$$

... (**).

① (***) 对在 ∂U 上取 0 的 Lipschitz 函数 v 也对.

如何可证明? 利用逼近. Fix $\xi \in \mathbb{R}^n$.

$$v(x) := \varepsilon \rho\left(\frac{x \cdot \xi}{\varepsilon}\right) \zeta(x) \quad x \in U. \quad \zeta \in C_c^\infty(U).$$

$$\rho(x) = \begin{cases} x & 0 \leq x \leq \frac{1}{2} \\ 1-x & \frac{1}{2} \leq x \leq 1 \end{cases} \quad \rho(x) = \rho(x+1)$$

$$\Rightarrow |\rho'| = 1 \text{ a.e.}$$

$$v_{x_i}(x) = \rho'\left(\frac{x \cdot \xi}{\varepsilon}\right) \xi_i \zeta + O(\varepsilon) \quad \text{as } \varepsilon \rightarrow 0^+.$$

$$\Rightarrow 0 \leq \int_U \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u, u, x) (\rho')^2 \xi_i \xi_j \zeta^2 + O(\varepsilon) \quad \nabla$$

\uparrow 包括了另 2 项的求导.

$$\Rightarrow 0 \leq \int_U \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u, u, x) \xi_i \xi_j \zeta^2 dx \quad \forall \zeta \in C_c^\infty(U)$$

$$\Rightarrow \sum_{i,j} L_{p_i p_j} (D_u, u, x) \xi_i \xi_j \geq 0 \quad \forall \xi \in \mathbb{R}^n, x \in U. \dots \text{ (#)}$$

(#) 将在极小化子存在性理论中用到.

8.1.4 方程组

$$L: M^{m \times n} \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{R}^m$$

$$L = L(p, z, x) = L(p_1^1, \dots, p_n^1, z^1, \dots, z^m, x_1, \dots, x_n)$$

$$p \in M^{m \times n} \quad z \in \mathbb{R}^m \quad x \in U$$

$$\begin{pmatrix} p_1^1 & \dots & p_n^1 \\ \vdots & & \vdots \\ p_1^m & \dots & p_n^m \end{pmatrix}_{m \times n}$$

$$I[w] := \int_U L(Dw(x), w(x), x) dx$$

$$w: \bar{U} \rightarrow \mathbb{R}^m \quad w = g \text{ on } \partial U$$

$$(w^1, \dots, w^m) \quad g: \partial U \rightarrow \mathbb{R}^m \text{ 给定}$$

$$\Rightarrow Dw(x) = \begin{pmatrix} w_{x_1}^1 & \dots & w_{x_n}^1 \\ \vdots & & \vdots \\ w_{x_1}^m & \dots & w_{x_n}^m \end{pmatrix}_{m \times n}$$

下面证明: $I[\cdot]$ 的任一光滑极小点 $\bar{u} = (u^1, \dots, u^m)$ 且 $u = g$ on ∂U

必定是某个非线性方程的解. Fix $v \in C^1(U \rightarrow \mathbb{R}^m)$

$$f(t) = I[u + tv] \quad f'(0) = 0$$

$$\int_U \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^m L_{p_i^k} (Du, u, x) v_{x_i}^k + \sum_{k=1}^m L_{z^k} (Du, u, x) v^k dx$$

分部积分

$$\Rightarrow - \int_U \sum_{i=1}^n \left(L_{p_i^k} (Du, u, x) \right)_{x_i} v^k + \sum_{k=1}^m L_{z^k} (Du, u, x) v^k = 0 \text{ in } U$$

$$\dots (***) \quad 1 \leq k \leq m$$

□

• 零 Lagrangian 泛函:

Def: L is called a null Lagrangian if

$$- \sum_{i=1}^n \left(L_{p_i^k} (Du, u, x) \right)_{x_i} + L_{z^k} (Du, u, x) = 0 \text{ in } U \quad 1 \leq k \leq m$$

is automatically solved by all smooth functions $u: U \rightarrow \mathbb{R}^m$

若 L 是 null Lagrangian, 则 $I[w] = \int_U L(Dw, w, x) dx$ 只与 $w|_{\partial U}$ 有关

Thm 8.1.1 设 L 为 null Lagrangian, $u, \tilde{u} \in C^2(\bar{U} \rightarrow \mathbb{R}^m)$, $u = \tilde{u}$ on ∂U

$$\text{则 } I[u] = I[\tilde{u}]$$

Pf: Set $\tilde{u}(\tau) = \tau u + (1-\tau)\tilde{u}$ 且 $\tilde{u}'(\tau) = 0$.

$$i(\tau) = \int_U L(\tau Du + (1-\tau)D\tilde{u}, \tau u + (1-\tau)\tilde{u}, x) dx$$

$$\begin{aligned} i'(\tau) &= \int_U \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^m L_{p_i}(\tau Du + (1-\tau)D\tilde{u}, \tau u + (1-\tau)\tilde{u}, x) (u^k_{x_i} - \tilde{u}^k_{x_i}) \\ &\quad + \sum_{k=1}^m L_z^k(\tau \dots) (u^k - \tilde{u}^k) dx \\ &= \sum_{k=1}^m \int_U \left[-\sum_{i=1}^n (L_{p_i}^k(\dots)) x_{i,j} + L_z^k(\dots) \right] (u^k - \tilde{u}^k) dx \\ &= 0 \end{aligned}$$

□

Rmk: $m=1$ 时. 这样 L 只有 $L(p, z, x) = p$.
 $m \geq 2$ 时 nontrivial.

Notation

设 $\text{cof } A$ 为 A 的伴随矩阵 $(\text{cof } A)_i^k = (-1)^{i+k} \det A_{ki}$

lemma: $u: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ smooth 则 $\sum_{i=1}^n (\text{cof } (Du)_i^k)_{x_i} = 0$.

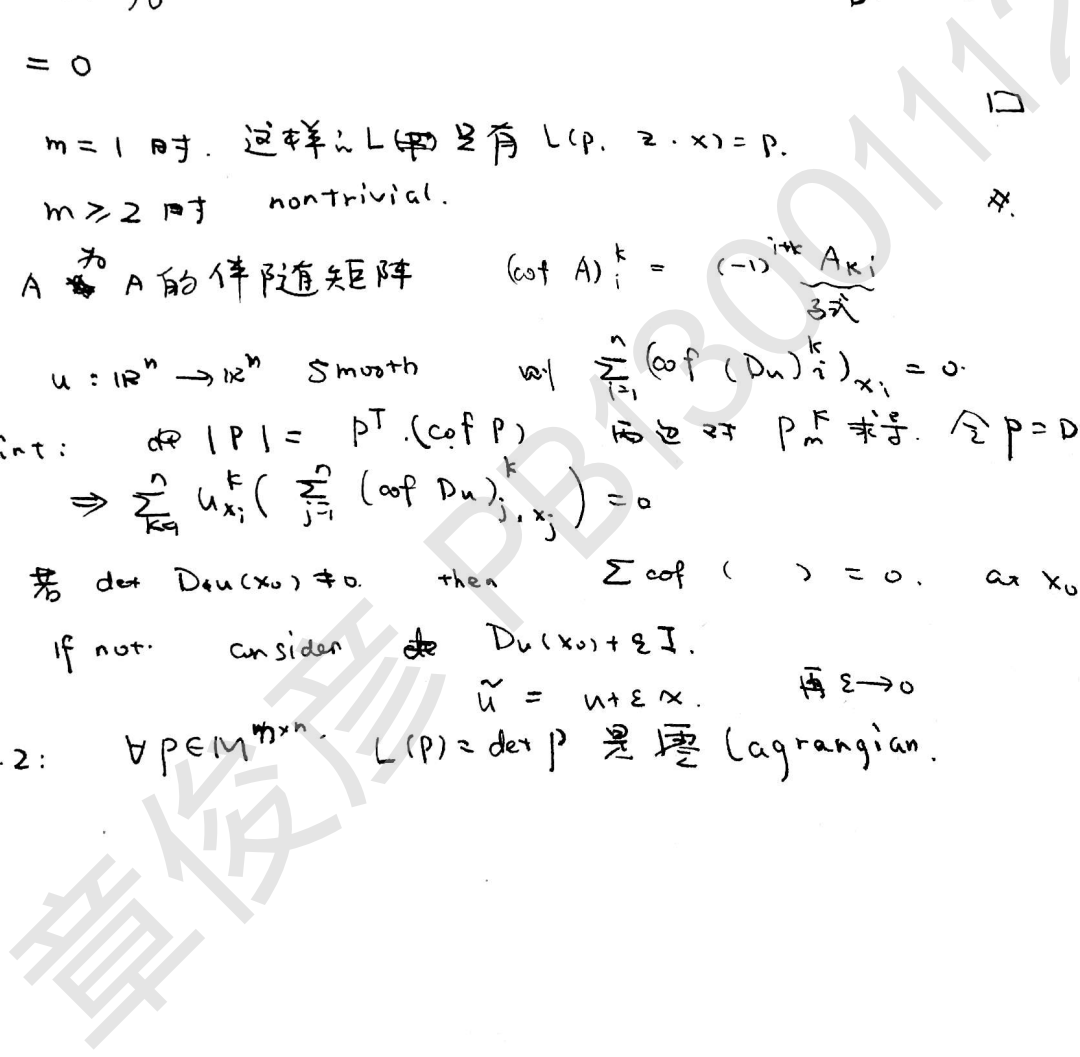
Hint: $\det |P| = P^T \cdot (\text{cof } P)$ 且 P^T 求导. $\sum p = Du$ 可
 $\Rightarrow \sum_{k=1}^m u_{x_i}^k \left(\sum_{j=1}^n (\text{cof } Du)_{j,x_j}^k \right) = 0$

若 $\det Du(x_0) \neq 0$ then $\sum \text{cof}(\dots) = 0$ at x_0 .

If not: consider $Du(x_0) + \varepsilon I$.
 $\tilde{u} = u + \varepsilon x$ 再 $\varepsilon \rightarrow 0$

Thm 8.1.2: $\forall p \in M^{m \times n}$. $L(p) = \det p$ 是 \overline{L} Lagrangian.

□



§8.2 极小化子的存在性

8.2.1: 强制性 coercivity 与 下半连续性

$$I[w] = \int_{\Omega} L(Dw(x), w(x), x) dx \quad \begin{matrix} w: \Omega \rightarrow \mathbb{R} \\ w=g \text{ on } \partial\Omega \end{matrix}$$

何时存在极小化子?

1. 强制性

设 $1 < q < \infty$ (Fin) 且 $\exists \alpha > 0, \beta > 0$ s.t. $L(p, z, x) \geq \alpha|p|^q - \beta, \forall p \in \mathbb{R}^n, z \in \mathbb{R}, x \in \Omega$

$$\Rightarrow I[w] \geq \alpha \|Dw\|_{L^q(\Omega)}^q - \gamma \quad \gamma = \beta|\Omega|$$

$$\Rightarrow I[w] \rightarrow \infty \text{ as } \|Dw\|_q \rightarrow \infty$$

(*) 称作 $I[\cdot]$ 的强制性条件 (coercivity condition)

注意到, 对 $W^{1,q}(\Omega)$ 函数 (with $w=g$ on $\partial\Omega$) 也可以定义 (*) 这样的强制性条件.
 在 trace 的意义下

$$\text{令 } A := \{ w \in W^{1,q}(\Omega) \mid w=g, \text{ 在迹的意义下} \}$$

2. 下半连续性 (lower-semicontinuity)

为何引入下半连续性?

本节的目的是为了 ~~寻找~~ 找出 $I[\cdot]$ 的极小化子, 即让 $I[\cdot]$ 达到极小值.

但仅有强制性条件无法做到:

$$m := \inf_{w \in A} I[w]$$

则由 inf 定义, 存在 $u_k \in A$ s.t. $I[u_k] \rightarrow m$ as $k \rightarrow \infty$

称作极小化序列 (minimizing sequence).

欲证明 $\{u_k\}$ 有某种意义下的收敛子列, 我们需要 "紧性".

若仅有 (*) 对, 我们只能得出 $\{u_k\}$ 是 $W^{1,p}(\Omega)$ 中的有界序列, 并不一定有

强收敛子列. 但 $1 < q < \infty$ 时, L^q 自反. 由 Banach-Alaoglu 定理知

$$\exists \text{ 弱收敛子列 } \quad \text{i.e.} \quad \begin{cases} u_{k_j} \rightharpoonup u & \text{in } L^q(\Omega) \\ Du_{k_j} \rightharpoonup Du & \text{in } L^q(\Omega) \end{cases}$$

$$\text{且 } u=g \text{ on } \partial\Omega$$

$$\Rightarrow u \in A$$

但现在又有个新问题, 有了 $u_k \rightarrow u$ in $W^{1,q}(U)$, 并不一定有 $I[u] = \lim_{j \rightarrow \infty} I[u_k]$. 即: I 关于弱收敛并不保证连续性.

为何? 因为 $D u_k \rightarrow D u$ a.e. in L^q
 \Downarrow
 $D u_k \rightarrow D u$ a.e.

为了解决这个问题, 我们必须引入下半连续的条件.

Def. 称 $I[\cdot]$ (关于序列) 弱下半连续, 若 $I[u] \leq \liminf_{k \rightarrow \infty} I[u_k]$ 能由 $u_k \rightarrow u$ in $W^{1,q}(U)$ 导出.

下面我们来寻找合理的条件, 使得对 L 中的非线性项加以限制, 来保证 $I[\cdot]$ 能满足条件.

3. 凸性 (Convexity)

在第=变分的推导中, 我们知道, 若 u 是极小值, 则 $\sum_{i,j} L_{p_i p_j}(Du, u, x) \xi_i \xi_j \geq 0, \forall \xi \in \mathbb{R}^n$. 这便得我们要对 L 加上 凸性的条件 (why?) 凸函数 二阶导 > 0. (i.o. Hesse 正定)

Thm 8.2.1: (弱下半连续). 设 L 是光滑, 有下界的函数. 且 $p \mapsto L(p, z, x)$ 凸 $\forall z \in \mathbb{R}^n, \forall x \in U$. 则 $I[\cdot]$ 在 $W^{1,q}(U)$ 上弱下半连续.

证明: 任取 $\{u_k\}$, 使 $u_k \rightarrow u$ in $W^{1,q}(U)$. 令 $l = \liminf_{k \rightarrow \infty} I[u_k]$, 则要证 $I[u] \leq l = \int_U L(Du, u, x)$.

由共鸣定理知 $\sup_k \|u_k\|_{W^{1,q}(U)} < \infty$

即可能是某个子列

从而 $l = \lim_{k \rightarrow \infty} I[u_k]$ (up to subsequence)

又因为 $u_k \rightarrow u$ in $W^{1,q}$. $W^{1,q} \hookrightarrow L^q(U)$. 所以 $u_k \rightarrow u$ in $L^q(U)$
 $\Rightarrow u_k \rightarrow u$ a.e. in U (子列逐点收敛)

那么由 Egorov 定理, $\forall \epsilon > 0, \exists$ (闭集) E_ϵ . s.t. $\begin{cases} u_k \rightarrow u \text{ on } E_\epsilon \\ \int_{U \setminus E_\epsilon} L^n < \epsilon \end{cases}$

且 $\exists 0 < \epsilon' < \epsilon$ 有 $E_{\epsilon'} \subseteq E_\epsilon$.

8

$$\text{令 } F_\varepsilon = \left\{ x \in U \mid |u(x)| + |Du(x)| \leq \frac{1}{\varepsilon} \right\}$$

因 u, Du 几乎处处有限 (因为至少是 L^q 函数). 所以 $\varepsilon \rightarrow 0$ 时, $L^n(U \setminus F_\varepsilon) \rightarrow 0$.

