

2.4

1.5. Anwendung auf nichtlineare
Gleichungen

Betrachte einen quasilinearen elliptischen

Differentialoperator

$$Au = -D_i(a^i(x, u, Du)) \quad , a^i \in C^1$$

$$\frac{\partial a^i}{\partial p^j} = a^{ij}$$

mit

$$a^{ij} \xi_i \xi_j > 0 \quad \forall \xi \neq 0$$

Sei $u \in H^{1,\infty}(\Omega)$, Ω beschränkt, $\partial\Omega \in C^2$

eine Lipschitz-stetige Lösung der RWA

$$Au = f \quad , \quad u|_{\partial\Omega} = \varphi$$

mit $f \in L^p(\Omega)$, $\varphi \in H^{2,p}(\Omega)$, $p > n$.

Dann gilt

1.5.1 Theorem

Die Lösung u dieser RWA ist ebenfalls von der Klasse $H^{2,p}(\Omega)$. Ist darüberhinaus

$\partial\Omega \in C^{2,\alpha}$, $f \in C^{0,\alpha}(\bar{\Omega})$, $\varphi \in C^{2,\alpha}(\bar{\Omega})$, so ist auch $u \in C^{2,\alpha}(\bar{\Omega})$.

Beweis:

(i) Wir beachten, daß ~~die L^2 -Abschätzung~~
wegen $u \in H^{1,\infty}(\mathcal{A})$, a^i glm. elliptisch
ist, ~~so daß~~ und die mittelbaren

Funktionen

$$\cancel{a^i(x, u(x), \cdot)} \in H^{1,\infty}(\mathcal{A})$$

$$a^i(\cdot, u(\cdot), p) \in H^{1,\infty}(\mathcal{A})$$

Die L^2 -Abschätzungen liefern daher

sofort

$$\boxed{u \in H^{2,2}(\mathcal{A}).}$$

s. Chap 1.6

Als nächstes wollen wir zeigen, daß
 $u \in C^{1,\alpha}(\bar{\Omega})$.

(ii) innere Abschätzungen: $u \in C^{1,\alpha}(\Omega)$

Sei $1 \leq k \leq n$ fest und $v := D_k u$.

Differentiation der Gleichung nach x^k

liefert

$$-D_i(a^{ij} D_j v + \frac{\partial a^i}{\partial x^k} + \frac{\partial a^i}{\partial u} \cdot v) = D_k f$$

\Rightarrow

$$-D_i(a^{ij} D_j v) = -D_i f^i$$

mit gewissen $f^i \in L^p(\Omega)$, $p > n$,

wir haben hierbei argumentiert, daß

$$v \in L^\infty(\Omega) \cap H^{1,2}(\Omega)$$

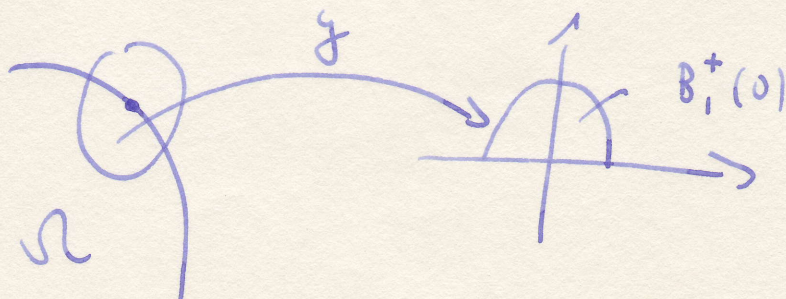
Hieraus folgt unmittelbar, daß

$$\boxed{v \in C^{0,\alpha}(\Omega)}$$

mit einem $0 < \alpha < 1$.

