

Ein Randwertproblem für eine nichtlineare Gleichung gemischten Typs im \mathbb{R}^3

A. MÜLLER-RETTKOWSKI

In einem einfach zusammenhängenden beschränkten Gebiet G des \mathbb{R}^3 mit $G \cap \{x_3 = 0\} \neq \emptyset$ wird ein Randwertproblem für die Gleichung $Tu = Lu - u|u|^p = f(x, u)$, $p > 0$, untersucht. Hierbei ist L ein linearer Differentialoperator zweiter Ordnung, der elliptisch, parabolisch oder hyperbolisch ist, je nachdem, ob $x_3 > 0$, $x_3 = 0$ oder $x_3 < 0$ ist. Der Rand von G wird aus einer nichtcharakteristischen und zwei charakteristischen Flächen gebildet. Das Problem besteht darin, eine Lösung u der Gleichung in G zu finden, wenn $u = 0$ auf der nichtcharakteristischen und auf einer der beiden charakteristischen Flächen vorgegeben ist. Es wird gezeigt, daß das Problem in einem verallgemeinerten Sinn eine Lösung hat, die in L^{p+2} und in einem gewichteten Sobolew-Raum liegt. Hierzu werden Apriori-Abschätzungen hergeleitet, mit deren Hilfe man zeigt, daß eine Folge von Näherungsproblemen lösbar ist und deren Lösungen gegen die gesuchte Lösung konvergiert.

Рассматривается краевая задача для уравнения $Tu = Lu - u|u|^p = f(x, u)$, $p > 0$, в односвязной ограниченной области G пространства \mathbb{R}^3 со свойством $G \cap \{x_3 = 0\} \neq \emptyset$. При этом L — линейный дифференциальный оператор, который эллиптический, параболический или гиперболический в зависимости от того, будет ли $x_3 > 0$, $x_3 = 0$ или $x_3 < 0$. Граница G образуется из одной нехарактеристической и двух характеристических поверхностей и ищется решение уравнения, равное нулю на нехарактеристической и одной из этих двух характеристических поверхностей. Показывается, что проблема в обобщенном смысле разрешима и решение принадлежит пространству L^{p+2} и пространству Соболева с весом. Для этого выводятся априорные оценки и с их помощью показывается разрешимость последовательности аппроксимирующих проблем и сходимость их решений к исходному решению.

A boundary value problem for the equation $Tu = Lu - u|u|^p = f(x, u)$, $p > 0$, is studied in a simply connected bounded domain G of \mathbb{R}^3 . Here L denotes a linear second order differential operator which is elliptic, parabolic or hyperbolic if $x_3 > 0$, $x_3 = 0$ or $x_3 < 0$, respectively. The boundary of G is formed by a non-characteristic and by two characteristic surfaces. The boundary value problem to be solved is to find a solution of the equation in G which assumes zero data on the non-characteristic and on one of the characteristic boundary surfaces. It is proved that this problem has a generalized solution belonging to L^{p+2} and to a Sobolev space with weight. Using a priori estimates the solubility of a sequence of approximate problems is shown whose solutions turn out to converge towards a solution of the boundary value problem in question.

1. Einleitung. Problemstellung. Formulierung des Ergebnisses

Es wird die Gleichung

$$Tu = Lu - u|u|^p = f(x, u) \quad (p > 0) \quad (1.1)$$

mit

$$Lu = k(x_3) u_{x_1 x_1} + u_{x_2 x_2} + u_{x_3 x_3} + cu, \quad (1.2)$$

$$k(x_3) = \text{sign } x_3 |x_3|^m \quad (m > 0, c = \text{const} \leq 0)$$

in dem einfach zusammenhängenden beschränkten Gebiet $G \subseteq \mathbb{R}^3 = \{x = (x_1, x_2, x_3)\}$ mit $G \cap \{x_3 = 0\} \neq \emptyset$ untersucht, dessen Rand ∂G aus folgenden Flächen gebildet wird:

S_0 mit der Gleichung $x_3 = h(x_1, x_2)$, wobei h eine glatte Funktion ist;

S_1 mit der Gleichung $x_1 - 1 + \frac{2}{m+2} (-x_3)^{\frac{m}{2}+1} = 0$, $x_3 \leq 0$, $x_2 \in [a_1, b_1]$;

S_2 mit der Gleichung $-x_1 - 1 + \frac{2}{m+2} (-x_3)^{\frac{m}{2}+1} = 0$, $x_3 \leq 0$, $x_2 \in [a_2, b_2]$.