再设 $G_\varepsilon = E_\varepsilon \cap F_\varepsilon$ 则 $L^n(U \setminus G_\varepsilon) \rightarrow 0$ as $\varepsilon \rightarrow 0$.

而且在 G_ε 上, $u_k \rightrightarrows u$.

$$\left\{ \begin{array}{l} u_k \rightrightarrows u \\ |u(x)| + |Du(x)| \leq \frac{1}{\varepsilon} \end{array} \right.$$

下面利用极限过程来证明 $I = \lim_{k \rightarrow \infty} I[u_k] \geq I[u]$

因为 L 有下界, 不妨设 $L \geq 0$, (否则考虑 $\tilde{L} = L + \beta, \beta > 0$).

$$\text{于是 } I[u_k] = \int_U L(Du_k, u_k, x) dx \geq \int_{G_\varepsilon} L(Du_k, u_k, x) dx$$

由于 L 关于 p 是凸函数, 所以 $L(Du_k, u_k, x) \geq L(Du, u_k, x) + D_p L(Du, u_k, x) (Du_k - Du)$
 $L = \text{阶数} \geq 0$, 直接扔了.

$$\Rightarrow I[u_k] \geq \int_{G_\varepsilon} L(Du, u_k, x) + \int_{G_\varepsilon} \nabla_p L(Du, u_k, x) (Du_k - Du) dx$$

$$\text{令 } k \rightarrow \infty. \quad \begin{array}{l} \text{左边} = I \\ \text{右边} \xrightarrow{u_k \rightrightarrows u \text{ on } G_\varepsilon} \int_{G_\varepsilon} L(Du, u, x) + \int_{G_\varepsilon} 0 dx \end{array}$$

$$+ \lim_{k \rightarrow \infty} \int_{G_\varepsilon} \nabla_p L(Du, u_k, x) (Du_k - Du) dx$$

$$\begin{array}{l} Du_k \rightarrow Du \text{ in } L^q \\ \text{故第二项} \rightarrow 0 \end{array} \int_{G_\varepsilon} L(Du, u, x)$$

$$\text{令 } \varepsilon \rightarrow 0^+, \text{ 有 } I \geq \int_U L(Du, u, x) dx$$

由单调收敛定理. □

Rmk. ① 从以上证明中可以看出, 凸性条件在处理 $Du_k \rightarrow Du$ 时起到作用,

→ 展开的线性项由此消失, 且不用管高阶项.

② $u_k \rightarrow u$ in L^q 是一个很强的条件, 故我们不需要 $z \mapsto L(p, z, x)$ 的凸性

↓ 弱到 a.e. \Rightarrow 用 Egorov 定理导出一致收敛

③ 构造 F_ε 是为了保证最后步 MCT 的可行性. □

下面我们证明 A 中极小化的存在性定理

Thm 8.2.2 (极小化存在性) 设 L 满足

- ① 强制性条件 $\Leftrightarrow L(p, z, x) \geq \alpha |p|^q - \beta$ for some $\alpha > 0, \beta \geq 0$.
- ② L 关于 p 是凸的.
- ③ $A = \{u \in W^{1,q}(U) \mid u = g \text{ on } \partial U\}$ 非空.

则存在至少一个 $u \in A$ s.t. $I[u] = \min_{u \in A} I[u]$

Proof: $m := \inf_{u \in A} I[u]$ 不妨 $m < \infty$, 选取极小化序列 u_k s.t. $I[u_k] \rightarrow m$.

在①中不妨 $\beta \geq 0$ by $L(p, z, x) \geq \alpha |p|^q$ for some $\alpha > 0$.

$$\Rightarrow I[u] = \int_U L(Du, u, x) dx \geq \alpha \int_U |Du|^q dx$$

$$m < \infty \Rightarrow \sup_k \|Du_k\|_{L^q} < \infty$$

事实上, $\sup_k \|u_k\|_{W^{1,q}(U)} < \infty$ 也对, 为了验证此事, 只用证明 $\sup_k \|u_k\|_{L^q} < \infty$

$$\|u_k\|_{L^q(U)} \leq \|u_k - w\|_{L^q(U)} + \|w\|_{L^q(U)} \stackrel{\text{Poincaré 不等式}}{\leq} C (\|Du_k - Dw\|_{L^q(U)} + \|C\|)$$

\uparrow $\text{Tr}(u_k - w) = 0 \Rightarrow u_k - w \in W_0^{1,q}(U)$

$$\leq C'$$

零迹定理, 这就得以验证.

从而 u_k 在 $W^{1,q}(U)$ 中一致有界, 由 Banach-Alaoglu 定理知, \exists 子列 $u_{k_j} \rightarrow u$ in $W^{1,p}(U)$

余下只证 $u \in A$.

$$\|u\|_{W^{1,q}(U)} \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} \|u_{k_j}\|_{W^{1,q}(U)} \quad (\text{由 Fatou 定理可得}) \Rightarrow u \in W^{1,q}(U)$$

欲证 $\text{Tr } u = g$ on ∂U . 只需证 $u - w \in W_0^{1,q}(U)$. $\forall w \in A$

$\forall w \in A, u_k - w \in W_0^{1,q}(U)$ 是 $W^{1,q}(U)$ 的闭子空间.

由 Mazur 引理, 其对弱极限封闭 $\Rightarrow u - w \in W_0^{1,q}(U)$

若 $\forall w \in A, m \leq I[u] \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} I[u_{k_j}] = m = \inf_{u \in A} I[u]$, 证毕! □

存在性得证

在证得存在性之后, 我们问, 何时极小化子唯一? 为了导出唯一性, 我们对 L 需要加上更多的限制.

(10)

Thm 8.2.3 (极小化子的唯一性).

设 ① $L=L(p, x)$ 与 z 无关

② $\exists \theta > 0$ s.t. $\forall \xi \in \mathbb{R}^n, \sum_{i,j} L_{p_i p_j}(p, x) \xi_i \xi_j \geq \theta |\xi|^2$

则 $I[\cdot]$ 的极小化子 $u \in A$ 是唯一的.

Proof: 存在性在 8.2.2 已证. 设 $u, \tilde{u} \in A$ 都是 $I[\cdot]$ 在 A 的极小化子.

$$\text{令 } v = \frac{u + \tilde{u}}{2} \in A$$

Claim: $I[v] \leq \frac{I[u] + I[\tilde{u}]}{2}$, 等号成立 $\Leftrightarrow u = \tilde{u}$ a.e.

由 ② 知 $p \mapsto L(p, x)$ 是二次的 (by

$$\Rightarrow \forall x \in \Omega, p, q \in \mathbb{R}^n$$

$$L(p, x) \geq L(q, x) + D_p L(q, x) \cdot (p - q) + \frac{\theta}{2} |p - q|^2$$

$$\text{Set } q = \frac{D_u + D_{\tilde{u}}}{2}, \quad p = D_u$$

$$\Rightarrow L(D_u, x) = L\left(\frac{D_u + D_{\tilde{u}}}{2}, x\right) + D_p L\left(\frac{D_u + D_{\tilde{u}}}{2}, x\right) \cdot \left(\frac{D_u - D_{\tilde{u}}}{2}\right) + \frac{\theta}{8} |D_u - D_{\tilde{u}}|^2$$

$$\Rightarrow I[u] \geq I[v] + \int_{\Omega} D_p L\left(\frac{D_u + D_{\tilde{u}}}{2}, x\right) \left(\frac{D_u - D_{\tilde{u}}}{2}\right) dx + \int_{\Omega} \frac{\theta}{8} |D_u - D_{\tilde{u}}|^2 dx$$

同理 $I[\tilde{u}]$ 有

$$I[\tilde{u}] \geq I[v] + \int_{\Omega} D_p L\left(\frac{D_u + D_{\tilde{u}}}{2}, x\right) \left(\frac{D_{\tilde{u}} - D_u}{2}\right) dx + \int_{\Omega} \frac{\theta}{8} |D_u - D_{\tilde{u}}|^2 dx$$

相加:

$$\frac{I[u] + I[\tilde{u}]}{2} \geq I[v] + \frac{\theta}{8} \int_{\Omega} |D_u - D_{\tilde{u}}|^2 dx$$

$$\geq I[v] \quad \checkmark$$

The equality holds iff $D_u - D_{\tilde{u}} = 0$ a.e.

Since $u = \tilde{u}$ on $\partial\Omega \Rightarrow u = \tilde{u}$ a.e. in Ω (Trace Theorem)

□

4. E-L 方程的弱解:

之前的讨论均是讨论 $u \in C^\infty(U)$ 的情况, 如今, 将 u 限制为 $W^{1,q}(U)$ 函数. 为了得出此情况下 Euler-Lagrange 方程解的存在性, 我们需要加一些关于 L (及其导数) 的增长条件.

$$\text{设 } \textcircled{1}: |L(p, z, x)| \leq C(|p|^q + |z|^q + 1)$$

$$\textcircled{2}: |D_p L(p, z, x)| \leq C(|p|^{q-1} + |z|^{q-1} + 1)$$

$$|D_z L(p, z, x)| \leq C(|p|^{q-1} + |z|^{q-1} + 1) \quad \text{for some } C > 0.$$

$$\forall p \in \mathbb{R}^n, z \in \mathbb{R}, x \in U$$

Def (E-L 方程的弱解) 称 $u \in \mathcal{A}$ 为边值问题

$$(*) \begin{cases} -\sum_{i=1}^n (L_{p_i}(Du, u, x))_{x_i} + L_z(Du, u, x) = 0 & \text{in } U \\ u = g & \text{on } \partial U. \end{cases}$$

的弱解, 若 $\forall v \in W_0^{1,q}(U)$, 有 $\int_U \sum_{i=1}^n L_{p_i}(Du, u, x) v_{x_i} + L_z(Du, u, x) v dx = 0$... (†)

□

为何如此定义? 类似于 ch6.7 中弱解的定义:

$\forall v \in C_c^\infty(U)$ (作为测试函数), 乘在 (*) 两边, 分部积分有 (†) 成立, 若 $u \in W^{1,q}(U)$

$$\text{则 由 } \textcircled{2} \quad |D_p L(Du, u, x)| \leq C(|Du|^{q-1} + |u|^{q-1} + 1) \in L^{q'}(U)$$

$$|D_z L(Du, u, x)| \leq C(|Du|^{q-1} + |u|^{q-1} + 1) \in L^{q'}(U)$$

用 C_c^∞ 逼近, 即有 (†) 对 $W_0^{1,q}(U)$ 成立

□

Thm 8.2.4 (E-L 方程弱解存在性)

设 L 满足增长条件 ~~(†)~~ ①②, $u \in \mathcal{A}$ 是 I 的极小值. 则 u 为 ~~(†)~~ 的弱解. (*)

证明 Fix $v \in W_0^{1,q}(U)$. set $i(\tau) = I[u + \tau v]$ $\tau \in \mathbb{R}$.

由 ① 知 $I(\tau) < \infty \quad \forall \tau$,

设 $\tau \neq 0$, 我们希望计算 $i'(0)$

(12)

这需要计算差商:

$$\frac{i(\tau) - i(0)}{\tau} = \int_0^\tau \frac{L(D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) - L(D_u, u, x)}{\tau} dx$$

$$=: \int_U L^\tau(x) dx.$$

$$L^\tau(x) := \frac{L(D_u + \tau D_v, u + \tau v, x) - L(D_u, u, x)}{\tau}$$

实际上由下面的引理, 用 Lebesgue 微分定理号出而

$$\xrightarrow{\tau \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n L_{p_i}(D_u, u, x) \cdot v_{x_i} + L_2(D_u, u, x) v \quad a.e.$$

as $\tau \rightarrow 0$

$$L^\tau(x) = \frac{1}{\tau} \int_0^\tau \frac{d}{ds} L(D_u + s D_v, u + s v, x) ds$$

$$= \frac{1}{\tau} \int_0^\tau \sum_{i=1}^n L_{p_i}(D_u + s D_v, u + s v, x) v_{x_i} + L_2(D_u + s D_v, u + s v, x) v ds$$

$$\|L^\tau(x)\| \leq C(|D_u|^p + |u|^q + |D_v|^q + (v^q + 1)) \in L^1(U) \quad \forall \tau > 0$$

由控制收敛定理,

$$\tau \rightarrow 0 \text{ 时 } i'(0) \stackrel{\tau \rightarrow 0}{=} \int_U \sum_{i=1}^n L_{p_i}(D_u, u, x) v_{x_i} + L_2(D_u, u, x) v dx$$

$\| \cdot \| \rightarrow 0$ 因为 u 是极小化子

从而 u 为弱解 □

Remark: (14) 也有不对于 $I[\cdot]$ 极小化的解, 但若 $(p, z) \mapsto L(p, z, x)$ 对任一 x 都是一个凸函数, 则 (14) 的任一弱解必为 I 的极小化子.

$$(14) \left\{ \begin{array}{l} - \sum_{i=1}^n (L_{p_i}(D_u, u, x))_{x_i} + L_2(D_u, u, x) = 0 \quad \text{in } U \\ u = g \quad \text{on } \partial U \end{array} \right.$$

$\forall w \in \mathcal{A}$. 有

$$L(p, z, x) \geq L(p, z, x) + D_p L(p, z, x) \cdot (v - z) + D_z L(p, z, x) \cdot (v - z)$$

$p = D_u, z = u, w = w$. 有:

$$L(D_u, w, x) \geq L(p, D_u, u, x) + D_p L(p, u, x) \cdot (D_u - D_u) + D_z L(p, u, x) \cdot (D_u - u)$$

两边积分. 右边最后两项积分为0 (用(x)弱解定义), 以及 $w - u \in W_0^{1,q}(U)$
 $\Rightarrow u$ 为极小化子.

5. 方程组.

$$I[\vec{w}] = \int_U L(D\vec{w}(x), \vec{w}(x), x) dx.$$

$$\vec{w} : U \rightarrow \mathbb{R}^m.$$

$$L : \mathbb{M}^{m \times n} \times \mathbb{R}^m \times \bar{U} \rightarrow \mathbb{R} \text{ 给定.}$$

设有强制性条件

$$\textcircled{1}: L(p, z, x) \geq \alpha |p|^2 - \beta \quad p \in \mathbb{M}^{m \times n}, z \in \mathbb{R}^m, x \in U \text{ for } \alpha > 0, \beta \geq 0$$
$$A = \{ \vec{w} \in W^{1,q}(U \rightarrow \mathbb{R}^m) \mid \vec{w} = \vec{g} \text{ on } \partial U \}$$

Thm 8.2.5 (极小化子存在性)

设 L 满足 $\textcircled{1}$ 且关于变量 p 是凸的, 设 $d \neq \emptyset$. 则 $\exists \vec{u} \in \mathcal{A}$ st. $I[\vec{u}] = \inf_{\vec{w} \in \mathcal{A}} I[\vec{w}]$

~~Proof~~

证明与之前的完全类似.

与之前相同, 我们有

Thm 8.2.6 (极小化子唯一性) 设 L 与 z 无关, $p \mapsto L(p, x)$ 是凸的, 则 $I[\cdot]$ 的极小化子 $u \in \mathcal{A}$ 是唯一的.