(iii) Randabschätzungen: $v \in C^{0,\alpha}(\bar{\Omega})$.

wir biegen den Rand lokal auf



s. Satz 1.6.1

durch eine C^2 -Tranf. $y = y(x)$, so daß

eine kleine Randumgebung eines Punktes

$x_0 \in \partial\Omega$ abgebildet wird in die obere

Halbkugel $B_1^+(0)$ und der entsprechende

Teil von $\partial\Omega$ in die ~~gerade~~ Hyperebene

$\Delta y^n = 0$. Durch diese Tranf. ändert sich

die Struktur der Gleichung nicht:

Die Tranf. Gleichung lautet.

$$-\frac{1}{\sqrt{g}} \cdot \frac{\partial}{\partial y^i} \left(\sqrt{g} \cdot \tilde{a}^i(y, \tilde{u}, D\tilde{u}) \right) = -\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial y^i} (\sqrt{g} \tilde{f}^i)$$

\tilde{f}

wobei

$$\tilde{g}_i = \left| \det \left(\frac{\partial y^i}{\partial x^j} \right) \right|^2$$

$$\tilde{f} = f \circ \gamma^{-1}$$

und

$$(*) \quad \left\{ \begin{array}{l} \tilde{a}^i = a^k \cdot \frac{\partial y^i}{\partial x^k} \\ \tilde{f}_a = f_a \cdot \frac{\partial y^i}{\partial x^k} \end{array} \right.$$

Hier liegt zugrunde, daß ein kovariantes Vektorfeld sich bei Koordinatenwechsel wie (*) transformiert, und daß die Divergenz invariant definiert ist durch

$$\operatorname{div} \mathbf{q} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^i} (\sqrt{g} \cdot q^i)$$

Hierbei ist $g = \det(g_{ij})$ und g_{ij}

sind die Komponenten der Metrik zum

Koordinatensystem (x^i) . Die Metrik

bezieht sich entsprechend der Regel

$$(*) \quad \tilde{g}_{ij} = g_{kl} \frac{\partial x^k}{\partial y^i} \frac{\partial x^l}{\partial y^j}$$

In unserem Falle waren die zu

denn (x^i) gehörenden Komponenten von

$$g_{ij} = \delta_{ij}$$

Da die Struktur sich nicht ändert,
wollen auch die Bezeichnungen beibehalten
und annehmen, daß der Rand bereits
lokal aufgebogen sei, so daß

$$Au = -\cancel{D_i f^i} f \quad \text{in } B_1^+(0)$$

$$u = \varphi$$

$$\text{auf } \{x^n = 0 : |x| < 1\} \\ =: \Gamma$$

Sei nun $1 \leq k \leq n-1$ und

$$v = D_k u$$

Dann erfüllt v eine Gleichung der

Form

$$- \Delta_i (a^{ij} \Delta_j v) = - \Delta_i f^i$$

(+)

$$v|_{\Gamma} = \Delta_k \varphi$$

mit $\Delta_k \varphi \in H^{1,p}$ und damit

$$\Delta_k \varphi \in C^{0,\alpha}, \quad \alpha = 1 - \frac{n}{p}$$

Also ist

$$v \in C^{0,\alpha}(\overline{B_{1/2}^+(0)})$$

Es bleibt noch $\Delta_n u$ abzuschätzen:

Sei v immer noch wie oben definiert,

sei ~~$\xi \in B$~~ $0 < R < 1$, $\xi \in \bar{B}_R^+(0)$ und

$\gamma \in C_c^1(B_R(0))$ eine Abschneidefunktion mit

$$\gamma = \begin{cases} 1, & x \in B_\delta(\xi) \\ 0, & x \notin B_{2\delta}(\xi) \end{cases}$$

$$|\partial \gamma| \leq \frac{1}{\delta}$$

wobei

$$B_{2\delta}(\xi) \subset B_R(0), \text{ d.h.}$$

$$2\delta < R - |\xi|$$

Unterscheide nun zwei Fälle

1.) Sei $B_{2s}(\bar{z}) \cap \Gamma \neq \emptyset$, $\Gamma = \text{Hyperebene}$

und wähle $\bar{z}_0 \in B_{2s}(\bar{z}) \cap \Gamma$.

Dann multipliziere (+) mit

$$\left\{ \psi - D_k \varphi(\bar{z}_0) - (D_k \varphi - D_k \varphi(\bar{z}_0)) \right\} \cdot \gamma^2$$

$$= (\psi - D_k \varphi) \gamma^2 \in H_0^{1,2}(B_R^+(0))$$

und integriere partiell,

und

2.) Sei $B_{2\delta}(\bar{z}) \cap \Gamma = \emptyset$,

dann multipliziere (*) mit

$$(\sigma - \sigma(\bar{z})) \cdot \eta^2$$

und integriere partiell.

