

Soprasoluzioni, sottosoluzioni e teorema della media

SOPRASOLUZIONI E SOTTOSOLUZIONI IN SENSO DEBOLE H^1

Definizione 1. Siano Ω un aperto in \mathbb{R}^d , $u \in H^1(\Omega)$, ed $f \in L^2(\Omega)$.

- Diciamo che u è una soluzione debole di

$$\Delta u + f = 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in H_0^1(\Omega)$ si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx = 0;$$

- Diciamo che u è una sottosoluzione:

$$\Delta u + f \geq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in H_0^1(\Omega)$, $\varphi \geq 0$ su Ω , si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx \geq 0;$$

- Diciamo che u è una soprasoluzione:

$$\Delta u + f \leq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in H_0^1(\Omega)$, $\varphi \geq 0$ su Ω , si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx \leq 0.$$

Inoltre, è equivalente prendere le funzioni test φ in $H_0^1(\Omega)$, in $C_c^1(\Omega)$ ed in $C_c^\infty(\Omega)$.

Questa definizione può anche essere generalizzata al caso $u \in H_{loc}^1(\Omega)$, $f \in L_{loc}^2(\Omega)$, utile per esempio quando si considerano funzioni definite su domini illimitati. In questo caso, le funzioni test si prendono in $C_c^1(\Omega)$ oppure $C_c^\infty(\Omega)$ per assicurare la buona definizione dei termini

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx \quad \text{e} \quad \int_{\Omega} f \varphi \, dx.$$

Ecco la definizione completa.

Definizione 2. Siano Ω un aperto in \mathbb{R}^d , $u \in H_{loc}^1(\Omega)$, $f \in L_{loc}^2(\Omega)$.

- Diciamo che u è una soluzione debole di

$$\Delta u + f = 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in C_c^\infty(\Omega)$ si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx = 0;$$

- Diciamo che u è una sottosoluzione:

$$\Delta u + f \geq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in C_c^\infty(\Omega)$, $\varphi \geq 0$ su Ω , si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx \geq 0;$$

- Diciamo che u è una soprasoluzione:

$$\Delta u + f \leq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se per ogni $\varphi \in C_c^\infty(\Omega)$, $\varphi \geq 0$ su Ω , si ha

$$-\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla \varphi \, dx + \int_{\Omega} f \varphi \, dx \leq 0.$$

Esempio 3. Le funzioni $u(x, y) = x^2 - y^2$ e $u(x, y) = xy$ sono soluzioni di $\Delta u = 0$ in \mathbb{R}^2 .
 La funzione $w(X) = -\frac{1}{2d}|X|^2$ è soluzione di $-\Delta w = 1$ in \mathbb{R}^d .
 La funzione $g(x, y) = \ln(x^2 + y^2)$ è soluzione di $\Delta g = 0$ in $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$.
 La funzione $g(X) = |X|^{2-d}$ è soluzione di $\Delta g = 0$ in $\mathbb{R}^d \setminus \{(0)\}$ quando $d \geq 3$.

Osservazione 4. Se $u \in H_{loc}^1(\Omega)$ è allo stesso tempo sopra e sottosoluzione in Ω , allora u è soluzione in Ω .

APPROSSIMAZIONE DI SOTTOSOLUZIONI (SOPRASOLUZIONI)
 CON SOTTOSOLUZIONI (SOPRASOLUZIONI) REGOLARI

Mollificatore. Fissiamo una funzione $\phi \in C_c^\infty(\mathbb{R}^d)$ tale che

$$\phi \geq 0 \quad \text{su } \mathbb{R}^d, \quad \phi \equiv 0 \quad \text{in } \mathbb{R}^d \setminus B_1, \quad \int_{\mathbb{R}^d} \phi(x) dx = 1,$$

e tale che

$$\phi(x) = \phi(-x) \quad \text{per ogni } x \in \mathbb{R}^d.$$

Per ogni $\varepsilon > 0$ definiamo la funzione

$$\phi_\varepsilon(x) := \frac{1}{\varepsilon^d} \phi(x/\varepsilon),$$

ed osserviamo che:

$$\begin{aligned} \phi_\varepsilon \in C_c^\infty(\mathbb{R}^d), \quad \phi_\varepsilon \geq 0 \quad \text{su } \mathbb{R}^d, \quad \phi_\varepsilon \equiv 0 \quad \text{in } \mathbb{R}^d \setminus B_\varepsilon, \quad \int_{\mathbb{R}^d} \phi_\varepsilon(x) dx = 1, \\ \phi_\varepsilon(x) = \phi_\varepsilon(-x) \quad \text{per ogni } x \in \mathbb{R}^d. \end{aligned}$$