若有

$$\textcircled{2} \begin{cases} |L(p, z, x)| \leq C(|p|^2 + |z|^2 + 1) \\ |D_p L(p, z, x)| \leq C(|p|^{q-1} |z|^{q-1} + 1) \\ |D_z L(p, z, x)| \leq \dots \end{cases}$$

$$\text{则对方程组 (x)} \begin{cases} -\sum_{i=1}^n (L_{p_i^k} (D_u, u, x))_{x_i} + L_{z^k} (D_u, u, x) = 0 & \text{in } U \\ u^k = g^k & \text{on } \partial U \end{cases}$$

(14)

的 $u \in \mathcal{D}$ 为弱解. 若

$$\sum_{k=1}^n \int_U \sum_{i=1}^n L_{P_i} (D_u \cdot u, x) w_{x_i}^k + L_{2^k} (D_u \cdot u, x) w^k dx = 0$$

$$\forall w \in W_0^{1,q} (U \rightarrow \mathbb{R}^m)$$

则与 Thm 8.2.4 相同. 我们有

Thm 8.2.7: 若满足 (2), $u \in \mathcal{D}$ 为 $I[u]$ 的极小化子, 则 u 为 (A) 的弱解. □

1. 多凸性 (Polyconvexity).

有些方程组不满足 (8) Thm 5-7 的要求, 但仍可以用变分法研究. 我们将 L 不再关于 P 变量是凸函数, 但 I 仍是弱下半连续的.

Lemma 8.27 (行列式的弱下半连续性).

$$n < q < \infty \quad w_k \rightarrow u \text{ in } W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n)$$

$$\text{则 } \det D w_k \rightarrow \det D u \text{ in } L^{q/n}(U)$$

Proof: 首先注意表明 $(\det P) \cdot I = P \cdot (\text{cof } P)^T$
 $\rightarrow P$ 的伴随阵.

$$\Rightarrow \det P = \sum_{j=1}^n P_j^i (\text{cof } P)_j^i \quad 1 \leq i \leq n.$$

取 $\forall w \in C^\infty(U; \mathbb{R}^n)$.

$$\det D w = \sum_{j=1}^n \partial_{x_j} w^i (\text{cof } D w)_j^i \quad 1 \leq i \leq n,$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \det P}{\partial P_j^i} = (\text{cof } P)_j^i$$

Set $P = D w$. 对 x_j 求导 \rightarrow 对 j 求和.

$$\sum_{j,k,m=1}^n \partial_{x_j} D_{ik} (\text{cof } D w)_m^k \cdot w_{x_m x_j}^k = \sum_{k,j=1}^n \partial_{x_j} w_{x_k}^k (\text{cof } D w)_j^k + w_{x_j}^k (\text{cof } D w)_{j,x_j}^k$$

$$\Rightarrow \sum_{k=1}^n w_{x_k}^k \left(\sum_{j=1}^n (\text{cof } D w)_{j,x_j}^k \right) = 0 \quad \text{则对}$$

由于我们已证明: $\sum_{j=1}^n (\text{cof } D w)_{j,x_j}^i = 0$

$$\Rightarrow \det D w = \sum_{j=1}^n (w_j^i (\text{cof } D w)_{j,x_j}^i)_{x_j} \quad \dots \quad (1)$$

⇒ det Dw 的行列式可写成散度形式

$$\Rightarrow \forall v \in C_c^\infty(U), \int_U v \det Dw \, dx = - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} w^j (\operatorname{cof} Dw)_j^i \, dx, \quad 1 \leq i \leq n. \quad \dots (2)$$

由逼近, 可得 对 $u_k \in W^{1,q}(U \rightarrow \mathbb{R}^n)$, 有

$$\int_U v \det Du_k \, dx = - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u_k^j (\operatorname{cof} Du_k)_j^i \, dx$$

而 $u_k \rightarrow u$ in $W^{1,q}(U)$. $\Rightarrow \{u_k\}$ 是 $W^{1,q}(U)$ 中一致有界序列 (由共轭定理)

$$n < q < \infty \quad W^{1,q}(U) \subset C^{0, 1-\frac{n}{q}}(U; \mathbb{R}^n)$$

故 $\{u_k\}$ 梯度连续

由 Arzela-Ascoli 引理, $u_k \rightrightarrows u$ (up to a subsequence)

Claim: $\forall \gamma \in C_c^\infty(U)$, b_{ij} .

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \int_U \gamma \cdot \operatorname{cof}(Du_k)_j^i \, dx = \int_U \gamma \cdot \operatorname{cof}(Du)_j^i \, dx.$$

若 claim 对, 那么

$$\begin{aligned} & \left| \int_U v \det Du_k - \int_U v \det Du \right| \quad \uparrow \text{这项} \rightarrow 0, \text{ 利用 } u_k^i \rightrightarrows u^i \\ & = \left| - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u_k^j (\operatorname{cof} Du_k)_j^i \, dx + \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u^j (\operatorname{cof} Du_k)_j^i \, dx \right. \\ & \quad \left. - \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u^j (\operatorname{cof} Du)_j^i \, dx + \sum_{j=1}^n \int_U v_{x_j} u^j (\operatorname{cof} Du)_j^i \, dx \right| \end{aligned}$$

这项 $\rightarrow 0$, 利用 claim, 和 u^i 的连续性

$\rightarrow 0$ as $k \rightarrow \infty$

Claim 的证明并不困难. 因 $(\operatorname{cof} Du_k)_j^i$ 是各 $\frac{\partial u_k^i}{\partial x_j}$ 构成的多项式而已. 所以

利用 $u_k \rightrightarrows u$ 即得

如今, 我们知道 $\{u_k\}$ 在 $W^{1,q}(U \rightarrow \mathbb{R}^n)$ 中一致有界. $|\det Du_k| \leq C |Du_k|^n$.

则 $\{\det Du_k\}$ 在 $L^1(U)$ 中一致有界, 从而有弱收敛 (到 Du) 的子列

□

下面我们利用引理 8.2.7 得出一个关于 8.2.1 的 ^弱 下半连续性的结论。

我们不再假设 $L=L(p, z, x)$ 关于 p convex 我们假设 $m=n$. 且

$$\square L(p, z, x) = F(p, \det p, z, x)$$

$$\forall z \in \mathbb{R}^m, x \in \mathbb{R}^n, (p, r) \mapsto F(p, r, z, x) \text{ 凸}$$

Thm 8.2.8 设 $n < q < \infty$, L 是 p 凸的. 则 $I[\cdot]$ 在 $W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n)$ 上弱下半连续.

Proof: 任选一个序列 $\{u_k\}$ $u_k \rightharpoonup u$ in $W^{1,q}(U; \mathbb{R}^n)$

由 lem 8.2.7 $\det Du_k \rightharpoonup \det Du$ in $L^{q/n}$.

令 G_ϵ 如 8.2.1 所述

$$I[u_k] = \int_U L(Du_k, u_k, x) dx \geq \int_{G_\epsilon} L(Du_k, u_k, x) dx$$

$$= \int_{G_\epsilon} F(Du_k, \det Du_k, u_k, x) dx$$

$$\geq \int_{G_\epsilon} F(Du, \det Du, u, x) + \int_{G_\epsilon} F_p(Du, \det Du, u, x) (Du_k - Du) \text{ (det } Du_k - \det Du)$$

$$\xrightarrow{k \rightarrow \infty} \int_{G_\epsilon} F(Du, \det Du, u, x) + \underbrace{\int_{G_\epsilon} F_p \dots}_{\downarrow 0 \text{ as } k \rightarrow \infty}$$

$$\geq \int_{G_\epsilon} F(Du, \det Du, u, x)$$

$$\epsilon > 0. \text{ 即有 } I[u] \leq \liminf_{k \rightarrow \infty} I[u_k]$$



与上三前同理. 我们有

Thm 8.2.9: 设 $n < q < \infty$ L 满足 $L(p, z, x) \geq \alpha |p|^q - \beta$ ($\forall p \in \mathbb{M}^{m \times n}, z \in \mathbb{R}^m, x \in U$)

L is polyconvex

$A \neq \emptyset$

$$\text{则 } \exists u \in A \text{ s.t. } I[u] = \min_{u \in A} I[u]$$

8.2.5: 局部极小化:

问 $I[\cdot]$ 的临界点究竟是全局的极小化, 还是仅为局部极小化?

设 u 为如下方程的光滑解

$$(x) \begin{cases} -\sum_{i=1}^n (L_{p_i}(D u, u, x)) x_i + L_z(D u, u, x) = 0 & \text{in } U \\ u = g & \text{on } \partial U \end{cases}$$

从而 u 是 $I[w] = \int_U L(Dw, w, x) dx$ 的临界点,

设 $I \subseteq \mathbb{R}$ 是一个包含 0 的开区间, $\{u(\cdot, \lambda) \mid \lambda \in I\}$ 是一族单参数的光滑函数, 且

$$(x') \begin{cases} -\sum_{i=1}^n (L_{p_i}(D u(x, \lambda), u(x, \lambda), x)) x_i + L_z(D u(x, \lambda), u(x, \lambda), x) = 0 & \text{in } U \\ u(x) = u(x, 0), \quad x \in U \end{cases}$$

令 $R = \bigcup_{\lambda \in I} \{ \text{the graph of functions } u(\cdot, \lambda) \}$

我们设 $\theta = \bar{U} \rightarrow I$ 是光滑函数. $\theta = u$ on ∂U .

$$\text{令 } w(x) = u(x, \theta(x)). \quad w|_{\partial U} = u = g \text{ on } \partial U \quad \dots (\#)$$

Thm 8.2.10 (Local Minimizer). u 是 R 中局部极小化, 即 $I[u] \leq I[w]$. $\forall w$ 如上.
 Remark: 从而如果 u 是 E-L 方程的解, 且能嵌入一族其他解, 则 u 是 $I[\cdot]$ 的极小化 (在所有满足 (#) 的 w 中).

若 $u_\lambda > 0$ ($\lambda > 0$), 我们可以将任一充分靠近 u 的函数 w 写成该形式.

但注意, Dw 并不一定与 Du 接近

Proof: 我们首先注意到:

$$\begin{aligned} w_{x_i}(x) &= u_{x_i}(x, \theta(x)) + u_{\lambda}(x, \theta(x)) \theta_{x_i} \quad 1 \leq i \leq n \\ \Rightarrow I[w] &= \int_U L(Dw, w, x) dx \\ &= \int_U L(Du + u_{\lambda} \frac{D\theta}{dx}, w, x) dx \\ &\geq \int_U L(Du, w, x) + u_{\lambda} \cdot D_p(L(Du, w, x)) \cdot D\theta dx \quad \dots (1) \end{aligned}$$

下面我们引入一个向量场 $\vec{b} = (b^1, \dots, b^n)$ 如下:

$$b^i := \int_0^{\theta(x)} u_{\lambda}(x, \lambda) \cdot L_{p_i} (Du(x, \lambda), u(x, \lambda), x) d\lambda \quad (1 \leq i \leq n)$$

$$\begin{aligned} \text{by } \operatorname{div} \vec{b} &= \sum_{i=1}^n \partial_{x_i} b^i \\ &= \sum_{i=1}^n \partial_{x_i} \int_0^{\theta(x)} u_{\lambda}(x, \theta(x)) L_{p_i} (Du(x, \theta(x)), u(x, \theta(x)), x) \\ &\quad + \sum_{i=1}^n \int_0^{\theta(x)} u_{\lambda x_i}(x, \lambda) \cdot L_{p_i} (Du(x, \theta(\lambda)), u(x, \lambda), x) \\ &\quad + u_{\lambda}(x, \lambda) L_{p_i} (Du(x, \lambda), u(x, \lambda), x)_{x_i} d\lambda \\ &= u_{\lambda}(x, \theta) \cdot D\theta \cdot D_p L (Du(x, \theta(x)), u(x), x) \\ &\quad + \int_0^{\theta(x)} \sum_{i=1}^n u_{\lambda x_i}(x, \lambda) L_{p_i} (Du(x, \lambda), u(x, \lambda), x) \\ &\quad + u_{\lambda}(x, \lambda) L_z (Du(x, \lambda), u(x, \lambda), x) d\lambda \end{aligned}$$

由于 $(L(Du(x, \lambda)), u(x, \lambda), x)_{\lambda} = \sum_{i=1}^n L_{p_i}(Du, u, x) u_{x_i, \lambda} + L_z(Du, u, x) u_{\lambda}$

$$\begin{aligned} \therefore \operatorname{div} \vec{b} &= u_{\lambda}(x, \theta(x)) \cdot D\theta \cdot D_p L (Du(x, \theta(x)), u(x), x) \\ &\quad + \int_0^{\theta(x)} \frac{\partial}{\partial \lambda} L (Du(x, \lambda), u(x, \lambda), x) d\lambda \\ &= u_{\lambda}(x, \theta(x)) \cdot D\theta \cdot D_p L (Du(x, \theta(x)), u(x), x) \\ &\quad + L (Du(x, \theta), u(x, \theta), x) - L (Du, u, x) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Thus, } I[u] &\geq \int_{\Omega} L(Du, w, x) + u_{\lambda} \cdot D_p L(Du, w, x) \cdot D\theta \cdot dx \\ &= \int_{\Omega} L(Du, w, x) + \operatorname{div} \vec{b} - \frac{u_{\lambda} D_p L(Du, w, x)}{L(Du(x, \theta), u(x, \theta), x)} - L(Du, w, x) \\ &= \int_{\Omega} L(Du(x, \theta(x)), u(x, \theta(x)), x) + \operatorname{div} \vec{b} \cdot dx \\ &= I[u] \end{aligned}$$

格林公式 $(\theta=0 \text{ on } \partial\Omega \Rightarrow \vec{b}=0 \text{ on } \partial\Omega)$ □

§ 8.3 极小化的正则性

设 $I[u] := \int_U L(Du) - uf \, dx$, 其中 $f \in L^2(U)$ (*)

令 8.2 中 $m=2$, 从而增长性条件变为

(**) $|D_p L(p)| \leq C(|p|+1)$ $p \in \mathbb{R}^n$

则任一极小化 $u \in A$ 是 E-L 方程 $-\sum_{i=1}^n (L_{p_i}(Du))_{x_i} = f$ in U .

i.e. $\int_U \sum_{i=1}^n L_{p_i}(Du) v_{x_i} \, dx = \int_U f v \, dx, \forall v \in C_0^\infty(U)$

8.3.1: 二阶导数估计

我们证明: 若 $u \in H^1$ 是方程 (#) $-\sum_{i=1}^n (L_{p_i}(Du))_{x_i} = f$ in U 的弱解,

则 $u \in H_{loc}^2(U)$, 但这需要加更多条件:

(1) $|D^2 L(p)| \leq C \forall p \in \mathbb{R}^n$

(2) L -强凸. i.e. $\exists \theta > 0, \sum_{i,j=1}^n L_{p_i p_j}(p) \xi_i \xi_j \geq \theta |\xi|^2, \forall p, \xi \in \mathbb{R}^n$.

Thm 8.3.1 (Second derivatives of Minimizers)

(1) 设 $u \in H^1(U)$ 是 (#) 的弱解, L 满足 (1)(2). 则 $u \in H_{loc}^2(U)$.

(2). 若 $u \in H_0^1(U), \partial U \in C^2$, 则 $u \in H^2(U), \|u\|_{H^2(U)} \leq C \|f\|_{L^2(U)}$.

Proof: $\forall V \subset\subset U$ 是正则域 $W, V \subset\subset W \subset\subset U$.

取截断函数 $\zeta \in C_0^\infty(U), \begin{cases} \zeta = 1 \text{ on } V \\ \zeta = 0 \text{ on } \mathbb{R}^n - W \\ 0 \leq \zeta \leq 1 \end{cases}$

设 $h \in \mathbb{R}, |h| \leq \epsilon$.