In G soll $x_1 + 1 > 0$ gelten. Es ist $\partial G \cap \{x_3 > 0\} = S_0 \cap \{x_3 > 0\}$ und $\partial G \cap \{x_3 < 0\} = S_1 \cup S_2 \cup (S_0 \cap \{x_3 < 0\})$. Die Gleichung (1.1) ist in $G^+ := G \cap \{x_3 > 0\}$ vom elliptischen, in $G^0 := G \cap \{x_3 = 0\}$ vom parabolischen und in $G^- := G \cap \{x_3 < 0\}$ vom hyperbolischen Typ. S_1 und S_2 sind charakteristische Flächen für T .

Positive (höchstens von den geometrischen Verhältnissen abhängige) Konstanten werden fortlaufend durchnummeriert und mit c_1, c_2, \dots bezeichnet. Für die äußere Einheitsnormale an G auf ∂G wird $n = (n_1, n_2, n_3)$ und für die Norm bzw. das Skalarprodukt in $L^1(G)$ werden $\|\cdot\|_1$ bzw. $(\cdot, \cdot)_L$ geschrieben.

Es wird für das Randwertproblem

$$Tu = f \text{ in } G \quad \text{und} \quad u = 0 \text{ auf } S_0 \cup S_1 \quad (1.3)$$

die Lösbarkeit in einem verallgemeinerten Sinn (Definition 1, Abschnitt 2) unter folgenden Voraussetzungen nachgewiesen:

(V 1) Auf $S_0 \cup S_1$ gelte $(x_1 + 1) n_1 + \frac{2}{m+2} x_3 n_3 > 0$ für $x_3 > 0$ und $(x_1 + 1) n_1 > 0$ für $x_3 < 0$.

(V 2) Die Funktion $f = f(x, u)$ sei in der zweiten Variablen u stetig.

(V 3) Es sei $f = f_1(x, u) |x_3|^{\frac{m}{2}}$ mit $\|f_1\|_2^2 \leq c_1 + c_2 \|u\|_{\frac{p+2}{p+2}}^2$.

(V 4) Es sei $m > 1 + \frac{2}{p+2}$.

Randwertprobleme der Art (1.3) für den *linearen* Teil L von T sind z. B. von SOROKINA [2, 3] und DATSCHEW ([1]; man vergleiche dort auch die Literaturangaben) behandelt worden. Ein *zweidimensionales nichtcharakteristisches* Problem mit einer Nichtlinearität wie in Gleichung (1.1) ist von PODGAEV [4] untersucht worden. In der hier vorliegenden Arbeit wird ähnlich wie in [4] vorgegangen: Es werden Methoden, die sich bei linearen Problemen bewährt haben (abc-Methode, man vergleiche etwa [8]; Integral-abc-Methode [6]), zusammen mit Verfahren angewendet, wie sie im Buch von LIONS [5] über nichtlineare Probleme beschrieben sind (Apriori-Abschätzungen, Näherungsprobleme in endlichdimensionalen Räumen).

Bemerkungen: 1. Es gibt Flächen S_0 , die Teil des Randes eines Gebietes G der oben beschriebenen Art sind und (V 1) erfüllen.

2. Die Voraussetzung, daß c in der Gleichung (1.1) konstant ist, ist nicht wesentlich; wichtig ist das Vorzeichen von c . Im allgemeinen Fall müßte gefordert werden, daß c gewisse Differentialungleichungen erfüllt.

3. Das Folgende kann allgemeiner für Funktionen $k = k(x_3)$ mit $k(x_3) \geq 0$ für $x_3 \geq 0$ durchgeführt werden. Die Bedingung (V 4), die im 5. Abschnitt zum Nachweis von (5.7) gebraucht wird, müßte ersetzt werden durch die Forderung, daß

$k' |k|^{-\frac{1}{2}} \in L^{\frac{2+4}{p}}(G)$ erfüllt ist.

4. Ganz analog kann das Problem mit Vorgaben auf $S_0 \cup S_2$ untersucht werden. Zum Beispiel in (V1) würde an die Stelle von $(x_1 + 1)$ der Faktor $(x_1 - 1)$ treten in einer entsprechenden Bedingung.