Convoluzione. Dati un aperto $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ ed un $\delta > 0$, definiamo

$$\Omega_\delta := \left\{ x \in \Omega : B_\delta(x) \subset \Omega \right\} = \left\{ x \in \Omega : \text{dist}(x, \partial\Omega) > \delta \right\}.$$

Dati

$$\text{una funzione } u \in L_{loc}^1(\Omega) \quad \text{e} \quad \text{due costanti } 0 < \varepsilon < \delta,$$

definiamo la convoluzione

$$u * \phi_\varepsilon : \Omega_\delta \rightarrow \mathbb{R},$$

come

$$u * \phi_\varepsilon(x) := \int_{\Omega} \phi_\varepsilon(x - y) u(y) dy.$$

Proprietà della convoluzione. È noto che, fissati $\delta \geq \varepsilon > 0$,

- La funzione $u * \phi_\varepsilon : \Omega_\delta \rightarrow \mathbb{R}$ è continua (per il teorema della convergenza dominata).
- La funzione $u * \phi_\varepsilon : \Omega_\delta \rightarrow \mathbb{R}$ è differenziabile su Ω_δ e

$$\partial_j(u * \phi_\varepsilon) = u * \partial_j \phi_\varepsilon.$$

- La funzione $u * \phi_\varepsilon : \Omega_\delta \rightarrow \mathbb{R}$ è C^∞ su Ω_δ .
- Se $u \in H^1(\Omega)$, allora $u * \phi_\varepsilon \in H^1(\Omega_\delta)$ e

$$\partial_j(u * \phi_\varepsilon) = (\partial_j u) * \phi_\varepsilon.$$

Inoltre,

$$u * \phi_\varepsilon \text{ converge da } u \text{ fortemente in } H^1(\Omega_\delta), \text{ per } \varepsilon \rightarrow 0.$$

Proposizione 5 (Approssimazione di soprasoluzioni e sottosoluzioni). *Sia Ω un aperto in \mathbb{R}^d . Siano $u \in H_{loc}^1(\Omega)$, $f \in L_{loc}^2(\Omega)$. Allora, fissate due costanti $0 < \varepsilon < \delta$, abbiamo:*

- (1) se $\Delta u + f = 0$ in Ω , allora $\Delta(u * \phi_\varepsilon) + f * \phi_\varepsilon = 0$ in Ω_δ ;
- (2) se $\Delta u + f \geq 0$ in Ω , allora $\Delta(u * \phi_\varepsilon) + f * \phi_\varepsilon \geq 0$ in Ω_δ ;
- (3) se $\Delta u + \text{div} F + f \leq 0$ in Ω , allora $\Delta(u * \phi_\varepsilon) + f * \phi_\varepsilon \leq 0$ in Ω_δ .

Dimostrazione. Dimostriamo (2). Sia $\varphi \in C_c^\infty(\Omega_\delta)$ una funzione non-negativa. Allora,

$$\begin{aligned} \int_{\Omega_\delta} \nabla(u * \phi_\varepsilon) \cdot \nabla\varphi \, dx &= \int_{\Omega_\delta} \left((\nabla u) * \phi_\varepsilon \right) \cdot \nabla\varphi \, dx \\ &= \int \int \nabla u(y) \phi_\varepsilon(x-y) \cdot \nabla\varphi(x) \, dy \, dx \\ &= \int \int \nabla u(y) \phi_\varepsilon(y-x) \cdot \nabla\varphi(x) \, dy \, dx = \int_{\Omega} \nabla u(y) \cdot \nabla(\varphi * \phi_\varepsilon)(y) \, dy; \\ \int_{\Omega_\delta} (f * \phi_\varepsilon)\varphi \, dx &= \int \int f(y) \phi_\varepsilon(x-y)\varphi(y) \, dy \, dx \\ &= \int \int f(y) \phi_\varepsilon(y-x)\varphi(y) \, dy \, dx = \int_{\Omega} f(y)(\varphi * \phi_\varepsilon)(y) \, dy; \end{aligned}$$