$v_i = -D_K^h(\zeta^2 D_K^h u) \in H_0^1(U)$

由于 u 为弱解, 故

$\sum_{i=1}^n \int_V L_{p_i}(Du) \cdot v_i \, dx = \int_V f v_i \, dx$

差商 \Rightarrow $\sum_{i=1}^n \int_V D_K^h(L_{p_i}(Du)) (\zeta^2 D_K^h u)_{x_i} \, dx = \int_U f D_K^h(\zeta^2 D_K^h u) \, dx$

$D_K^h(L_{p_i}(Du)) = \frac{L_{p_i}(Du(x+h\delta)) - L_{p_i}(Du(x))}{h}$

$= \frac{1}{h} \int_0^1 \frac{d}{ds} L_{p_i}(\zeta Du(x+h\delta s) + (1-s) Du(x)) \, ds$

$= \frac{1}{h} \int_0^1 \sum_{j=1}^n L_{p_i p_j}(\zeta Du(x+h\delta s) + (1-s) Du(x)) (u_{x_j}(x+h\delta s) - u_{x_j}(x)) \, ds$

(20)

$$= a \sum_{i,j=1}^n a^{ij,h}(x) D_K^h u_{x_j}(x)$$

$$\text{Def. } a^{ij,h}(x) := \int_0^1 L_{p_i p_j} (s D_u(x+he_k) + (1-s) D_u(x)) ds, \quad 1 \leq i, j \leq n$$

代入左边·有.

$$\sum_{i=1}^n \int_U D_K^h (L_{p_i}(D_u)) (\zeta^2 D_K^h u)_{x_i} dx$$

$$= \sum_{i=1}^n \int_U \sum_{j=1}^n a^{ij,h}(x) D_K^h u_{x_j} \cdot \zeta^2 D_K^h u_{x_i} dx \leftarrow I_1$$

$$+ \sum_{j=1}^n a^{ij,h} D_K^h u_{x_j} \cdot 2\zeta \zeta_{x_i} D_K^h u dx \leftarrow I_2$$

$$= \text{右} = \int_U D_K^h (\zeta^2 D_K^h u) dx$$

$$I_1 \stackrel{L-3.2r.3}{\geq} \theta \int_U \zeta^2 |D_K^h D_u|^2 dx$$

$$|I_2| \leq c \int_W \zeta |D_K^h D_u| |D_K^h u| dx$$

$$\leq \varepsilon \int_W \zeta^2 |D_K^h D_u|^2 dx + \frac{c}{\varepsilon} \int_W |D_K^h u|^2 dx$$

$$|I_2| \leq \varepsilon \int_U \zeta^2 |D_K^h D_u|^2 dx + \frac{c}{\varepsilon} \int_W f^2 + |D_u|^2 dx$$

同 6.3 节 H^2 证明

$$\stackrel{\varepsilon = \frac{\theta}{2}}{\leq} \frac{\theta}{2} \int_U \zeta^2 |D_K^h D_u|^2 dx$$

$$\Rightarrow \int_U \zeta^2 |D_K^h D_u|^2 dx \leq c \int_W f^2 + |D_K^h u|^2 dx$$

$$\leq c \int_U f^2 + |D_u|^2 dx$$

$$\therefore \zeta \equiv 1 \text{ on } V$$

$$\therefore \int_V |D_K^h D_u|^2 \leq c \int_U f^2 + |D_u|^2 dx$$

$$\Rightarrow D_u \in H^1(U) \Rightarrow u \in H_{loc}^2(U)$$

Mimic the proof of Thm 4 in § 6.2 (带边正则性证明)

$$\text{有 } \|u\|_{H^2} \leq c (\|f\|_{L^2} + \|u\|_{H^1})$$

$$\int_U \sum_{i,j=1}^n L_{p_i} (Du) u_{x_i} dx = \int_U f \cdot u dx \quad u \in H_0^1, \quad \partial U \in C^2$$

$$\int_U \sum_{i,j=1}^n L_{p_i} (Du) u_{x_i} dx = \int_U f \cdot u dx$$

取到 Du.

$$\begin{aligned} \text{有 } 0 \parallel Du \parallel_{L^2}^2 &\leq \int_U f u dx \\ &\leq \parallel f \parallel_{L^2} \parallel u \parallel_{L^2} \\ &\leq C_\epsilon \parallel f \parallel_{L^2}^2 + \epsilon \parallel u \parallel_{L^2}^2 \\ &\leq C_\epsilon \parallel f \parallel_{L^2}^2 + C_\epsilon \parallel Du \parallel_{L^2}^2 \end{aligned}$$

取 $C_\epsilon = \frac{\theta}{2}$. 再用 Poincare 不等式即得.

□

8.3.2: 高阶正则性.

对非线性 PDE 而言, 第 6 章的正则性证明不再适用. 因为我们对非线性项求导, 非线性项会变得无法处理.

$$\begin{aligned} \text{选取 } w \in C^\infty(U), \quad 1 \leq k \leq n, \quad w_{x_k} = v \quad \text{in } \int_U \sum_{i,j=1}^n L_{p_i} (Du) v_{x_i} dx = \int_U f v dx \\ u \in H_0^1(U) \Rightarrow \int_U \sum_{i,j=1}^n L_{p_i p_j} (Du) u_{x_i} v_{x_j} dx = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} f=0 \\ \text{分部积分} \end{array} \right. \end{aligned}$$

下面再令 $\tilde{u} := u_{x_k}$.

$$a^{ij} := L_{p_i p_j} (Du)$$

$$\text{Fix } V \subset C(U) \Rightarrow \int_U \sum_{i,j=1}^n a^{ij}(x) \partial_{x_j} \tilde{u} \partial_{x_i} w dx = 0 \quad \forall w \in C^\infty(U)$$

$$\Rightarrow \int_U \sum_{i,j=1}^n a^{ij}(x) \partial_{x_j} \tilde{u} \partial_{x_i} w dx = 0 \quad \forall w \in H_0^1(U)$$

$$\Rightarrow \tilde{u} \in H^1(V) \text{ is a weak sol to } -\sum_{i,j=1}^n \partial_{x_i} (a^{ij} \partial_{x_j} \tilde{u}) = 0 \text{ in } V$$

但是, 我们不能用 6.3 节的正则性定理得出 $\tilde{u} \in C^\infty$ 因为 a^{ij} 只是 L^∞ 函数, 并不 C^∞ .

事实上, 由 [G-T] Ch 8 的 De Giorgi-Moser 迭代可得出

$$\tilde{u} \in C_{loc}^{1,\alpha}(U)$$

$$\text{若 } L \text{ 的系数是光滑的, 则 } a^{ij} \in C_{loc}^{0,\alpha}(U) \Rightarrow \text{Schauder 估计 (G-T 第 4 章)} \Rightarrow u \in C_{loc}^{2,\alpha}(U) \Rightarrow a^{ij} \in C_{loc}^{1,\alpha}(U)$$

无限重复此过程

(Bootstrap)

$$\Rightarrow u \in C_{loc}^{3,\alpha}(U) \Rightarrow \dots$$

$$\Rightarrow u \in C^k(U)$$

□

Thm 8.4.2 (Lagrange 乘子). 设 $u \in A$ 满足 $I[u] = \min_{w \in A} I[w]$,
 then $\exists \lambda \in \mathbb{R}$ s.t. $\int_U Du \cdot Dw \, dx = \lambda \int_U g(u) v \, dx \quad \forall v \in H_0^1(U)$.

Remark: Thm 8.4.2 中的 u 进而成为非线性边值问题的解.
 (#)
$$\begin{cases} -\Delta u = \lambda g(u) & \text{in } U \\ u = 0 & \text{on } \partial U \end{cases}$$

λ 称作关于积分限制 $J[u]=0$ 的 Lagrange 乘子.

形如 (#) 的问题是 $(u \neq 0)$ 称作非线性边值问题 ^{特征值}

Proof: 任取 $v \in H_0^1(U)$.

先设 $g \neq 0$ a.e. in U .

再任取 $w \in H_0^1(U)$, with $\int_U g(u)w \, dx \neq 0$. (~~且~~ $g \neq 0$
 (否则 $g=0$ a.e.))

$$\begin{aligned} \text{令 } j(\tau, \sigma) &= J[u + \tau v + \sigma w] \\ &= \int_U G(u + \tau v + \sigma w) \, dx \quad \tau, \sigma \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

$$j(0, 0) = \int_U G(u) \, dx = 0$$

$$\frac{\partial j}{\partial \tau} = \int_U g(u + \tau v + \sigma w) v \, dx, \quad \frac{\partial j}{\partial \sigma} = \int_U g(u + \tau v + \sigma w) w \, dx$$

$$\frac{\partial j}{\partial \sigma}(0, 0) \neq 0 \quad (\text{因 } \int_U g(u)w \, dx \neq 0)$$

那么由隐函数定理, $\exists C^1$ 函数 $\phi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ s.t. $\phi(0) = 0$

$$\begin{cases} j(\tau, \phi(\tau)) = 0 \quad \forall \tau \in \mathbb{R} \\ \text{e.g. } |\tau| \leq \tau_0 \end{cases}$$

$$\text{且: } \phi'(0) = - \frac{\int_U g(u) v \, dx}{\int_U g(u) w \, dx}$$

§8.4 Constraints

本节讨论某些特殊限制条件的问题, 尤其关注 Lagrange 乘子的作用

8.4.1 非线性特征值问题.

$$① I[w] := \frac{1}{2} \int_U |\nabla w|^2 dx \quad \forall w = 0 \text{ on } \partial U$$

$$\text{且加限制: } J[w] = \int_U G(w) dx = 0. \quad (2)$$

$G: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 是给定的 C^∞ 函数

再设 $G = G' \circ g$ 满足 $|g(z)| \leq C(1+|z|)$

$$\Rightarrow |G(z)| \leq C(1+|z|^2)$$

$$\text{令 } \mathcal{A} = \{w \in H_0^1(U) \mid J[w] = 0\} \quad U \text{ 为 } \mathbb{R}^n \text{ 中的有界连通开集}$$

Thm 8.4.1 (限制极小化存在性).

设 $\mathcal{A} \neq \emptyset$ 则 $\exists u \in \mathcal{A}$. $I[u] = \min_{w \in \mathcal{A}} I[w]$.

Proof: 取 $\{u_k\} \subset \mathcal{A}$ s.t. $I[u_k] \rightarrow m := \inf_{w \in \mathcal{A}} I[w]$

$\Rightarrow \{u_k\}$ 为 H_0^1 中有界序列

由 Banach-Alaoglu 定理 \exists 弱收敛子列 $u_{k_j} \rightharpoonup u$ in $H_0^1(U)$.

再由共轭定理可得

$$I[u] \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} I[u_{k_j}] \leq m.$$

下面证明 $u \in \mathcal{A}$.

由 $H_0^1 \hookrightarrow C^0$ 知 $u_{k_j} \rightarrow u$ in $L^2(U)$

$$\Rightarrow |J u| = |J(u) - J(u_{k_j})| \leq \int_U |G(u) - G(u_{k_j})| dx$$

$$\leq C \int_U |u - u_{k_j}| (1 + |u| + |u_{k_j}|) dx$$

$$\rightarrow 0 \text{ as } k \rightarrow \infty$$

□

下面将 $w(t)$ 取成 $w(t) = \tau v + \phi(\tau)w$ ($|\tau| \leq \tau_0$).

$$i(\tau) = I[u + w(\tau)]$$

由于 $j(\tau, \phi(\tau)) = 0$ 知 $J[u + w(\tau)] = 0$ 从而 $u + w(\tau) \in \mathcal{G}$

$\Rightarrow i(\cdot)$ 在 0 处有极值

$$\Rightarrow i'(0) = 0, \text{ 即: } 0 = i'(0) = \int_U (\Delta u + \tau \Delta v + \phi(\tau) \Delta w)$$

$$i'(\tau) = \frac{d}{dt} I[u + w(\tau)]$$

$$= \frac{d}{dt} \int_U |\nabla(u + w(\tau))|^2 dx = \frac{d}{dt} \int_U |\nabla u + \tau \nabla v + \phi(\tau) \nabla w|^2 dx$$

$$= \int_U (\nabla u + \tau \nabla v + \phi(\tau) \nabla w) \cdot (\Delta v + \phi'(\tau) \nabla w) dx$$

Set $\tau = 0$

$$0 = i'(0) = \int_U \nabla u \cdot (\Delta v + \phi'(0) \nabla w) dx$$

$$\text{Since } \phi'(0) = - \frac{\int_U g(x)v dx}{\int_U g(x)w dx}$$

$$\text{So we define } \lambda = \frac{\int_U \nabla u \cdot \nabla w dx}{\int_U (g(x)w) dx}$$

$$\text{then } \int_U \nabla u \cdot \nabla v dx = \lambda \int_U g(x)v dx \quad \forall v \in H_0^1(U)$$

If $g = 0$ a.e. in U . 则 $|\nabla G(u)| = g|u| \nabla u = 0$ a.e. 又因 U 连通

所以 $G(u) = 0$ a.e. (因 $J[u] = \int_U G(u) dx = 0$)

又: $\Delta \text{Tr } u = 0$ 故 $G(u) = 0$

这样 $u = 0$ a.e. 否则 $I[u] > I[0] = 0$, 于是待证等式两边都是 0

□

□

8.4.2 单侧限制与变分不等式

上一节我们通过对 \mathcal{A} 加以 $J[w]=0$ 以及非线性项的控制证明了极小化子的存在性. 本节考虑的是单侧限制, 即 $\forall x \in U$, 我们对 $u(x)$ 的取值加以单侧限制.

考虑能量泛函 $I[w] = \int \frac{1}{2} |\nabla w|^2 - f w \, dx$

$\mathcal{A} := \{w \in H_0^1(U) \mid \underbrace{w \geq h}_{\text{对 } w \text{ 的单侧限制}} \text{ a.e. in } U\}$ $h: \bar{U} \rightarrow \mathbb{R}$ 是给定的光滑函数.

Thm 8.4.3 (单侧限制下, 极小化子的存在性)

设 $\mathcal{A} \neq \emptyset$. 则 $\exists! u \in \mathcal{A}$ s.t. $I[u] = \min_{w \in \mathcal{A}} I[w]$

证明: ① 存在性的证明与 8.4.1 如出一辙. 只是在验证 \mathcal{A} 条件时, 稍作改动.

设 $\{u_{k_j}\} \subset \mathcal{A}$ 是一列极小化子 $u_{k_j} \rightharpoonup u$ in H_0^1
 $\Rightarrow u_{k_j} \rightarrow u$ in L^2 .

因为 $u_{k_j} \geq h$ a.e. 故 $u \geq h$ a.e. (因 \exists 子列 $u_{k_{j_l}} \rightarrow u$ a.e.)
 $\Rightarrow u \in \mathcal{A}$.

② 唯一性. 若除了 u , 还有 \tilde{u} 是极小化子, $u \neq \tilde{u}$.

令 $w = \frac{u + \tilde{u}}{2} \in \mathcal{A}$ (因 \mathcal{A} 凸)

$$I[w] = \int_U \frac{1}{2} \left| \frac{\nabla u + \nabla \tilde{u}}{2} \right|^2 - f \left(\frac{u + \tilde{u}}{2} \right) \, dx$$

$$= \int_U \frac{1}{8} (|\nabla u|^2 + |\nabla \tilde{u}|^2 + 2 \nabla u \cdot \nabla \tilde{u}) - f \left(\frac{u + \tilde{u}}{2} \right) \, dx$$

$$= \int_U \frac{1}{4} (|\nabla u|^2 + |\nabla \tilde{u}|^2) - \frac{1}{8} |\nabla u - \nabla \tilde{u}|^2 - f \left(\frac{u + \tilde{u}}{2} \right) \, dx$$

$$< \int_U \frac{1}{4} |\nabla u|^2 - \frac{f u}{2} \, dx + \int_U \frac{1}{4} |\nabla \tilde{u}|^2 - \frac{f \tilde{u}}{2} \, dx$$

$$= \frac{I[u] + I[\tilde{u}]}{2}$$

这与极小性矛盾!