2. Formulierung des (1.3) zugeordneten verallgemeinerten Problems

Für $u \in C^2(G) \cap C^1(\bar{G})$, $v \in C^1(G) \cap C^0(\bar{G})$ erhält man mit dem Gaußschen Integralsatz

$$(v, Tu)_{L^1} = B(u, v) + \int_{\partial G} v(ku_{x_1}n_1 + u_{x_1}n_2 + u_{x_1}n_3) \, do \tag{2.1}$$

mit

$$B(u, v) = - \int_G (ku_{x_1}v_{x_1} + u_{x_1}v_{x_1} + u_{x_2}v_{x_2} - cuv + u|u|^p v) \, dx. \tag{2.2}$$

Auf $C^1(\bar{G})$ werden eine Norm $\|\cdot\|_{H_1}$ und ein Skalarprodukt $(\cdot, \cdot)_{H_1}$ wie folgt definiert:

$$\begin{aligned} \|u\|_{H_1}^2 &:= \int_G (|k| u_{x_1}^2 + u_{x_2}^2 + u_{x_3}^2 + u^2) \, dx, \\ (u, v)_{H_1} &:= \int_G (|k| u_{x_1}v_{x_1} + u_{x_2}v_{x_2} + u_{x_3}v_{x_3} + uv) \, dx. \end{aligned} \tag{2.3}$$

Wir setzen

$$C_T^1 := \{u \in C^1(\bar{G}); u = 0 \text{ auf } S_0 \cup S_1\}, \quad C_T^{2,+} := \{v \in C^2(\bar{G}); v = 0 \text{ auf } S_0 \cup S_2\}$$

und definieren die Hilberträume H_1 als Abschluß von C_T^1 und H_1^+ als Abschluß von $C_T^{2,+}$ jeweils in der Norm $\|\cdot\|_{H_1}$. Ist D ein Teilgebiet von G , so wird der Hilbertraum, den man durch Abschluß von $C^1(\bar{D})$ in der Norm $\|\cdot\|_{H_1(D)}$ (man integriert in (2.3) nur über D) erhält, mit $H_1(D)$ bezeichnet. Schließlich definieren wir noch die Banachräume $H_1 \cap L^{p+2}$ bzw. $H_1^+ \cap L^{p+2}$ als Abschluß in der Norm $\|\cdot\|_{H_1} + \|\cdot\|_{L^{p+2}}$ von C_T^1 bzw. $C_T^{2,+}$.

Aus (2.1) folgt für $u \in C^2(G) \cap C_T^1$, $v \in C_T^{2,+}$ die Beziehung $(v, Tu)_{L^1} = B(u, v)$, wodurch die folgende Definition motiviert wird (man beachte zur Motivation auch die anschließende Bemerkung 4).

Definition 1: Die Funktion f genüge (V 2), (V 3). Dann heißt $u \in H_1 \cap L^{p+2}$ verallgemeinerte Lösung von

$$Tu = f \text{ in } G, \quad u = 0 \text{ auf } S_0 \cup S_1, \tag{1.3}$$

wenn

$$B(u, v) = (v, f)_{L^1} \text{ für alle } v \in H_1^+ \cap L^{p+2}$$

gilt.

Bemerkungen: 1. $B(u, v)$ ist für $u, v \in H_1 \cap L^{p+2}$ definiert.

2. Man hat $f(\cdot, u(\cdot)) \in L^{\frac{p+2}{p+1}}$, falls $u \in L^{p+2}$ und (V 3) gelten, so daß $(v, f(\cdot, u(\cdot)))_{L^1}$ für $u, v \in L^{p+2}$ existiert.

3. Die Funktion $u \in H_1 \cap L^{p+2}$ ist verallgemeinerte Lösung von (1.3), wenn $B(u, v) = (v, f)_{L^1}$ für alle $v \in C_T^{2,+} \cap L^{p+2}$ gilt.

4. Ist $u \in C^2(\bar{G})$ verallgemeinerte Lösung von (1.3), so gilt $Tu = f$ in G im klassischen Sinn, und die Funktion u genügt in dem Sinn den Randbedingungen, daß sie als Grenzwert in H_1 von Funktionen aus C_T^1 (also von Funktionen, die die Randbedingungen im üblichen Sinn erfüllen) erhalten wird.