Die Einfügung der Konstanten $D_k \varphi(\bar{z}_0)$

bzw $\sigma(\bar{z})$ geschieht, um die Hölder-

Stetigkeit von σ auszunutzen, da dann

$$\begin{aligned} |\sigma(x) - \sigma(\bar{z})| &\leq c \cdot |x - \bar{z}|^\alpha & \forall x \in B_{2\delta}(\bar{z}) \\ &\leq c \cdot \delta^\alpha \end{aligned}$$

entsprechend

$$|\sigma(x) - D_k \varphi(\bar{z}_0)| \leq c \cdot |x - \bar{z}_0|^\alpha \leq c \cdot \delta^\alpha \quad \forall x \in B_{2\delta}(\bar{z})$$

Beachte, daß

$$\sigma|_{\Gamma} = D_k \varphi .$$

Für

wir führen nun die Rechnung im

Falle 1.) vor (und setzen $\Omega = B_1^+(0)$)

$$\int_{B_1^+} a^{ij} D_j \sigma \cdot D_i \sigma \cdot \gamma^2 = \int_{\sim} a^{ij} D_j \sigma \cdot D_i D_k \varphi \cdot \gamma^2$$

$$- 2 \cdot \int_{\sim} a^{ij} D_i \sigma \cdot \left\{ \sigma - D_k \varphi(\xi_0) - (D_k \varphi - D_k \varphi(\xi_0)) \right\} \cdot D_j \gamma \cdot \gamma$$

$$+ \int_{\sim} f^i \left\{ D_i \sigma - D_i D_k \varphi \right\} \cdot \gamma^2 + 2 \cdot \int_{\sim} f^i \left\{ \sigma - D_k \varphi(\xi_0) - (D_k \varphi - D_k \varphi(\xi_0)) \right\} \cdot D_i \gamma \cdot \gamma$$

=>

$$\int_{\cancel{B_{2\delta}(\bar{z}_0)} \cap \Omega} |v|^2 \leq c \cdot \int_{B_{2\delta}(\bar{z}_0) \cap \Omega} |v|^2 + c \cdot \cancel{6} \cdot \cancel{\delta^{-1}} \cdot \int_{\cancel{B_{2\delta} \cap \Omega}}$$

~~Set~~

$$+ c \cdot \delta^{-2} \cdot \int_{B_{2\delta}(\bar{z}_0) \cap \Omega} \left\{ |v - v(\bar{z}_0)|^2 + |D_h v - D_h v(\bar{z}_0)|^2 \right\}$$

$$+ c \cdot \int_{B_{2\delta}(\bar{z}_0) \cap \Omega} \left\{ |f|^2 + |v|^2 \right\}$$

$$+ c \cdot \delta^{-1} \cdot \int_{B_{2\delta}(\bar{z}_0) \cap \Omega} |f| \cdot \left\{ |v - v(\bar{z}_0)| + |D_h v - D_h v(\bar{z}_0)| \right\}$$

$$\equiv \bar{I}_1 + \dots + \bar{I}_4$$

- A 16 -

$$\bar{I}_1 \leq c \cdot \|\varphi\|_{2,p}^2 \cdot \rho^{n - \frac{2n}{p}}$$

$$\bar{I}_2 \leq c \cdot \left\{ [\varphi]_{0,d}^2 + [D\varphi]_{0,d}^2 \right\} \cdot \rho^{n-2+2d}$$

$$\bar{I}_3 \leq c \cdot \left\{ \|y\|_p^2 + \|\varphi\|_{2,p}^2 \right\} \cdot \rho^{n - \frac{2n}{p}}$$

$$\bar{I}_4 \leq c \cdot \|y\|_p \cdot \rho^{n-1 - \frac{n}{p} + d}$$

Nehmen wir noch an, daß $R \leq 1$,
und somit $\rho \leq 1$, so folgt

$$\int |D\varphi|^2 \leq c \cdot L^2 \cdot \rho^{n-2+2\lambda},$$

$B_{\frac{R}{2}}(z) \cap \Omega$

$$\lambda = \min(d, 1 - \frac{n}{p})$$

und

$$L^2 = \|\varphi\|_{2,p}^2 + \|f\|_p^2 + [\psi]_{0,\lambda}^2 + [\varphi]_{0,\lambda}^2 + \|f\|_p$$