□

对 \mathcal{A} 上述加了限制条件的 J , 我们给出类似于 Euler-Lagrange 方程的变分刻画

Thm 8.4.4 (极小化的变分刻画).

设 $u \in A$ 是唯一的极小化, i.e. $I[u] = \min_{w \in A} I[w]$

则 $\int_U \nabla u \cdot \nabla (w-u) dx \geq \int_U f(w-u) dx \quad \forall w \in A \dots (*)$

(*) 称作变分不等式

Proof: Fix $\forall w \in A$. 则 $\forall \tau \in (0,1)$ $u + \tau(w-u) \in A$ (因 A 凸)

令 $i(\tau) = I[u + \tau(w-u)]$ 则 $i'(0) \leq i'(\tau) \quad \forall 0 < \tau \leq 1$

$\Rightarrow i'(0) \geq 0$

下面计算 $i'(0)$, 我们会发现它正是 (*) 左 - (*) 右:

$$\frac{i(\tau) - i(0)}{\tau} = \frac{1}{\tau} \int_U \frac{|\nabla u + \tau \nabla(w-u)|^2 - |\nabla u|^2}{2} - f(u + \tau(w-u) - u) dx$$

$$= \int_U \nabla u \cdot \nabla(w-u) + \frac{\tau |\nabla(w-u)|^2}{2} - f(w-u) dx$$

$\tau \rightarrow 0^+$ 上式 $= \int_U \nabla u \cdot \nabla(w-u) - f(w-u) \geq 0$

□

变分不等式的解释

设 $u \in W^{2,\infty}(U)$ $\partial U \in C^\infty$ (这是可行的. 见: Kinderlehrer - Stampacchia;

An Introduction to Variational Inequalities, SIAM)

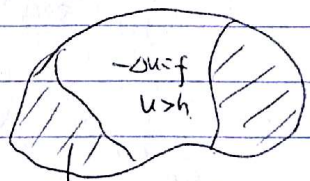
$\Rightarrow O := \{x \in U \mid u(x) > h(x)\}$ 开

$C := \{x \in U \mid u(x) = h(x)\}$ 是相对闭集.

Claim: $u \in C^\infty(O)$, $-\Delta u = f$ in O

事实上, 只用证 u 是上述方程的弱解, 即

$\forall v \in C_0^\infty(O)$ $\int_U \nabla u \cdot \nabla v - f v dx = 0$, 从而



再由椭圆方程正则性定理得出结论

$-\Delta u \geq f$
 $u = h$

Fix $v \in C_0^\infty(O)$, ϵ 若 τ 充分小, 则 $w := u + \tau v \geq h \Rightarrow w \in A$

$\Rightarrow \tau \int_U \nabla u \cdot \nabla v - f v dx \geq 0$ ($\forall \tau$ 充分小)

\Rightarrow 只能 $\int_U \nabla u \cdot \nabla v - f v dx = 0$ ✓

下面证明 $-\Delta u \geq f$ a.e. in O .

Fix $v \in C_0^\infty(U)$, $v \geq 0$. $\forall \tau \in [0,1]$ $w := u + \tau v \in A$

进而 $\int_U \nabla u \cdot \nabla v - f v dx \geq 0$.

由于 $u \in W^{2,\infty}(U)$, 所以 $\int_U (-\Delta u - f) v dx \geq 0$ (原可以分部积分), $\forall v \in C_0^\infty(U)$
 $\Rightarrow -\Delta u \geq f$ a.e. in U .

于是我们证明:
(II) $\begin{cases} u \geq h, & -\Delta u \geq f & \text{a.e. in } U \\ & -\Delta u = f & \text{on } U \cap \{u > h\} \end{cases}$

Rmk: $F_i = \partial U \cap U$ 称作“自由边界”. 具有自由边界的PDE, 往往可以用变分不等式(化简), 因为(II)中没有什么与自由边界有关的条件.

8.4.3: 调和映射.

下面考虑映到球面的调和映射, ~~是~~

设 $\mathcal{A} = \{w \in H^1(U; \mathbb{R}^m) \mid w = g \text{ on } \partial U, |w| = 1 \text{ a.e.}\}$

如何极小化 $I[w] = \frac{1}{2} \int_U |\nabla w|^2 dx \quad \forall w \in \mathcal{A}$.



极小化 $U \rightarrow S^{m-1}$ 的能量 \rightarrow Find a minimizer.

这在“液晶”的行为刻画中的PDE中很重要.

考虑 $\begin{cases} -\Delta u = |\nabla u|^2 u & \text{in } U \\ u = g & \text{on } \partial U \end{cases}$

pointwise constraints: $|u| = 1$.

极小化, 是否应有: $\int_U \nabla u : \nabla v dx = \int_U |\nabla u|^2 u \cdot v dx \quad \forall v \in (H_0^1 \cap L^\infty)(U; \mathbb{R}^m)$

$\lambda = |\nabla u|^2$ 是 constraint " $|u| = 1$ " 对应的Lagrange乘子.

Thm 8.4.5 (调和映射的E-L方程).

设 $u \in \mathcal{A}$ 满足 $I[u] = \min_{w \in \mathcal{A}} I[w]$, 则 u 是上述调和映射的弱解.

证明: Fix $v \in H_0^1(U; \mathbb{R}^m) \cap L^\infty(U; \mathbb{R}^m)$.

由于 $|u| = 1$ a.e. 知 $|u + \tau v| \neq 0$ a.e. (几乎处处) $\Rightarrow v(\tau) = \frac{u + \tau v}{|u + \tau v|} \in \mathcal{A}$
 $\Rightarrow i(\tau) := I[v(\tau)]$ 在 $\tau=0$ 时有极小 (因 u 是极小化, 且 $|u|=1$ a.e.)

那么 $i'(0) = 0$. 下面具体求 $i'(0)$ 即可

$i(\tau) = I[v(\tau)] = \frac{1}{2} \int_U |\nabla v(\tau)|^2 dx.$

$= \frac{1}{2} \int_U \left| \nabla \left(\frac{u + \tau v}{|u + \tau v|} \right) \right|^2 dx.$

而 $\nabla v(\tau) = \begin{pmatrix} \partial_1 v^1 & \dots & \partial_1 v^n \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_n v^1 & \dots & \partial_n v^n \end{pmatrix}$

[注] $\nabla v, \nabla v'$ 是矩阵

$A:B$ 是指 $\sum_{ij} a_{ij} b_{ij}$

所以

$i'(\tau) = \int_U \nabla v(\tau) : \nabla v'(\tau) dx$

$i'(0) = \int_U \nabla v(0) : \nabla v'(0) dx$

$\stackrel{v(0)=u \text{ a.e.}}{=} \int_U \nabla u : \nabla v'(0) dx$

而 $v(\tau) = \frac{u+\tau v}{|u+\tau v|}$

$v'(\tau) = \frac{v \cdot |u+\tau v| - (u+\tau v) \frac{u+\tau v}{|u+\tau v|}}{|u+\tau v|^2}$ (直接计算, 或者写成分母再合并)

$\Rightarrow v'(0) = \frac{v|u| - (u \cdot v)u}{|u|^2} = v - (u \cdot v)u$
 $\uparrow |u|=1 \text{ a.e.}$

故 $i'(0)=0 \Rightarrow$

$0 = \int_U \nabla u : \nabla v - \nabla u : \nabla((u \cdot v)u) dx$

再化简上式第2项

$\nabla u : \nabla((u \cdot v)u) = \begin{pmatrix} \partial_1 u^1 & \dots & \partial_1 u^n \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_n u^1 & \dots & \partial_n u^n \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} \partial_1((u \cdot v)u^1) & \dots & \partial_1((u \cdot v)u^n) \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_n((u \cdot v)u^1) & \dots & \partial_n((u \cdot v)u^n) \end{pmatrix}$

$= \sum_{i,j=1}^n \partial_j u^i \partial_j((u \cdot v)u^i)$

$= \sum_{i,j=1}^n (\partial_j u^i \partial_j u^i) (u \cdot v) + \underbrace{\partial_j u^i \partial_j (u \cdot v)}_{\text{这是标量}} \cdot u^i$

$= \underbrace{|\nabla u|^2}_{\text{这是个标量}} (u \cdot v) \text{ a.e.}$

求导也可看出
 $\Rightarrow |u|^2 = 1$
 $\Rightarrow u \perp \nabla u$
 $\Rightarrow (\nabla u)^T \cdot u = 0$
 故这项为0

所以我们有

$0 = \int_U \nabla u : \nabla v dx - \int_U |\nabla u|^2 (u \cdot v) dx$

$\Rightarrow u$ 为调和映射弱解

8.4.4: 不可压性

① Stokes 问题 设 $U \subset \mathbb{R}^3$ 是有界单连通域.

$$\mathcal{A} = \{w \in H_0^1(U \rightarrow \mathbb{R}^3) \mid \operatorname{div} w = 0 \text{ in } U\}$$

$$I[w] := \int_U \frac{1}{2} |\nabla w|^2 - f \cdot w \, dx, \quad f \in L^2(U \rightarrow \mathbb{R}^3)$$

u : Steady flow 的速度场

$\operatorname{div} u = 0 \Rightarrow$ 流体不可压 (密度不变).

f : 外力.

~~考虑~~ 上述 I 的最小化子存在唯一性的证明并不困难, 那么如何找到对应的 Euler-Lagrange 方程呢?

考虑 Stokes 问题, p 为压力 (作为 $\operatorname{div} u = 0$ 的 Lagrange 乘子).

$$\begin{cases} -\Delta u = f - \nabla p & \text{in } U \\ \operatorname{div} u = 0 & \text{in } U \\ u = 0 & \text{on } \partial U \end{cases}$$

Thm 8.4.6: $\exists p \in L^2_{loc}(U)$ s.t.,

$$\int_U \nabla u : \nabla v \, dx = \int_U p \operatorname{div} v + f \cdot v \, dx \quad \forall v \in H^1(U \rightarrow \mathbb{R}^3)$$

且 p 紧支于 U

证明: 我们采取老套路.

为了找出 p , 我们先进行光滑化, 试图得到一列在某个空间中一致有界的序列 $\{p^\varepsilon\}$, 使得 p^ε 满足光滑化后的类似等式, 再用 Banach-Alaoglu 定理便有 $\exists p^\varepsilon \rightharpoonup p$ as $\varepsilon_j \rightarrow 0$. 代入光滑化的结果得到最终结论.

这个套路在 ~~7.3~~ 节 Ch 7 中曾经反复用到.

先设 $v \in \mathcal{A}$, 则 $\forall \tau \in \mathbb{R} \quad u + \tau v \in \mathcal{A}$.

$$\Rightarrow 0 = I'(u) = \int_U \nabla u : \nabla v - f \cdot v \, dx.$$

Step 1: 光滑化 Fix $V \subset\subset U, \partial V \in C^\infty$ 是单连通域. 选取 $f \in H_0^1(V; \mathbb{R}^3)$ s.t. $\operatorname{div} w = 0$. 选取 $0 < \varepsilon < \operatorname{dist}(V, \partial U)$, $v = v^\varepsilon = \eta_\varepsilon * w$ ($w = 0$ in $U \setminus V$)

$$\begin{aligned} \text{那么 } 0 &= \int_U \nabla u : \nabla v^\varepsilon - f \cdot v^\varepsilon \, dx && \text{因为 } f \cdot (w * \eta_\varepsilon) = (f * \eta_\varepsilon) \cdot w \\ &= \int_U \underbrace{\nabla u^\varepsilon}_{\text{光滑}} : \nabla w - f^\varepsilon \cdot w \, dx && \text{(其实就是任取一个 mollify 都一样吧)} \end{aligned}$$

那么分部积分可得

$$\Rightarrow \int_V (-\Delta u^\varepsilon - f^\varepsilon) \cdot w \, dx = 0 \quad \forall w \in H_0^1(V; \mathbb{R}^3) \text{ with } \operatorname{div} w = 0$$

Step 2: 找 p^ε

Fix $\zeta \in C^\infty(V; \mathbb{R}^3) \quad \triangleq w = \nabla \times \zeta$ (那么肯定 $\nabla \cdot w = 0$)

$$\triangleq h = \Delta u^\varepsilon + f^\varepsilon$$

$$\rightarrow 0 = \int_V h \cdot (\nabla \times \zeta) \, dx$$

$$= \int_V h^1 (\partial_2 \zeta^3 - \partial_3 \zeta^2) + h^2 (\partial_3 \zeta^1 - \partial_1 \zeta^3) + h^3 (\partial_1 \zeta^2 - \partial_2 \zeta^1) \, dx$$

分部积分 $\int_V \zeta^1 (\partial_2 h^3 - \partial_3 h^2) + \zeta^2 (\partial_3 h^1 - \partial_1 h^3) + \zeta^3 (\partial_1 h^2 - \partial_2 h^1) \, dx$

ζ 任意 $\Rightarrow \nabla \times h = 0 \quad \Rightarrow h$ 是无旋场.

故 $\exists p^\varepsilon \in C^\infty(V)$ s.t. $\nabla p^\varepsilon = h$ (无旋 \Leftrightarrow 有势)

$$= \Delta u^\varepsilon + f^\varepsilon$$

(不妨 $\int_V p^\varepsilon = 0$ 否则加个常数就好)

Step 3: 对 p^ε 作一致上界估计

我们不加证明地使用一个事实

Fact 对 $V \subset \mathbb{R}^3$ 若

$$\begin{cases} \operatorname{div} v^\varepsilon = p^\varepsilon & \text{in } V \\ v^\varepsilon = 0 & \text{on } \partial V \end{cases}$$

\exists 光滑解

$$\text{并有 } \|v^\varepsilon\|_{H^1(V; \mathbb{R}^3)} \leq C \|p^\varepsilon\|_{L^2(V)}$$

这个结果参见:

Dacorogna, Moser 在 1990 年发在 Ann. Inst. H. Poincaré 上的文章
(也杂志啊...)