3. Apriori-Abschätzungen

Wir setzen

$$\gamma(x_3) = \begin{cases} \frac{2}{m+2} x_3 & \text{für } x_3 \geq 0 \\ 0 & \text{für } x_3 \leq 0 \end{cases}$$

und definieren den linearen Differentialausdruck erster Ordnung durch $l(w)(x) := (x_1 + 1)w_{x_1} + \gamma(x_3)w_{x_3}$ für genügend glatte Funktionen w und $x \in G$.

Satz 1: Es sei $S_0 \cup S_1$ eine glatte Fläche, die (V 1) erfüllt, und es sei $\varphi \in C_T^{2,+}$. Dann gibt es ein $\varphi \in H_1 \cap L^{p+2}$ mit

$$l(\varphi) = \varphi \text{ in } G \quad \text{und} \quad \varphi = 0 \text{ auf } S_0 \cup S_1. \quad (3.1)$$

Beweis: Wegen (V 1) erhält man mit der Theorie der partiellen Differentialgleichungen erster Ordnung oder direkt wie in [7] eine in G stetige und in G^+ und in G^- glatte Funktion φ , die (3.1) erfüllt, außer eventuell in der Umgebung von $\{x: x_1 = -1, x_2, x_3 = 0\}$, wo die Koeffizienten von l verschwinden. Es ist $\varphi \in H_1 \cap L^{p+2}$ zu beweisen.

1. Schritt: Nachweis von $\varphi \in L^{p+2}$.

Für $\varepsilon > 0$ (klein) definiert man $G_\varepsilon^+ := G^+ \cap \{x_3 > \varepsilon\}$ und $G_\varepsilon^- := G^- \cap \{x_3 < -\varepsilon\}$.

Unter Beachtung von $\varphi \varphi_{x_j} |\varphi|^p = \frac{1}{p+2} \frac{\partial}{\partial x_j} |\varphi|^{p+2}$ liefert der Gaußsche Integralsatz

$$\begin{aligned} - \int_{G_\varepsilon^+} l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx &= - \frac{1}{p+2} \int_{\partial G_\varepsilon^+} |\varphi|^{p+2} \left((x_1 + 1) n_1 + \frac{2}{m+2} x_3 n_3 \right) d\sigma \\ &\quad + \frac{1}{p+2} \frac{m+4}{m+2} \|\varphi\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^+)}^{p+2} =: I_1 + I_2. \end{aligned}$$

Auf $\partial G_\varepsilon^+ \cap S_0$ gilt $\varphi = 0$, und auf $\partial G_\varepsilon^+ \cap \{x_3 = \varepsilon\}$ hat man $n_1 = 0$ und $n_3 = -1$, woraus $I_1 \geq 0$ folgt, so daß

$$- \int_{G_\varepsilon^+} l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx \geq \frac{1}{p+2} \frac{m+4}{m+2} \|\varphi\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^+)}^{p+2} \quad (3.2)$$

wird. In G_ε^- liefert die Anwendung des Gaußschen Integralsatzes

$$- \int_{G_\varepsilon^-} l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx = - \frac{1}{p+2} \int_{\partial G_\varepsilon^-} |\varphi|^{p+2} (x_1 + 1) n_1 d\sigma + \frac{1}{p+2} \|\varphi\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^-)}^{p+2}.$$

Hier ist das Integral über ∂G_ε^- nichtnegativ, denn es gelten $\varphi = 0$ auf $(S_0 \cup S_1) \cap \partial G_\varepsilon^-$, $(x_1 + 1) n_1 < 0$ auf $S_2 \cap \partial G_\varepsilon^-$ und $n_1 = 0$ auf $\partial G_\varepsilon^- \cap \{x_3 = -\varepsilon\}$, so daß also

$$- \int_{G_\varepsilon^-} l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx \geq \frac{1}{p+2} \|\varphi\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^-)}^{p+2} \quad (3.3)$$

folgt. Aus

$$- \int_{G_\varepsilon^\pm} l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx \leq \|l(\varphi)\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^\pm)} \|\varphi\|_{L^{p+2}(G_\varepsilon^\pm)}^{p+1}$$

aus (3.2), (3.3) und $l(\varphi) = \psi$ in G_ϵ^+ und G_ϵ^- folgt weiter

$$\frac{1}{p+2} (\|\varphi\|_{L^{p+1}(G_\epsilon^+)} + \|\varphi\|_{L^{p+1}(G_\epsilon^-)}) \leq \|\psi\|_{L^{p+1}(G)} = \|\psi\|_{p+2}.$$