dove abbiamo usato che $\varphi * \phi_\varepsilon \in C_c^\infty(\Omega)$. Ora, siccome φ e ϕ_ε sono entrambe nonnegative, anche $\varphi * \phi_\varepsilon$ è nonnegativa. Quindi, per ipotesi

$$-\int_{\Omega} \nabla u(y) \cdot \nabla(\varphi * \phi_\varepsilon)(y) \, dy + \int_{\Omega} f(y)(\varphi * \phi_\varepsilon)(y) \, dy \geq 0,$$

e di conseguenza, $\Delta(u * \phi_\varepsilon) + f * \phi_\varepsilon \geq 0$ in Ω_δ . \square

TEOREMA DELLA MEDIA
E DEFINIZIONE PUNTUALE DELLE SOTTOSOLUZIONI (E DELLE SOPRASOLUZIONI)

Lemma 6 (Derivata della media per funzioni regolari). *Sia φ una funzione di classe C^2 su B_R . Allora, per ogni $0 < r < R$ si ha*

$$\frac{\partial}{\partial r} \left[\int_{\partial B_r} \varphi \right] = \frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{B_r} \Delta\varphi(x) \, dx$$

Dimostrazione.

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial r} \left[\int_{\partial B_r} \varphi \right] &= \frac{\partial}{\partial r} \left[\frac{1}{d\omega_d} \int_{\partial B_1} \varphi(r\theta) \, d\theta \right] = \frac{1}{d\omega_d} \int_{\partial B_1} \theta \cdot \nabla\varphi(r\theta) \, d\theta \\ &= \frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{\partial B_r} \frac{x}{|x|} \cdot \nabla\varphi(x) \, d\mathcal{H}^{d-1}(x) \\ &= \frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{B_r} \Delta\varphi(x) \, dx. \end{aligned} \quad \square$$

Proposizione 7. *Sia Ω un aperto in \mathbb{R}^d . Siano $u \in H^1(\Omega)$ ed $f \in L^p(\Omega)$, per un qualche $p > d/2$. Esiste una costante $C = C(d, p)$ tale che:*

(1) *se u è una sottosoluzione:*

$$\Delta u + f \geq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se $B_R(x_0) \Subset \Omega$ e se $r, s \in (0, R]$ sono tali che $r \leq s$, allora si ha

$$\begin{aligned} \int_{\partial B_s(x_0)} u - \int_{\partial B_r(x_0)} u &\geq -C(d, p) s^{2-\frac{d}{p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}, \\ \int_{B_s(x_0)} u - \int_{B_r(x_0)} u &\geq -C(d, p) s^{2-\frac{d}{p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}, \end{aligned}$$

ed esiste $\ell(x_0) \in [-\infty, +\infty)$ tale che

$$\lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{\partial B_r(x_0)} u = \lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{B_r(x_0)} u = \ell(x_0).$$

(2) se u è una soprasoluzione:

$$\Delta u + f \leq 0 \quad \text{in } \Omega,$$

se $B_R(x_0) \Subset \Omega$ e se $r, s \in (0, R]$ sono tali che $r \leq s$, allora si ha

$$\begin{aligned} \int_{\partial B_s(x_0)} u - \int_{\partial B_r(x_0)} u &\leq C(d, p) s^{2-\frac{d}{p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}, \\ \int_{B_s(x_0)} u - \int_{B_r(x_0)} u &\leq C(d, p) s^{2-\frac{d}{p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}, \end{aligned}$$

ed esiste $\ell(x_0) \in (-\infty, +\infty]$ tale che

$$\lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{\partial B_r(x_0)} u = \lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{B_r(x_0)} u = \ell(x_0).$$

Dimostrazione. Dimostriamo (1). Consideriamo la funzione $u * \phi_\varepsilon$. Siccome $\overline{B_R(x_0)} \subset \Omega$, la funzione $u * \phi_\varepsilon$ è definita su $B_R(x_0)$ per ε abbastanza piccolo e

$$u * \phi_\varepsilon \rightarrow u \quad \text{fortemente in } H^1(B_R(x_0)).$$