下面证明 $\|p^\varepsilon\|_{L^2(V)} \leq \|u\|_{H^1(V)} + \|f\|_{L^2(V)}$

至于为什么右边长那样, 我们可以在计算过程中猜出来. 注意到我们在中间用二次分部积分, 从而把上界从 H^2 范数降成了 H^1 范数. 这是因为 $v^\varepsilon \in H^1$, 它可以求一阶导.

$$\begin{aligned}
\int_V (p^\varepsilon)^2 dx &= \int_V p^\varepsilon \operatorname{div} v^\varepsilon dx \\
&= - \int_V \nabla p^\varepsilon \cdot v^\varepsilon dx \\
&= \int_V (-\Delta u^\varepsilon - f^\varepsilon) \cdot v^\varepsilon dx \\
&= \int_V \nabla u^\varepsilon : \nabla v^\varepsilon - f^\varepsilon \cdot v^\varepsilon dx \\
&\leq \|v^\varepsilon\|_{H^1(V \rightarrow \mathbb{R}^3)} (\|u^\varepsilon\|_{H^1(V)} + \|f^\varepsilon\|_{L^2(\Omega)}) \\
&\lesssim \|p^\varepsilon\|_{L^2} (\|u\|_{H^1} + \|f\|_{L^2}) \\
&\Rightarrow \|p^\varepsilon\|_{L^2(\Omega)} \lesssim \|u\|_{H^1(\Omega)} + \|f\|_{L^2(\Omega)}
\end{aligned}$$

Step 4: 取极限

由 Banach-Alaoglu 定理 $\exists \varepsilon_j \rightarrow 0, p^{\varepsilon_j} \rightarrow p$ in $L^2(V)$
 for some $p \in L^2(V)$

$$\|p\|_{L^2(\Omega)} \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} \|p^{\varepsilon_j}\|_{L^2(\Omega)}$$

$$\sum \varepsilon_j \rightarrow 0$$

$$\Rightarrow \int \nabla u : \nabla v dx = \int_V p \operatorname{div} v + f \cdot v dx$$

最后 $\forall V_k \subset \subset \Omega, V_k \supset U = \bigcup_{k=1}^{\infty} V_k$ (U 的紧穷竭)

$\Rightarrow \forall k \exists p_k \in L^2(V_k)$

$$\int_{V_k} \nabla u : \nabla v dx = \int_{V_k} p_k \operatorname{div} v + f \cdot v dx, \quad \forall v \in H_0^1(V_k; \mathbb{R}^3)$$

在每个 V_k 加上某些 const. 可写 $p_k = p_k$ on V_k

$\Rightarrow p = p_k$ on each V_k 即为所求.

□

② 非线性不可压的黏料弹性力学问题

在这, 不可压条件变成了 $\det \nabla u = 1$.

设 $L: M^{3 \times 3} \times U \rightarrow \mathbb{R}$ 为能量密度. $I[w] = \int_U L(Dw, w, x) dx$.

$w \in \mathcal{A} = \{w \in W^{1,q}(U; \mathbb{R}^3) \mid w = g \text{ on } \partial U, \det \nabla w = 1 \text{ a.e.}\}$ $q > 3$

也就是在此, 我们将 $\det \nabla u = 1$ 作为 constraint 条件

Thm 8.4.7: 设 $p \mapsto L(p, x) \mu_3$. $\exists L(p, x) \geq \alpha |p|^2 - \beta \quad \forall p \in M^{3 \times 3}, \exists \alpha > 0, \beta > 0$

设 $\mathcal{A} \neq \emptyset$. 则 $\exists u \in \mathcal{A} \quad I[u] = \min_{w \in \mathcal{A}} I[w]$

Proof: 选取极小化序列 $\{u_{k_j}\} \rightarrow u$ in $W^{1,q}(U; \mathbb{R}^3)$

$I[u] \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} I[u_{k_j}]$

\Rightarrow 只用再证 $u \in \mathcal{A}$. 然而由 8.2 节的引理 $\det D u_{k_j} \rightarrow \det D u$ in $L^{q/n}$

故 $\det D u = 1$ a.e.

□

Remark: 对 Stoke's 问题, 不可压条件为 $\nabla \cdot \vec{u} = 0$

对非线性的弹性力学问题, 不可压条件为 $\det \nabla u = 1$

为何?

设 u 为速度场 (Stokes)

displacement (elasticity) \vec{b} 为速度场

则对粒子运动我们可用如下 ODE 刻画

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = b(x(t), t) & t \in \mathbb{R} \\ x(0) = x \end{cases}$$

解 $x(t) = x(t, x)$. $x \mapsto x(t, x)$ 保体积 (因为不可压)

故 $J(x, t) = \det \nabla_x \vec{x}(t, x) = 1 \quad \forall x$

$J(x, 0) = 1$.

由 Euler 公式: $J_t = (\nabla_x \cdot \vec{b})(x, t) J$

故 $\text{div } \vec{b} = 0$ 时, volume preserving

□

§ 8.5 临界点

之前已经知道, 能量泛函的极小化子必是能量泛函临界点, 但 Euler-Lagrange 方程可能不止这些解, 那些不是极小化的解称作能量泛函的“鞍点”(saddle point)

8.5.1: 翻山定理

设 H 为 Hilbert 空间 (实线性) 具有范数 $\|\cdot\|$, 内积 (\cdot, \cdot)

设 $I: H \rightarrow \mathbb{R}$ 是 H 上的非线性泛函

Def: 设 I 在 u 若在 $u \in H$ 处 $\exists v \in H$ s.t.
 $I[w] = I[u] + (v, w-u) + o(\|w-u\|) \quad w \in H \quad \dots (*)$

成立, 则称 I 在 $u \in H$ 处可微.

若 $v \exists$, 则唯一, 记作 $v = \Delta I[u]$

下面假设 $I \in C^1(H; \mathbb{R})$. 一般来讲我们作如假设.

(#): $I': H \rightarrow H$ 在 H 的任何有界球上 Lipschitz 连续.

记号: $C = \{ I \in C^1(H; \mathbb{R}) \mid I \text{ 满足 } (\#) \}$

(2) 若 $c \in \mathbb{R}$, 则记 $A_c = \{ u \in H, I[u] \leq c \}$

$K_c = \{ u \in H \mid I[u] = c, I'[u] = 0 \}$

Def: (1) $u \in H$ 是 I 的临界点. 若 $I'[u] = 0$

(2) 若 $K_c \neq \emptyset$, 则称 c 为临界值. 紧性

(3). 称 $I \in C^1(H; \mathbb{R})$ 满足 Palais-Smale 条件, 是指

对任何 H 中的序列 $\{u_k\}$, 成立以下两式

(i) $\{I[u_k]\}_{k=1}^{+\infty}$ 有界 (2) 紧

(ii) $I[u_k] \rightarrow 0$ in H , ~~$I[u_k] \rightarrow 0$~~

就有 $\{u_k\}$ 在 H 中列紧 (即闭包紧).

我们现在想证明: 若 c 不是临界值, 则我们可以对 $A_{c-\epsilon}$ 很好地开子集收缩到 $A_{c+\epsilon}$ (即 $\epsilon > 0$). 这个方法可用于 H 中一些 ODE 的求解, 解产生的 flow 像从山上掉下那样.

Thm 8.5.1 (形变收缩定理)

设 $I \in C$ 满足 Palais-Smale 条件. 设 $K_c = \emptyset$ (即 c 不是临界值).

则 $\forall \varepsilon > 0$ 之小, $\exists 0 < \delta < \varepsilon$.

$$\exists \eta \in C([0,1] \times H \rightarrow H)$$

s.t. $\eta_t(u) = \eta(t, u) \quad 0 \leq t \leq 1 \quad u \in H$ 满足

(i) $\eta_0(u) = u \quad \forall u \in H$

(ii) $\eta_1(u) = u \quad \forall u \in I^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$

(iii) $I[\eta_t(u)] \in I[u] \quad u \in H, 0 \leq t \leq 1$

(iv) $\eta_1(A_{c+\delta}) \subset A_{c-\delta}$

证明. Step 1: claim: $\exists 0 < \sigma, \varepsilon < 1$ s.t. $\|I'[u]\| \geq \sigma \quad \forall u \in A_{c+\varepsilon} - A_{c-\varepsilon}$

反设 claim: 若 $\forall \sigma, \varepsilon \in (0,1), \exists \sigma_k \rightarrow 0, \varepsilon_k \rightarrow 0 \quad u_k \in A_{c+\varepsilon_k} - A_{c-\varepsilon_k}$

且 $\|I'[u_k]\| \leq \sigma_k \rightarrow 0$

那么由 Palais-Smale 条件. ~~存在~~ $\exists u_{k_j}, u \in H \quad u_{k_j} \rightarrow u$ in H

但 $I \in C^1(H; \mathbb{R})$ 故 $I[u] = c, I'[u] = 0$

$\Rightarrow K_c \neq \emptyset$. 矛盾

Step 2: 构造 η

Fix δ , s.t. $0 < \delta < \varepsilon, \frac{\sigma^2}{2}$.

$A = \{u \in H \mid I[u] \leq c - \varepsilon \text{ or } I[u] \geq c + \varepsilon\}$

$B = \{u \in H \mid c - \delta \leq I[u] \leq c + \delta\}$

由于 I' 在有界集上有界. 我们定义 $u \mapsto \text{dist}(u, A) + \text{dist}(u, B)$ 在每个有界集上有正的下界

$\Rightarrow g(u) = \frac{\text{dist}(u, A)}{\text{dist}(u, A) + \text{dist}(u, B)}$ 在每集上 Lipschitz 连续

$0 \leq g \leq 1$. $g = 0$ on A
 $g = 1$ on B

$\sum h(t) = \begin{cases} 1 & 0 \leq t \leq 1 \\ \frac{1}{\varepsilon} & t > 1 \end{cases}$

$V: H \rightarrow H$

$u \mapsto V(u) = -g(u) h(\|I'[u]\|) I'[u] \quad u \in H, \quad \forall \text{bdd}$

$\forall u \in H$ 考虑 ODE

(#) $\begin{cases} \frac{d\eta}{dt}(t) = V(\eta(t)), & t > 0 \\ \eta(0) = u. \end{cases}$

Step 3: 验证 (i) - (iv).

V 有并且有有限 Lipschitz 连续. 则 \exists 解
记 $\eta = \eta(t, u) = \eta_t(u) + z_0, u \in H$. 限制在 $C[0,1]$ 上, 我们有 $\eta \in C([0,1] \times H; H)$
从而满足 (i), (ii)
 $\hookrightarrow u \in I^{-1}[c-\varepsilon, c+\varepsilon] \Rightarrow V=0$

下面验证 (iii)

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} I[\eta_t(u)] &= (I'[\eta_t(u)], \frac{d}{dt} \eta_t(u)) \\ &= (I'[\eta_t(u)], V(\eta_t(u))) \\ &= -g(\eta_t(u)) h(\|I'[\eta_t(u)]\|) \cdot \|I'[\eta_t(u)]\|^2 \end{aligned}$$

特别地 $\frac{d}{dt} I[\eta_t(u)] \leq 0 \quad u \in H, 0 \leq t \leq 1$

\Rightarrow (iii) 成立

最后证 (iv) $\eta_1(A_{c+\delta}) \subset A_{c-\delta}$

设 $u \in A_{c+\delta}$ ~~则 $\eta_t(u) \in B$~~ (由前)
若 $\exists t \in [0,1]$ s.t. $\eta_t(u) \notin B$ 则 $\exists \tau \in [0,1]$ 使得 $\eta_\tau(u) \in B, \forall 0 \leq t \leq 1$

则 $g(\eta_t(u)) = 1 \quad 0 \leq t \leq 1$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \frac{d}{dt} I[\eta_t(u)] &= -h(\|I'[\eta_t(u)]\|) \|I'[\eta_t(u)]\|^2 \\ \text{若 } \|I'[\eta_t(u)]\| \geq 1, \text{ 则 } \frac{d}{dt} I[\eta_t(u)] &= -\|I'[\eta_t(u)]\|^2 \leq -\sigma^2 \end{aligned}$$

若 $\dots \leq 1$, 则 $I[\eta_t(u)] \leq I[u] - \sigma^2 t$ (i) 仍对

$$\Rightarrow I[\eta_1(u)] \leq I[u] - \sigma^2 \leq c - \delta$$

□

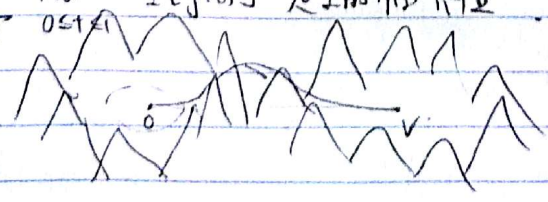
2. 翻山定理: 利用开球收缩 η , 寻出 critical point \exists .

Thm 8.5.2 (翻山定理)

- (i) $I \in C$ 满足 $I[0]=0$
- (ii) $\exists r, a > 0, I[u] \geq a$ if $\|u\|=r$
- (iii) $\exists v \in H, \|v\| > r, I[v] \leq 0$

令 $\Gamma = \{g \in C([0,1]; H) \mid g(0)=0, g(1)=v\}$

则 $c = \inf_{g \in \Gamma} \max_{0 \leq t \leq 1} I[g(t)]$ 是 I 的临界值



$0 \rightarrow v$ 必须翻山
 \downarrow
 经过鞍点 \leftarrow 不是 level = c 的峰
 不是真正的鞍点

Proof:

显然 $c > a$. 假设 c 不是 Γ 的临界点, 则 $K_c = \emptyset$
选 $0 < \varepsilon < \frac{a}{2}$, 由开映射收缩定理, $\exists \delta \in (0, \varepsilon)$. 同胚 $\eta: H \rightarrow H$

s.t. $\eta(B_{c+\delta}) \subset B_{c-\delta}$
 $\eta(u) = u \quad \forall u \in I^{-1}[c-\varepsilon, c+\varepsilon]$

$\Rightarrow \exists g \in \Gamma$ s.t. $\max_{0 \leq t \leq 1} I[g(t)] \leq c + \delta$.

则 $\hat{g} := \eta \circ g \in \Gamma$ 且 $\eta(g(0)) = \eta(u) = 0$
 $\eta(g(1)) = \eta(v) = v$.

但 $\max_{0 \leq t \leq 1} I[\hat{g}(t)] \leq c - \delta$
由 Thm 8.5.1 (iv)

$c := \inf_{g \in \Gamma} \sup_{0 \leq t \leq 1} I[g(t)] \leq c - \delta$.

这不可能

□

应用: 半线性椭圆方程

考虑 $(*) \begin{cases} -\Delta u = f(u) & \text{in } U \subset \mathbb{R}^d \text{ 开} \\ u = 0 & \text{on } \partial U \end{cases}$

设 $f \in C^\infty$, $1 < p < \frac{d+2}{d-2}$

① $|f(z)| \lesssim |z|^{p-1}$

② $|f(z)| \lesssim |z|^{p-1} \quad z \in \mathbb{R}$.

③ $0 \leq F(z) \leq \gamma f(z)z$ for some $\gamma < \frac{1}{2}$. 其中 $F(z) = \int_0^z f(x) dx$

④ $|F(z)| \approx |z|^{p+1} \quad z \in \mathbb{R}$ (从而 $f(0) = 0$).

例如 $f(u) = |u|^{p-1}u$ 满足如上条件

显然 0 是 $(*)$ 的解, 现在问, 是否有其它解.

我们证明:

Thm 8.5.3: $(*)$ 有至少一个非平凡解

Rmk: 当 p, U 发生变化时, 解的存在性可能会变, 我们会在 §9.4 中, 利用 Pohozaev 恒等式证明 Φ supercritical 时, 解 \neq .

Proof: 令 $I[u] = \int_U \frac{1}{2} |\nabla u|^2 - F(u) dx \quad u \in H_0^1(U)$

我们对 $I[\cdot]$ 用 Poincaré 引理 (从而找到非平凡临界点)

令 $H = H_0^1(U)$, $\|u\|_{H_0^1} = \|\nabla u\|_2$

$$I[u] = \frac{1}{2} \|u\|^2 - \int_U F(u) dx =: I_1[u] - I_2[u]$$

下面逐一验证 Poincaré 定理的条件.