Definiert man

$$\varphi_\epsilon := \begin{cases} \varphi & \text{in } G_\epsilon^+ \cup G_\epsilon^- \\ 0 & \text{in } G \setminus (G_\epsilon^+ \cup G_\epsilon^-) \end{cases}$$

und verwendet, daß für $\epsilon \rightarrow 0$ f. ü. in G $|\varphi_\epsilon| \rightarrow |\varphi|$ gilt, so erhält man mit dem Satz von FATOU [9: S. 73]

$$\frac{1}{p+2} \|\varphi\|_{L^{p+1}(G)} = \frac{1}{p+2} \|\varphi\|_{p+2} \leq \|\psi\|_{p+2}. \tag{3.4}$$

Das war im ersten Schritt zu zeigen.

Für später wird folgendes sich aus dem vorhergehenden Beweis (man vgl. (3.2), (3.3)) ergebende Zwischenergebnis notiert:

$$-\int_G l(\varphi) \varphi |\varphi|^p dx \geq \frac{1}{p+2} \|\varphi\|_{p+2}^{p+2}, \quad \text{wobei } \varphi \text{ (3.1) genügt.} \tag{3.5}$$

2. Schritt: Nachweis von $\varphi \in H_1$.

Mit $\epsilon > 0$ (klein) werden die Gebiete G_ϵ^\pm wie im ersten Schritt definiert. Die folgende Umformung ergibt sich mit dem Gaußschen Integralsatz:

$$\begin{aligned} \int_{G_\epsilon^\pm} \varphi L(l(\varphi)) dx &= \int_{G_\epsilon^\pm} \varphi L\psi dx \\ &= - \int_{G_\epsilon^\pm} (k\varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_2}\psi_{x_2} - c\varphi\psi) dx \\ &\quad + \int_{\partial G_\epsilon^\pm} \varphi(k\psi_{x_1}n_1 + \psi_{x_1}n_2 + \psi_{x_2}n_3) do. \end{aligned} \tag{3.6}$$

Da S_2 charakteristische Fläche ist, folgt auf S_2 aus $\psi = 0$ die Gleichheit $k\psi_{x_1}n_1 + \psi_{x_1}n_2 + \psi_{x_2}n_3 = 0$. Wegen $\varphi = 0$ auf $S_0 \cup S_1$ hat man also

$$\begin{aligned} \int_{\partial G_\epsilon^+} \varphi(k\psi_{x_1}n_1 + \psi_{x_1}n_2 + \psi_{x_2}n_3) do &= - \int_{\{x_3=\epsilon\}} \varphi\psi_{x_2} do, \\ \int_{\partial G_\epsilon^-} \varphi(k\psi_{x_1}n_1 + \psi_{x_1}n_2 + \psi_{x_2}n_3) do &= \int_{\{x_3=-\epsilon\}} \varphi\psi_{x_2} do. \end{aligned} \tag{3.7}$$

Die Gebietsintegrale in (3.6) werden mit dem Gaußschen Integralsatz weiter umgeformt, wobei $l(\varphi) = \psi$ in G_ϵ^\pm verwendet wird:

$$\begin{aligned} &\int_{G_\epsilon^+} \varphi L\psi dx + \int_{\{x_3=\epsilon\}} \varphi\psi_{x_2} do \\ &= - \int_{G_\epsilon^+} (k\varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_2}\psi_{x_2} - c\varphi\psi) dx \\ &= \frac{1}{2} \int_{G_\epsilon^+} \left(\frac{m}{m+2} k\varphi_{x_1}^2 + \frac{m+4}{m+2} \varphi_{x_1}^2 + \frac{m}{m+2} \varphi_{x_2}^2 - \frac{m+4}{m+2} \varphi^2 \right) dx \\ &\quad - \frac{1}{2} \int_{\partial G_\epsilon^+} \left((x_1+1)n_1 + \frac{2}{m+2} x_3n_3 \right) (k\varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_2}^2 - c\varphi^2) do \\ &=: I_1^\epsilon + I_2^\epsilon. \end{aligned} \tag{3.8}$$