Betrachten wir nun die durchdifferenzierte
Gleichung

$$-a^{ij} D_i D_j u - \frac{\partial a^i}{\partial x^i} - \frac{\partial a^i}{\partial u} \cdot D_i u = f$$

und nutzen die geom. Elliptizität aus,
d.h. $a^{nn} \geq c_0 > 0$, so erhalten wir

hieraus ~~eine ähnliche~~ dieselbe Abschätzung

für

$$\int_{B_{\frac{1}{2}}(\bar{x}) \cap \Omega} |D_n D_n u|^2 \leq c \cdot L^2 \cdot \rho^{n-2+2\lambda}$$

und damit ~~es~~ gilt für $w = D_n u$

$$(*) \quad \int_{B_\rho(\xi) \cap \Omega} |Dw|^2 \leq c \cdot L^2 \cdot \rho^{n-2+2\lambda}$$

$$B_\rho(\xi) \cap \Omega$$

$$\forall \xi \in \overline{B_R^+(0)} \quad \text{und} \quad \forall 0 < \rho \leq R - |\xi|$$

Aus (*) folgt dann die Hölderstetigkeit

von w mit Exponent λ , wie wir in

Lemma 1.5.2 zeigen werden.

(iv) $u \in H^{2,1,p}$:

Wir wissen nun, daß $u \in H^{2,2}(\Omega) \cap C^{0,\alpha}(\bar{\Omega})$

\Rightarrow

$$-a^{i\bar{j}} D_i D_j u = F \in L^p(\Omega)$$

glen. $u|_{\partial\Omega} = \varphi$

mit ~~Holderstetigen~~ Koeffizienten $a^{i\bar{j}} \in C^0(\bar{\Omega})$

Die L^p -Abschätzungen liefern nun
(und Eindeutigkeit)

die Behauptung. Gilberg-Trudinger

$$a^{i\bar{j}} \in C^{1,\alpha}$$

s. 6.1.8, $P_{ii} \underline{a^{i\bar{j}}} \in C^{0,\alpha}$

(v) $u \in C^{2,\alpha}$:

(und Eindeutigkeit von $H^{2,2}$ Lösung)

Dies sind die Schaubergaben, da
die Koeffizienten ~~Holderstetig~~ sind.

2.4.2

1.5.2 Lemma (Morrey).

Sei $\Omega = B_R(\mathbf{a})$ bzw. $B_R^+(\mathbf{a})$ und

erfülle $u \in H^{1,p}(\Omega)$, $1 \leq p \leq n$, die

Abschätzung

$$(*) \quad \int_{B_\rho(\mathbf{z}) \cap \Omega} |Du|^p \leq c \cdot L^p \left(\frac{\rho}{R} \right)^{n-p+p \cdot \lambda}$$

$$\forall 0 < \rho \leq \frac{R}{4} \text{ und } \forall \mathbf{z} \in B_{R/4}(\mathbf{0})$$

$$\text{bzw. } \mathbf{z} \in \overline{B_{R/4}^+(\mathbf{0})}$$

Dann ist $u|_{\Omega} \in C^{0,\lambda}(\Omega)$
bzw. $C^{0,\lambda}(\overline{B_{R/4}^+(\mathbf{0})})$

und es gilt

$$|u(x) - u(\xi)| \leq c \cdot L \cdot \cancel{L} \cdot \left(\frac{|x - \xi|}{\delta} \right)^{\alpha}$$

$$\forall |x - \xi| \leq \frac{\delta}{4}, \quad \delta = \delta(\epsilon) = \frac{\epsilon}{4L} \quad \text{wobei } \delta \in B_{R/4}$$

ξ wie oben gewählt, d.h. falls

$$\Omega = B_R^+(0) \quad \text{ist} \quad u \in C^{0,1}(\overline{B_{R/4}^+(0)})$$

Beweis:

Betrachten wir nun den Fall $\Omega = B_R^-(0)$,

der Beweis im anderen Falle ist identisch.