① 首先证明 $I \in C = \{I \in C^1(H_0^1 \rightarrow \mathbb{R}) \mid I' : H_0^1 \rightarrow H_0^1 \text{ 在 } H_0^1 \text{ 的任一有界集上 Lipschitz}\}$
 为此, 首先注意到: $\forall u, w \in H_0^1(U)$

$$\begin{aligned} I_1[w] &= \frac{1}{2} \|w\|^2 = \frac{1}{2} \|w+u-u\|^2 \\ &= \frac{1}{2} \|u\|^2 + \frac{1}{2} \|w-u\|^2 + (u, w-u) \end{aligned}$$

$\Rightarrow I_1$ 在 u 处可微, $I_1'[u] = u \Rightarrow I_1 \in C$

再证 $I_2 \in C$. $I_2[u] = \int_U F(u) dx$

Observation: 在 Ch6 中, 我们证过 $\forall v^* \in H^{-1}(U)$ $\left. \begin{aligned} -\Delta u &= v^* \text{ in } U \\ v &= 0 \text{ on } \partial U \end{aligned} \right\}$

有唯一解 $v \in H_0^1(U)$. $v = Kv^*$, $K: H^{-1}(U) \rightarrow H_0^1(U)$ 是紧同构

特别: 若 $w \in L^{\frac{2d}{d+2}}(U)$, 则 $\langle w^*, u \rangle := \int_U w u dx$ 是 $H^{-1}(U)$ 上的连续线性泛函. 而 $\frac{2d}{d+2} < \frac{d+2}{d-2} \frac{2d}{d+2} = \frac{2d}{d-2} = 2^*$

故由 Sobolev 嵌入定理知: $f(u) \in L^{\frac{2d}{d+2}}(U) \subseteq H^{-1}(U) \quad \forall u \in H_0^1(U)$

下面证明: $I_2'[u] = K[f(u)]$. 若能证此, 则

$\forall u, \tilde{u} \in H_0^1(U)$, $\|u\|, \|\tilde{u}\| \leq L$, 都有

$$\|I_2'[u] - I_2'[\tilde{u}]\| = \|K[f(u)] - K[f(\tilde{u})]\|_{H_0^1(U)}$$

$$= \|f(u) - f(\tilde{u})\|_{H^{-1}(U)}$$

$$\leq \|f(u) - f(\tilde{u})\|_{L^{\frac{2d}{d+2}}(U)}$$

$$\frac{d+2}{2d} = \frac{d-2}{2d} + \frac{2}{d} \rightarrow$$

$$\lesssim \|(|u|^{p-1} + |\tilde{u}|^{p-1})|u - \tilde{u}\|_{L^{\frac{2d}{d+2}}}$$

$$\lesssim \|(|u|^{p-1} + |\tilde{u}|^{p-1})\|_{L^{\frac{2d}{d+2}}} \|u - \tilde{u}\|_{L^{\frac{2d}{d+2}}}$$

$\Rightarrow I_2' : H_0^1(U) \rightarrow H_0^1(U)$ 在有界集中 Lip $\lesssim L$

$\Rightarrow I \in C \xrightarrow{I_1 \in C} I \in C$

直接
 $I_2'[u] = K[f(u)]$ 的证明是 ~~直接~~ 的计算:
 首先 $u, w \in H^1(U)$.

$$\begin{aligned} I_2[w] &= \int_U F(w) dx = \int_U F(u + (w - u)) dx \\ &= \int_U F(u + f(u)(w - u)) dx + R \\ &= I_2[u] + \int_U \nabla K[f(u)] \cdot \nabla(w - u) dx + R \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{而 } |R| &\leq \int_U (|u|^{p-1} + |w-u|^{p-1}) |w-u|^2 dx \\ &\leq \int_U |w-u|^2 + |w-u|^{p-1} dx \\ &\quad + \left(\int_U |u|^{p+1} dx \right)^{\frac{p-1}{p+1}} \left(\int_U |w-u|^{p+1} dx \right)^{\frac{2}{p+1}} \end{aligned}$$

$p+1 < 2^*$ 故由 Sobolev 嵌入定理, $R = o(\|w-u\|)$

$$\Rightarrow I_2[w] = I_2[u] + \underbrace{(Kf(u), w-u)}_{I_2'[u]} + o(\|w-u\|)$$

这样 $I \in C^1$ 证毕

(2) 验证 Palais-Smale 条件:

设 $\{u_k\} \subset H^1(U)$ $\{I[u_k]\}_1^\infty$ 有界

$$I'[u_k] \rightarrow 0 \text{ in } H^1(U)$$

之前已证 $u_k - K(f(u_k)) \rightarrow 0$ in $H^1(U)$

故 $\forall \varepsilon > 0$. 只要 k 充分大便有.

$$|(I'[u_k], v)_{H^1}| = \left| \int_U \nabla u_k \cdot \nabla v - f(u_k) v dx \right|$$

$$\leq \varepsilon \|v\|$$

$$\text{令 } v = u_k \text{ 有 } \left| \int_U |\nabla u_k|^2 - f(u_k) u_k dx \right| \leq \varepsilon \|u_k\| \quad \forall \varepsilon > 0 \text{ 成立}$$

k 充分大

对 $\varepsilon=1$ 有 $\int_U f(u_k) u_k dx \leq \|u_k\|^2 + \|u_k\|$ (k 充分大).

由于 $\{ \|u_k\| \}_{k \in \mathbb{N}}$ 是有界序列. 那么 $\frac{1}{2} \|u_k\|^2 - \int_U F(u_k) dx \leq C < \infty \quad \forall k$.

$$\Rightarrow \|u_k\|^2 \leq C + 2 \int_U F(u_k) dx$$

$$\leq C + 2\gamma (\|u_k\|^2 + \|u_k\|)$$

$2\gamma < 1 \Rightarrow \{u_k\}$ 其实在 $H^1_0(U)$ 中也有界. 从而 \exists 弱收敛子列 $u_{k_j} \rightharpoonup u \in H^1_0(U)$.

由 Sobolev 嵌入定理知 $u_{k_j} \rightarrow u$ in $L^{p+1}(U)$. ($p+1 < 2^*$)
 利用 f 对 F 的增长控制 $\Rightarrow f(u_k) \rightarrow f(u)$ in $H^{-1}(U)$

K is $\Rightarrow K(f(u_k)) \rightarrow K(f(u))$ in $H^1_0(U)$.

而 $u_k - K(f(u_k)) \rightarrow 0$ in $H^1_0(U)$ as $k \rightarrow \infty$

故 $u_{k_j} \rightarrow u$ in $H^1_0(U)$.

③ 再验证 Pohozaev 定理的其它条件:

• $I[0] = 0$.

• $\forall u \in H^1_0(U), \|u\| = r > 0$ 待证.

在这取.

则 $I[u] = I_1[u] - I_2[u] = \frac{r^2}{2} - I_2[u]$

$I_2[u] = \int_U F(u) dx \leq \int_U |u|^{p+1} dx$

$p+1 < 2^*$ Holder 不等式

Sobolev 嵌入定理

$\leq \|u\|_{H^1_0}^{p+1} \leq r^{p+1}$

$\left(\int_U |u|^{2^*} dx \right)^{\frac{p+1}{2^*}}$

$\Rightarrow \exists C > 0, I[u] \geq \frac{r^2}{2} - Cr^{p+1} \geq \frac{r^2}{4} = a > 0$ (r 充分大)

• Fix $u \in H, u \neq 0, v = tu, t > 0$ 待证. 想让 $\|v\| \geq r$, 但 $I[v] = 0$.

$I[v] = I_1[tu] - I_2[tu] = t^2 I_1[u] - \int_U F(tu) dx$

$\leq t^2 I_1[u] - at^{p+1} \int_U |u|^{p+1} dx$

< 0 .

只要 t 足够大 (且 $\|u\| > r$ 也做到了)
 因 $v = tu$.

至此我们验证了 I 满足山路引理的全部条件 $\Rightarrow \exists u \in H^1_0(U), u \neq 0$.

s.t. $I'(u) = u - k[f(u)] = 0$

特别 $\forall v \in H^1_0(U), \int_U \nabla u \cdot \nabla v = \int_U f(u) v \, dx$

$\Rightarrow u$ 为 (*) 的弱解

□

§ 8.6 诺特定理 (Noether's thm) 与守恒律

本节讨论, \mathbb{R}^n (类似于) 能量泛函在区域变化/函数变换下的不变性, 并且证明 Euler-Lagrange 方程的解会自动满足一个散度形式的方程 (某种守恒律).

设 $U \subset \mathbb{R}^n$ 是开集, $w: U \rightarrow \mathbb{R}$, 考虑能量泛函

$I[w] := \int_U L(\nabla w, w, x) \, dx, \quad L = L(p, z, x), \dots (*)$

引入一些记号:

• 设 $\chi: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$

$(x, t) \mapsto \chi(x, t)$ 是 C^∞ 向量场 $\chi(x, 0) = x, \forall x \in \mathbb{R}^n$.

~~从而~~ χ 是局部微分同胚. $x \mapsto \chi(x, t)$ 称作区域变换

• 令 $v(x) := \partial_t \chi(x, t)|_{t=0}$.

$U(t) := \chi(U, t)$.

• 给定 $u \in C^\infty(\mathbb{R}^n) \rightarrow \mathbb{R}$, 设 $w: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 为 u 的一族变换.

$$\begin{cases} (x, t) \mapsto w(x, t) \\ w(x, 0) = u(x) \end{cases}$$

令 $m(x) := \frac{\partial w}{\partial t}(x, 0)$.

m 称作“乘子”.

□

如今, 给定一个形如 (*) 的能量泛函 $I[\cdot]$, 我们问: 是否存在某些区域变换/函数变换, 使得 $I[\cdot]$ 是不变量

4

Def: 称 $I[\cdot]$ 在区域变分 x 与函数变分 w 下是不变的, 是指:

$$(\#) \int_U L(\nabla_x w(x, \tau), w(x, \tau), x) dx = \int_{U(\tau)} L(\nabla_x u, u, x) dx.$$

$\forall |\tau|$ 充分小. $\bullet \forall$ 开集 $U \subset \mathbb{R}^n$.

Idea: 给定了区域变分 x 和函数 u , 如何寻找函数变分 w (即 $u(x, \tau)$?)

一般: 变量替换, 乘子.

下面证明诺特定理:

Thm 8.6.1: 设 $I[\cdot]$ 如上. 则:

$$(1) \sum_{i=1}^n \partial_{x_i} (m \partial_{p_i} L(\nabla u, u, x) - L(\nabla u, u, x) v^i) = m \left(\sum_{i=1}^n \partial_{x_i} (L_{p_i}(\nabla u, u, x)) - \partial_z L(\nabla u, u, x) \right)$$

$$\vec{v} = (v^1, \dots, v^n), \quad m \text{ 如之前定义} \\ = \partial_t \vec{x}(x, 0).$$

(2) 特别地, 若 u 为 $I[\cdot]$ 的临界点, 即 $-\text{div}(\nabla_p L) + L_z = 0$ 则

$$\text{div}(m \partial_p L(\nabla u, u, x) - L(\nabla u, u, x) \vec{v}) = 0.$$

所以可以看见, 找一个合适的乘子 m 为重要.

Proof: ~~对~~

$$(\#): \int_U L(\nabla w(x, \tau), w(x, \tau), x) dx = \int_{U(\tau)} L(\nabla u, u, x) dx$$

两边对 τ 求导, 令 $\tau=0$

$$\int_U \nabla_p L \cdot \partial_t w(x, 0) + \partial_z L \cdot \partial_t w dx = \int_{\partial U} L \partial_x \vec{x}(x, 0) \cdot \vec{n} dS.$$

$$\Rightarrow \int_U \nabla_p L \cdot \nabla m + \partial_z L m dx = \int_{\partial U} L \vec{v} \cdot \vec{n} dS.$$

|| Gauss-Green 公式 (分部积分)

$$\int_U (-\text{div} \nabla_p L + L_z) m dx = \int_{\partial U} (-m \nabla_p L + L \vec{v}) \cdot \vec{x} dS.$$

$$+ \int_{\partial U} \nabla_p L m dS$$

$$\Rightarrow \int_U (-\text{div} \nabla_p L + \partial_z L) m dx = \int_{\partial U} (-m \nabla_p L + L \vec{v}) \cdot \vec{n} dS$$

$$\stackrel{\text{Green 公式}}{=} \int_U \text{div}(-m \nabla_p L + L \vec{v}) dx$$

这对任何开子集 $U \subset \mathbb{R}^n$ 都对 $\Rightarrow \operatorname{div}(m \nabla_p L - L v) = (-\operatorname{div}(\nabla_p L) + L_z) m$.
 若为闭子集 $\Rightarrow \operatorname{div}(m \nabla_p L - L v) = 0$.

□

下面来看一些例子.

Example 1: (Lagrangian independent of x).

$L = L(p, z)$ 与 x 无关. 从而 $I[\cdot]$ 平移不变.

具体地说: 选取 $k \in \{1, 2, \dots, n\}$, $\vec{x}(x, \tau) = x + \tau e_k \Rightarrow \vec{v} = \partial_\tau \vec{x}(x, 0) = e_k$
 $w(x, \tau) = u(x + \tau e_k) \Rightarrow m = \partial_\tau w(x, 0) = \partial_{x_k} u$.

从而若 u 为临界点 则

$$\operatorname{div}(\partial_{x_k} u \cdot \nabla_p L - L e_k) = 0$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n \partial_{x_i} (p_i L \partial_{x_k} u - L \delta_{ik}) = 0$$

□

Example 2: (Scaling 不变性).

$I[w] = \int_0^1 |\nabla w|^p dx$. 设 u 为极小化. 那么其 Euler-Lagrange 方程为
 $\operatorname{div}(|\nabla u|^{p-2} \nabla u) = 0$.

考虑变换: $x \mapsto \lambda x, u \mapsto \lambda^{\frac{n-p}{p}} u(\lambda x)$. ← 这个指标是待定系数读出来的

设 $\lambda = e^\tau$.

$$\vec{x}(x, \tau) = e^\tau x \quad w(x, \tau) = e^{\tau \frac{n-p}{p}} u(e^\tau x)$$

$$v = \partial_\tau \vec{x}(x, \tau)|_{\tau=0} = x$$

$$m = \partial_\tau w(x, \tau)|_{\tau=0} = \frac{n-p}{p} u + \nabla u \cdot x$$

代入诺特定理:

$$\sum_{i=1}^n \partial_{x_i} \left(\left(\frac{n-p}{p} u + \nabla u \cdot x \right) p |\nabla u|^{p-2} \partial_{x_i} u - |\nabla u|^p x_i \right) = 0$$

关于 p -Laplace 方程, 我们会在 §9.4 中证明 $p > \frac{d+2}{d-2}$ 时, 没有非零解.

□

下面看与时间变元有关的例子.

$$P_{n+1} = \partial_t w, \quad z_i = \frac{1}{2} P_{n+1}^2 - \frac{1}{2} (q_1^2 + \dots + q_n^2) + F(z)$$

Example 3 (NLW 的守恒律).

$$I[w] = \int_0^T \int_{\mathbb{R}^n} \frac{1}{2} w_t^2 - \left(\frac{1}{2} |\nabla w|^2 + F(w) \right) dx dt.$$

直接计算可得 Euler-Lagrange 方程.

$$\partial_t^2 u - \Delta u + f(u) = 0, \quad f = F'.$$

(记 $\square := \partial_t^2 - \Delta$).

定义: 区域变分 $\bar{x}(x, t, \tau) := (x, t + \tau)$

$$w(x, t, \tau) := u(x, t + \tau)$$

$$\Rightarrow \bar{v} = e_{n+1}, \quad m = u_t.$$

代入诺特定理有

$$\frac{d}{d\tau} \left(u_t \cdot \partial_x u \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\partial_t u \cdot \partial_{x_i} u \right) + \partial_t \left(u_t^2 - \frac{1}{2} (u_t^2 - |\nabla u|^2) \right) \right) = 0$$

$$\Rightarrow e \cdot \dot{e}(t) + \text{div} (u_t \nabla u) = 0, \quad \text{其中 } e(t) = \frac{1}{2} (u_t^2 + |\nabla u|^2) + F(u) \text{ 为能量密度}$$

从而若 u 守恒, 则

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^n} \frac{1}{2} (u_t^2 + |\nabla u|^2) + F(u) dx = 0.$$

\Rightarrow 能量守恒.