Es gilt

$$I_1^\varepsilon \geq c_3 \|\varphi\|_{H_1(G_\varepsilon^+)}. \quad (3.9)$$

Für $c < 0$ ist dies unmittelbar klar, und um (3.9) auch im Fall $c = 0$ einzusehen, verwende man die Darstellung $x_3 = h(x_1, x_2)$ von S_0 und $\varphi = 0$ auf S_0 . Auf $S_0 \cap \partial G_\varepsilon^+$ führt $\psi = (x_1 + 1) \varphi_{x_1} + \frac{2}{m+2} x_3 \varphi_{x_3} = 0$, $(x_1 + 1) n_1 + \frac{2}{m+2} x_3 n_3 > 0$ (nach (V 1)) und $\varphi = 0$ zu $\text{grad } \varphi = 0$, so daß man auch

$$I_2^\varepsilon = \frac{1}{m+2} \varepsilon \int_{\{x_3 = \varepsilon\}} (k\varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_2}^2 + \varphi_{x_3}^2 + (-c)\varphi^2) d\sigma \geq 0. \quad (3.10)$$

erhält. Auf der linken Seite der Gleichung (3.8) existiert wegen $\varphi \in L^{p+2}(G)$ und $\psi \in C^2(\bar{G})$ der Grenzwert für $\varepsilon \rightarrow 0$. Da I_1^ε und I_2^ε nichtnegativ sind und I_1^ε in ε monoton ist, existiert $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} I_1^\varepsilon$, so daß aus (3.8) und (3.9), wenn der Grenzübergang $\varepsilon \rightarrow 0$ durchgeführt wird, die Beziehung

$$\int_{G^+} \varphi L\psi dx + \int_{\{x_3 = +0\}} \varphi \psi_{x_3} d\sigma = c_3 \|\varphi\|_{H_1(G^+)}^2 \quad (3.11)$$

folgt.

Aus (3.6) und (3.7) leitet man analog wie (3.8) auch

$$\begin{aligned} & \int_{G_\varepsilon^-} \varphi L\psi dx - \int_{\{x_3 = -\varepsilon\}} \varphi \psi_{x_3} d\sigma \\ &= - \int_{G_\varepsilon^-} (k\varphi_{x_1} \psi_{x_1} + \varphi_{x_2} \psi_{x_2} + \varphi_{x_3} \psi_{x_3} - c\varphi\psi) dx \\ &= \frac{1}{2} \int_{G_\varepsilon^-} ((-k)\varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_2}^2 + \varphi_{x_3}^2 + (-c)\varphi^2) dx \\ &+ \frac{1}{2} \int_{\partial G_\varepsilon^-} (-(x_1 + 1) n_1 (k\varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_2}^2 + \varphi_{x_3}^2 + (-c)\varphi^2)) d\sigma =: I_3^\varepsilon + I_4^\varepsilon \quad (3.12) \end{aligned}$$

her. Verwendet man $\varphi = 0$ auf $(S_0 \cup S_1) \cap \partial G_\varepsilon^-$, so folgt (auch für $c = 0$)

$$I_3^\varepsilon \geq c_4 \|\varphi\|_{H_1(G_\varepsilon^-)}^2. \quad (3.13)$$

Aus $\psi = (x_1 + 1) \varphi_{x_1} = 0$, $(x_1 + 1) n_1 > 0$ (nach (V 1)) und aus $\varphi = 0$ auf $S_0 \cap \partial G_\varepsilon^-$ folgt, daß dort $\text{grad } \varphi = 0$ gilt. Da $S_1 \cap \partial G_\varepsilon^-$ charakteristische Fläche ist, ist dort mit $\varphi = 0$ auch $k\varphi_{x_1}^2 + \varphi_{x_2}^2 + \varphi_{x_3}^2 = 0$. Auf $S_2 \cap \partial G_\varepsilon^-$ hat man $(x_1 + 1) n_1 = -(x_1 + 1) < 0$ und $\psi = (x_1 + 1) \varphi_{x_1} = 0$, woraus dort $\varphi_{x_1} = 0$ folgt. Da $n_1 = 0$ auf der Fläche $\{x_3 = -\varepsilon\}$ gilt, erhält man insgesamt

$$I_4^\varepsilon = \frac{1}{2} \int_{S_1 \cap \partial G_\varepsilon^-} (x_1 + 1) (\varphi_{x_2}^2 + \varphi_{x_3}^2 + (-c)\varphi^2) d\sigma \geq 0.$$