Applicando Lemma 6 alla funzione $u * \phi_\varepsilon$, otteniamo che per ogni $r \in (0, R]$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial r} \left[\int_{\partial B_r(x_0)} (u * \phi_\varepsilon) \right] &= \frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{B_r(x_0)} \Delta(u * \phi_\varepsilon)(x) dx \\ &\geq -\frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{B_r(x_0)} (f * \phi_\varepsilon)(x) dx. \end{aligned}$$

Siccome $f \in L^p(\Omega)$, abbiamo

$$\begin{aligned} \left| \frac{1}{d\omega_d r^{d-1}} \int_{B_r(x_0)} (f * \phi_\varepsilon)(x) dx \right| &\leq \frac{|B_r|^{p-1}}{d\omega_d r^{d-1}} \|f * \phi_\varepsilon\|_{L^p(B_r(x_0))} \\ &= \frac{r^{1-\frac{d}{p}}}{d\omega_d^{1/p}} \|f * \phi_\varepsilon\|_{L^p(B_r(x_0))} \\ &\leq \frac{r^{1-\frac{d}{p}}}{d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}. \end{aligned}$$

Integrando tra r ed s , otteniamo

$$\begin{aligned} \int_{\partial B_s(x_0)} (u * \phi_\varepsilon) - \int_{\partial B_r(x_0)} (u * \phi_\varepsilon) &\geq \int_r^s \left(-\frac{t^{1-\frac{d}{p}}}{d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)} \right) dt \\ &\geq -\frac{s^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}, \end{aligned}$$

e passando al limite per $\varepsilon \rightarrow 0$,

$$\int_{\partial B_s(x_0)} u - \int_{\partial B_r(x_0)} u \geq -\frac{s^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}.$$

In particolare, esiste il limite

$$\ell(x_0) := \lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{\partial B_r(x_0)} u,$$

e si ha che

$$\int_{\partial B_r(x_0)} u - \ell(x_0) \geq -\frac{r^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}.$$

Infine, per stimare la differenza

$$\int_{B_s(x_0)} u - \int_{B_r(x_0)} u,$$

poniamo

$$m(r) := \int_{\partial B_r(x_0)} u,$$

ed osserviamo che

$$\begin{aligned} \int_{B_s(x_0)} u - \int_{B_r(x_0)} u &= \frac{1}{\omega_d s^d} \int_0^s d\omega_d t^{d-1} m(t) dt - \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^r d\omega_d t^{d-1} m(t) dt \\ &= \frac{1}{\omega_d s^d} \int_0^s d\omega_d t^{d-1} m(t) dt - \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^s d\omega_d \left(\frac{r}{s}t\right)^{d-1} m\left(\frac{r}{s}t\right) \frac{r}{s} dt \\ &= \frac{1}{\omega_d s^d} \int_0^s d\omega_d t^{d-1} \left(m(t) - m\left(\frac{r}{s}t\right)\right) dt \\ &\geq -\frac{1}{\omega_d s^d} \int_0^s d\omega_d t^{d-1} \left(-\frac{t^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}\right) dt \\ &= -\frac{d s^{2-\frac{d}{p}}}{(d+2-\frac{d}{p})(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)} \\ &\geq -\frac{s^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}. \end{aligned}$$

Analogamente,

$$\begin{aligned} \left| \int_{B_r(x_0)} u - \ell(x_0) \right| &= \left| \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^r d\omega_d s^{d-1} m(s) ds - \ell(x_0) \right| \\ &= \left| \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^r d\omega_d s^{d-1} m(s) ds - \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^r d\omega_d s^{d-1} \ell(x_0) ds \right| \\ &\leq \frac{1}{\omega_d r^d} \int_0^r d\omega_d s^{d-1} |m(s) - \ell(x_0)| ds. \end{aligned}$$

Siccome $|m(s) - \ell(x_0)| \rightarrow 0$ per $s \rightarrow 0$, otteniamo che

$$\lim_{r \rightarrow 0^+} \int_{B_r(x_0)} u = \ell(x_0),$$

e che per ogni $r > 0$

$$\int_{B_r(x_0)} u - \ell(x_0) \geq -\frac{r^{2-\frac{d}{p}}}{(2-\frac{d}{p})d\omega_d^{1/p}} \|f\|_{L^p(\Omega)}.$$

□