伸缩.

Example 4 (标方程的伸缩不变性).

$$\square u = \partial_t^2 u - \Delta u = 0 \quad \text{对应能量泛函 } I[w] = \frac{1}{2} \int_0^T \int_{\mathbb{R}^n} w_t^2 - |\nabla w|^2 dx dt.$$

由 Example 2 知, I 在 scaling $(x, t) \mapsto (\lambda x, \lambda t)$ F 不变
 $u \mapsto \lambda^{\frac{n-1}{2}} u(\lambda x, \lambda t)$

如之前一样, 令 $\lambda = e^\tau$. 定义: $\bar{x}(x, t, \tau) := (e^\tau x, e^\tau t)$

$$w(x, t, \tau) := e^{\tau \frac{n-1}{2}} u(e^\tau x, e^\tau t)$$

$$\Rightarrow \bar{v} = (x, t), \quad m = \partial_t w(x, t) \Big|_{\tau=0} = \left(\frac{n-1}{2} e^{\tau \frac{n-1}{2}} u(e^\tau x, e^\tau t) + e^{\tau \frac{n-1}{2}} (t \partial_t u + x \cdot \nabla u) \right) \Big|_{\tau=0} = \frac{n-1}{2} u + t u_t + x \cdot \nabla u.$$

代入诺特定理有:

$$0 = \sum_{i=1}^n \underbrace{(m L_{p_i}(\nabla u \cdot u, x) - L(\nabla u \cdot u, x) v^i)}_{= 2\partial_{x_i} u \text{ 或 } 2\partial_t u} x_i \quad \infty.$$

$$\rightarrow 0 = \sum_{i=1}^n \left(\left(\frac{n-1}{2} u + t u_t + x \cdot \nabla u \right) \cdot (2\partial_{x_i} u) - (u_t^2 - |\nabla u|^2) x^i \right) \leftarrow \textcircled{1}$$

$$+ \partial_t \left(\left(\frac{n-1}{2} u + t u_t + x \cdot \nabla u \right) \cdot (2\partial_t u) - (u_t^2 - |\nabla u|^2) t \right) \leftarrow \textcircled{2}$$

$$= -\operatorname{div} \left(\left(\frac{n-1}{2} u + t u_t + x \cdot \nabla u \right) (2\nabla u) + (u_t^2 - |\nabla u|^2) x \right)$$

$$+ \partial_t \left(\cancel{t} t (\partial_t u)^2 + t |\nabla u|^2 + 2(x \cdot \nabla u) (\partial_t u) + (n-1) u \partial_t u \right)$$

$$\text{令 } p = \frac{t}{2} (u_t^2 + |\nabla u|^2) + (x \cdot \nabla u) u_t + \frac{n-1}{2} u u_t.$$

$$\vec{q} = \left(t u_t + x \cdot \nabla u + \frac{n-1}{2} u \right) \nabla u + \frac{1}{2} (u_t^2 - |\nabla u|^2) x.$$

$\Rightarrow \partial_t p - \operatorname{div} \vec{q} = 0$ 为波方程的 scaling 不变性.

□

Example 12.5 (波方程的 scaling 不变性).

考虑 $(x, t) \mapsto (\bar{x}, \bar{t}) := \left(\frac{x}{|x|^2 - t^2}, \frac{t}{|x|^2 - t^2} \right)$ $|x|^2 \neq t^2$ (称作 (x, t) 的双曲逆)

对应的变换称作 $Ku = \bar{u}$ (Kelvin 变换).

即为: $\bar{u}(x, t) = u(\bar{x}, \bar{t}) \left| |x|^2 - t^2 \right|^{\frac{n-1}{2}}$.

$$= u \left(\frac{x}{|x|^2 - t^2}, \frac{t}{|x|^2 - t^2} \right) \frac{1}{\left| |x|^2 - t^2 \right|^{\frac{n-1}{2}}}$$

习题 12.9 表明 $\square u = 0 \Rightarrow \square \bar{u} = 0$ (暂时不证, 直接计算可得)

算不死你

下面希望找到合适的区域变分 $x(x, t, \tau)$ 与函数变分 $w(x, t, \tau)$, 以导出某些守恒律.

$$\text{设 } \bar{x}(x, t, \tau) = \tau(x, t + \tau(|x|^2 - t^2))$$

$$\tau_i = \frac{|x|^2 - t^2}{(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2)}$$

45

函数定义: $w(x, t, \tau) := \gamma \frac{n-1}{2} u(\vec{x}(x, t, \tau))$

下面计算 \vec{v} 与 m .

$$\vec{v}(x, t) = \left. \frac{\partial \vec{x}(x, t, \tau)}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} = \left. \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{|x|^2 - t^2}{|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2} \right) \right|_{\tau=0}$$

$$= \frac{(|x|^2 - t^2) \cdot -2(|x|^2 - t^2) \cdot (1+t)}{(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2)^2}$$

$$\vec{v}(x, t) = \left. \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{(|x|^2 - t^2) x}{|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2}, \frac{(|x|^2 - t^2)(t + \tau(|x|^2 - t^2))}{|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2} \right) \right|_{\tau=0}$$

$$= \left(\frac{(|x|^2 - t^2) \cdot (-2(t + \tau(|x|^2 - t^2)) x)}{(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2)^2} \right) \Big|_{\tau=0}, \left(\frac{(|x|^2 - t^2)(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2) + (t + \tau(|x|^2 - t^2)) \cdot (-2(t + \tau(|x|^2 - t^2)) x)}{(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2)^2} \right) \Big|_{\tau=0}$$

和分母约掉了

$$= (2xt, |x|^2 + t^2)$$

$$\frac{\partial}{\partial \tau} = (|x|^2 - t^2)(|x|^2 + t^2)$$

外面还有 $-t(|x|^2 - t^2)$

$$\frac{\partial}{\partial \tau} = (|x|^2 - t^2)^2$$

$$m(x, t) = \left. \frac{\partial w(x, t, \tau)}{\partial \tau} \right|_{\tau=0}$$

$$\frac{\partial w}{\partial \tau}(x, t, \tau) = \frac{n-1}{2} \gamma \frac{n-3}{2} \cdot \frac{\partial \gamma}{\partial \tau} \cdot u(\vec{x}(x, t, \tau))$$

$$+ \gamma \frac{n-1}{2} \cdot \left(\frac{\partial u}{\partial x^i} \cdot \frac{\partial \vec{x}^i(x, t, \tau)}{\partial \tau} \right) + \sum_{i=1}^n \partial_{x^i} u \cdot \frac{\partial (\vec{x}^i(x, t, \tau))}{\partial \tau}$$

$\frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \tau}$

$$\left. \frac{\partial w}{\partial \tau}(x, t, 0) = \frac{n-1}{2} \frac{\partial \gamma}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} u(\vec{x}(x, t, 0))$$

$$+ \left. \frac{\partial u}{\partial x^i} \frac{\partial \vec{x}^i(x, t, \tau)}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} + \sum_{i=1}^n \left. \partial_{x^i} u \frac{\partial (\vec{x}^i(x, t, \tau))}{\partial \tau} \right|_{\tau=0}$$

$$\left. \frac{\partial \gamma}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} = \frac{(|x|^2 - t^2) 2(t + \tau(|x|^2 - t^2))}{(|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2)^2} \Big|_{\tau=0} = 2t$$

$$\gamma|_{\tau=0} = 1$$

$$\vec{x}(x, t, 0) = (x, t)$$

$$u(\vec{x}(x, t, 0)) = u(x, t)$$

$$\left. \frac{\partial (\vec{x}^i(x, t, \tau))}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} = \left. \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{(t + \tau(|x|^2 - t^2)) (|x|^2 - t^2)}{|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 - t^2))^2} \right) \right|_{\tau=0}$$

$$= (|x|^2 + t^2)$$

(-)

t z t

$$\left. \frac{\partial \bar{x}^i(x, t, \tau)}{\partial \tau} \right|_{\tau=0} = \left. \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{x^i}{|x|^2 - (t + \tau(|x|^2 + t^2))^2} \right) \right|_{\tau=0}$$

$$= 2x^i t.$$

$$\Rightarrow m = (|x|^2 + t^2) \partial_t u + 2t(x \cdot \nabla u) + (n-1)tu.$$

至此, 我们并没证明能量守恒在此变换下保持守恒. 做出上述解释是为了将偏微分方程化成一阶 ODE, 具体计算如下:

$\square u = 0$. 两边乘 m .

$$有 0 = \left((|x|^2 + t^2) \partial_t u + 2t(x \cdot \nabla u) + (n-1)tu \right) (\partial_t^2 u - \Delta u)$$

这项 = $(|x|^2 + t^2) \frac{\partial}{\partial t} (\partial_t^2 u)$

$$= (|x|^2 + t^2) \left(\partial_t u \cdot \partial_t^2 u \right) - (|x|^2 + t^2) (\partial_t u) \cdot \Delta u$$

$$+ 2t(x \cdot \nabla u) \cdot \partial_t^2 u - 2t(x \cdot \nabla u) \Delta u + (n-1)tu \cdot (\partial_t^2 u) - (n-1)tu \Delta u$$

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{2} \partial_t \left((|x|^2 + t^2) (\partial_t u)^2 \right) - \frac{1}{2} \cdot 2t \cdot (\partial_t u)^2 \\ &= \frac{1}{2} \partial_t \left((|x|^2 + t^2) (\partial_t u)^2 \right) - t (\partial_t u)^2. \end{aligned}$$

凑到这项上, 凑出

又注意:

$$\begin{aligned} \text{②} &= - (|x|^2 + t^2) \partial_t u \cdot \Delta u \\ &= (|x|^2 + t^2) (u_t \cdot \Delta u + \nabla u_t \cdot \nabla u) + 2u_t (x \cdot \nabla u) - \partial_t (|x|^2 + t^2) (u_t \cdot \nabla u) \\ &\quad - \left((|x|^2 + t^2) (\nabla u_t \cdot \nabla u) + 2u_t (x \cdot \nabla u) \right) \\ &= \text{div} \left((|x|^2 + t^2) \nabla u \cdot u_t \right) - \left((|x|^2 + t^2) (\nabla u_t \cdot \nabla u) + 2u_t (x \cdot \nabla u) \right) \end{aligned}$$

$$\text{③} = 2 \partial_t (t(x \cdot \nabla u) \partial_t u) - 2 \left((x \cdot \nabla u) \partial_t u + t \partial_t u (x \cdot \nabla u) \right)$$

$$\begin{aligned} \text{④} &= 2t \text{div} \left((x \cdot \nabla u) \nabla u \right) - 2t (\nabla u \cdot \nabla (x \cdot \nabla u)) \\ &= 2t \text{div} \left((x \cdot \nabla u) \nabla u \right) - 2t \Delta u = 2t \cdot 2t \end{aligned}$$

$$\text{⑤} = (n-1) \partial_t (tu u_t) - (n-1) \left(tu u_{tt} + u u_{tt} \right) = (n-1) \partial_t \left(tu u_t - \frac{u^2}{2} \right)$$

$$\text{⑥} = (n-1)t \text{div} \left(u (\nabla u) \right) - (n-1)t \Delta u \cdot | \nabla u |^2 - (n-1)t u_t^2.$$

47

① - ② + ③ - ④ + ⑤ - ⑥ 得

$$0 = \partial_t \left(\frac{1}{2} (|x|^2 + t^2) (u_t^2 + |\nabla u|^2) + 2t u_t (x \cdot \nabla u) + (n-1) t u_t - \frac{n-1}{2} u^2 \right) \\ + \operatorname{div} \left((|x|^2 + t^2) u_t + 2t (x \cdot \nabla u) + (n-1) t u \right) \nabla u \\ - \left. \begin{aligned} & t (|\nabla u|^2 + 2u_t (x \cdot \nabla u)) - 2u_t (x \cdot \nabla u) + 2t u_t (x \cdot \nabla u_t) \\ & + 2t (\nabla u \cdot \nabla (x \cdot \nabla u)) - (n-1) t u_t^2 + \frac{t(n-1)}{2} |\nabla u|^2 \end{aligned} \right\} I$$

而注意到

~~原式~~

~~$$I = n |\nabla u|^2 - n u_t^2$$~~

~~$$I = n t (|\nabla u|^2 - u_t^2) + 2t u_t (x \cdot \nabla u) + 2t (x \cdot \nabla u) + 2t x \cdot (2t u_t \cdot \nabla u_t)$$~~

~~$$+ 2t (\nabla u \cdot (n \nabla u + x \Delta u)) - 2t |\nabla u|^2$$~~

~~$$= t \left(\frac{\nabla \cdot x}{n} (|\nabla u|^2 - u_t^2) + x \cdot \nabla (u_t^2 - |\nabla u|^2) \right)$$~~

~~$$\text{而 } -\operatorname{div} (t (u_t^2 - |\nabla u|^2) x)$$~~

~~$$= t \operatorname{div} (x (|\nabla u|^2 - u_t^2)) = t (\nabla \cdot x) (|\nabla u|^2 - u_t^2)$$~~

~~$$+ t x \cdot \nabla (|\nabla u|^2 - u_t^2)$$~~

~~$$= t (\nabla \cdot x) (|\nabla u|^2 - u_t^2) + t x \cdot (2 \nabla u \Delta u - 2 (\nabla u_t) u_t)$$~~

~~$$= t n (|\nabla u|^2 - u_t^2) + 2t \Delta u - 2t (x \cdot \nabla u_t) u_t$$~~

~~$$+ t x \cdot \nabla \left(\sum_{j=1}^n (\partial_{x_j} u)^2 \right)$$~~

~~$$= t n (|\nabla u|^2 - u_t^2) - 2t (x \cdot \nabla u_t) u_t + t x \cdot \sum_{i=1}^n x_i \cdot \sum_{j=1}^n 2 \partial_{x_j} u \cdot \partial_{x_j} u$$~~

~~$$= 2 \sum_{j=1}^n \partial_{x_j} u \sum_{i=1}^n x_i \cdot \partial_{x_j} u \\ = 2 (\nabla u \cdot \nabla (x \cdot \nabla u))$$~~

~~$$= I$$~~

故 ① - ② + ③ - ④ + ⑤ - ⑥ $\Rightarrow 0 = \partial_t$

于是 ① - ② + ③ - ④ + ⑤ - ⑥

⇒

$0 = \partial_t c - \operatorname{div} \vec{r}$. → 称 Morawetz 恒等式.

其中 $c = \frac{1}{2} (|x|^2 + t^2) (u_t^2 + |\nabla u|^2) + 2t(x \cdot \nabla u) u_t$.

$$+ (n-1) t u u_t - \frac{n-1}{2} u^2.$$

$$\vec{r} = \left((|x|^2 + t^2) u_t + 2(x \cdot \nabla u) t + (n-1) t u \right) \nabla u + t(u_t^2 - |\nabla u|^2) x$$

□

在 §9.4 中, 我们利用单调性与 Morawetz 恒等式证明:

$$\int_{B_{R_2} \setminus B_{R_1}} (u_t^2 + |\nabla u|^2) dx \lesssim \frac{1}{t^2}.$$

O 为 0 处的一个有角 & 边界光滑的星形域.

说明该方程解不会在“障碍” O 外能量发散, (初值 C^∞).

↳ outside O .

□