Wegen $\varphi \in L^{p+2}$ und $\psi \in C^2(\bar{G})$ existiert für die linke Seite der Gleichung (3.12) der Grenzwert für $\varepsilon \rightarrow 0$. Hieraus, aus $I_3^\varepsilon \geq 0$, $I_4^\varepsilon \geq 0$, und daraus, daß I_3^ε in ε monoton ist, erhält man die Existenz von $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} I_3^\varepsilon$, so daß aus (3.12) und (3.13)

$$\int_{G^-} \varphi L\psi dx - \int_{\{x_3 = -0\}} \varphi \psi_{x_3} d\sigma \geq c_4 \|\varphi\|_{H_1(G^-)}^2 \quad (3.14)$$

folgt. Aus (3.11) und (3.14) ergeben sich unmittelbar

$$\int_G \varphi L\psi dx \geq c_5 \|\varphi\|_{H_1(G)}^2 \quad \text{und} \quad \|L\psi\|_2 \geq c_5 \|\varphi\|_{H_1}, \tag{3.15}$$

womit Satz 1 bewiesen ist ■

Für das Folgende wird noch

$$\int_G \varphi L\psi dx = - \int_G (k\varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_1}\psi_{x_1} + \varphi_{x_2}\psi_{x_2} - c\varphi\psi) dx \tag{3.16}$$

vermerkt, was man aus (3.8) und (3.12) abliest.

4. Näherungslösungen

Da der Raum $H_1^+ \cap L^{p+2}$ separabel ist, gibt es eine Folge von Funktionen $\{\psi^n : n \in \mathbb{N}\} \subset C_T^{2,+}$ mit folgenden Eigenschaften:

- (i) Die Menge $\{\psi^1, \dots, \psi^m\}$ ist für jedes $m \in \mathbb{N}$ linear unabhängig.
- (ii) Die endlichen Linearkombinationen der ψ^j liegen in $H_1^+ \cap L^{p+2}$ dicht.

Zu jedem ψ^j ($j = 1, 2, \dots$) werde eine Funktion φ^j mit $\varphi^j \in H_1 \cap L^{p+2}$, $l(\varphi^j) = \psi^j$ in G und $\varphi^j = 0$ auf $S_0 \cup S_1$ gemäß Satz 1 bestimmt. Da l ein linearer Operator ist, kann man wegen der Eigenschaften (i), (ii) der Funktionen ψ^j annehmen, daß das System der Funktionen $\{\varphi^1, \varphi^2, \dots\}$ in H_1 orthonormiert ist:

$$(\varphi^i, \varphi^k)_{H_1} = \delta_{ik} \quad (i, k = 1, 2, \dots). \tag{4.1}$$

Hilfssatz 1: *Es sei die Voraussetzung (V 3) für die Funktion f erfüllt, und mit w werde eine endliche Linearkombination von Funktionen φ^i bezeichnet. Dann gelten*

$$B(w, l(w)) = (w, L(l(w)))_{L^2} - (l(w), w |w|^p)_{L^2} \geq c_6 (\|w\|_{H_1}^2 + \|w\|_{p+2}^{p+2}) \tag{4.2}$$

und

$$(f(\cdot, w(\cdot)), l(w))_{L^2} \leq c_7 \|f_1(\cdot, w(\cdot))\|_2 \|w\|_{H_1}. \tag{4.3}$$

Zum Beweis von (4.2) beachte man (2.2), (3.16), (3.15), (3.5), und zum Beweis von (4.3) die Voraussetzung (V 3) ■

Satz 2: *Die Funktion f genüge den Voraussetzungen (V 2), (V 3), und es sei $r \in \mathbb{N}$ beliebig, fest. Dann gibt es Koeffizienten $c_{1r}, c_{2r}, \dots, c_{rr}$ derart, daß für $w^r := \sum_{i=1}^r c_{ir} \varphi^i$ die Gleichungen*

$$B(w^r, \psi^n) = (f(\cdot, w^r(\cdot)), \psi^n)_{L^2} \quad (n = 1, 2, \dots, r) \tag{4.4}$$

erfüllt sind.