- A 22 -

Sei zunächst $u \in C^1(\bar{\Omega})$ beliebig. Seien

$$x, \bar{z} \in B_{R/4}(0), \quad \rho = \frac{|x - \bar{z}|}{2}, \quad \bar{x} = \frac{x + \bar{z}}{2}$$

~~und sei $2\rho \leq R - |\bar{z}| = \frac{R}{4}$~~

Für $y \in B_\rho(\bar{x})$ gilt dann

$$\begin{aligned} u(y) - u(\bar{z}) &= \int_0^1 \frac{d}{dt} u(tx + (1-t)\bar{z}) dt = \\ &= \int_0^1 D_i u(\dots) (y^i - \bar{z}^i) \end{aligned}$$

\Rightarrow

$$|u(y) - u(\bar{z})| \leq 2\rho \cdot \int_0^1 |D u(tx + (1-t)\bar{z})|$$

\Rightarrow

$$|B_\rho(\bar{x})|^{-1} \int_{B_\rho(\bar{x})} |u(y) - u(\bar{z})| \leq 2\rho \cdot |B_\rho(\bar{x})|^{-1} \int_0^1 \int_{B_\rho(\bar{x})} |D u(tx + (1-t)\bar{z})|$$

- A 23.

Diese Abschätzung gilt auch für unser $u \in H^{1,p}$
Variablenhpf.

$$z := t y + (1-t) \bar{z}, \quad \bar{z} = t \bar{x} + (1-t) \bar{z}$$

$$dz = t^n \cdot dy, \quad \cancel{|z-\bar{z}|} \quad |z-\bar{z}| \leq t \cdot \delta$$

\Rightarrow

$$\int_0^1 \int_{B_\delta(\bar{x})} |Du(ty + (1-t)\bar{z})| dy dt = \int_0^1 t^{-n} \cdot \int_{B_{t\delta}(\bar{z})} |Du| =$$

$$\leq c \int_0^1 t^{-n} (t\delta)^{n \frac{p-1}{p}} \cdot \left(\int_{B_{t\delta}(\bar{z})} |Du|^p \right)^{1/p}$$

~~Beachten wir, daß~~

$$\cancel{|z-\bar{z}| \leq \delta}$$

Beachten wir, daß $\bar{z} \in B_{R/4}(0)$ ($|\bar{z}| \leq \delta$)

- A 24 -

$$\begin{aligned} \delta_\tau &:= R - |\bar{z}| \geq R - \{|\bar{z}| + \tau \cdot \rho\} = \\ &= R - |\bar{z}| - \tau \rho \geq \delta - \tau \rho \geq \delta - \rho \geq \\ &\geq \frac{\delta}{2}, \end{aligned}$$

Dann
es folgt aus (*)

$$\left(\int_{B_\tau(\bar{z})} |Du|^p \right)^{1/p} \leq c \cdot L \cdot \left(\frac{\tau \rho}{\tau} \right)^{\frac{n}{p} - 1 + \lambda}$$

\Rightarrow

$$|u(y) - u(\bar{z})|$$

$$|B_\rho(\bar{x})|^{-1} \int_{B_\rho(\bar{x})} |u(y) - u(\bar{z})| \leq c \cdot L \cdot \rho^\lambda$$

Führen wir die gleiche Überlegung
mit x anstelle von ξ durch \Rightarrow

$$|u(x) - u(\xi)| = |B_\rho(\bar{x})|^{-1} \cdot \int_{B_\rho(\bar{x})} |u(x) - u(\xi)| \leq$$

$$\leq |B_\rho(\bar{x})|^{-1} \cdot \int_{B_\rho(\bar{x})} (|u(y) - u(x)| + |u(y) - u(\xi)|) dy$$

$$\leq c \cdot L \cdot \rho^1 = c \cdot L \cdot |x - \xi|^1 .$$