Beweis: Wir führen die Spaltenvektoren $\zeta = (c_{jr})_{j=1, \dots, r}$, $\varphi = (\varphi^j)_{j=1, \dots, r}$ und $\eta = (\eta_j)_{j=1, \dots, r}$ mit $\eta_j = B(\zeta^T \cdot \varphi, l(\varphi^j)) - (f(\cdot, \zeta^T \cdot \varphi), l(\varphi^j))_{L^2}$ ein. Man hat $w^r = \zeta^T \cdot \varphi$ und $\|w^r\|_{H_1} = |\zeta|$ gemäß (4.1). Durch

$$\zeta \rightarrow \eta = B(\zeta^T \cdot \varphi, l(\varphi)) - (f(\cdot, \zeta^T \cdot \varphi), l(\varphi))_{L^2}$$

wird eine Abbildung $P: \mathbb{R}^r \rightarrow \mathbb{R}^r$ definiert, und es ist zu zeigen, daß P eine Nullstelle $\zeta_0 \in \mathbb{R}^r$ besitzt. Hierfür ist nach [5: Lemma 4.3 (S. 53/Brouwerscher Fixpunktsatz)] nachzuweisen, daß erstens P stetig ist, was nach Voraussetzung (V 2) gilt, und zweitens es eine Zahl $\varrho > 0$ so gibt, daß $\zeta^T \cdot P\zeta \geq 0$ für alle ζ mit $|\zeta| = \varrho$ wird.

Dies sieht man wie folgt ein. Wir haben $\zeta^T \cdot P\zeta = B(u^r, l(u^r)) - (f(\cdot, u^r), l(u^r))_{L^2}$, woraus mit Hilfssatz 1

$$\zeta^T \cdot P\zeta \geq c_6 |\zeta|^2 + c_6 \|\zeta^T \cdot \varphi\|_{p+2}^{p+2} - c_7 \|f_1(\cdot, \zeta^T \cdot \varphi)\|_{L^2} \quad (4.5)$$

folgt. Beachtet man (V 3), so kann man die rechte Seite in (4.5) weiter nach unten abschätzen. Es ergibt sich

$$\zeta^T \cdot P\zeta \geq c_8 |\zeta|^2 - c_9 + \|\zeta^T \cdot \varphi\|_{p+2}^{\frac{p+2}{2}} \left(c_6 \|\zeta^T \cdot \varphi\|_{p+2}^{\frac{p+2}{2}} - c_{10} \right),$$

womit man sieht, daß $\zeta^T \cdot P\zeta \geq 0$ wird, falls nur $|\zeta| \geq \varrho$ für genügend großes ϱ gewählt wird ■

Es sei jetzt $\{u^j: j \in \mathbb{N}\} \subset H_1 \cap L^{p+2}$ eine Folge von Lösungen der Gleichungssysteme (4.4) aus Satz 2. Aus (4.4), $l(\varphi^n) = \psi^n$, der Linearität von l und daraus, daß die Form $B(\cdot, \cdot)$ in der zweiten Variablen linear ist, folgt die Beziehung

$$B(u^r, l(u^r)) = (f(\cdot, u^r(\cdot)), l(u^r))_{L^2}, \quad r = 1, 2, \dots \quad (4.6)$$

Satz 3: Für die in Satz 2 bestimmte Folge u^1, u^2, \dots gelten mit von r unabhängigen Konstanten c_{11}, c_{12}, c_{13} .

$$\|u^r\|_{p+2} \leq c_{11}, \quad \|u^r\|_{H_1} \leq c_{12}, \quad \|f_1(\cdot, u^r(\cdot))\|_2 \leq c_{13} \quad (4.7)$$

Beweis: Man erhält, wenn man (4.2), (4.3) und (4.6) verwendet, die Abschätzung

$$c_{14} \|u^r\|_{H_1} \leq \|f_1(\cdot, u^r(\cdot))\|_2, \quad (4.8)$$

aus der mit (4.2) und der Voraussetzung (V 3)

$$c_{15} \|u^r\|_{p+2}^{p+2} \leq \|f_1(\cdot, u^r(\cdot))\|_2^2 \leq c_{16} + \varepsilon \|u^r\|_{p+2}^{p-2} \quad (4.9)$$

folgt, wobei ε eine beliebige positive Zahl ist. Wird $\varepsilon < c_{15}$ gewählt, so führt (4.9) zu $\|u^r\|_{p+2} \leq c_{11}$. Wird dies wieder in (4.9) verwendet, erhält man $\|f_1(\cdot, u^r(\cdot))\|_2 \leq c_{13}$. Diese Ungleichung und (4.8) liefern $\|u^r\|_{H_1} \leq c_{12}$, also die letzte der behaupteten Abschätzungen ■

5. Grenzübergang $r \rightarrow \infty$ im Gleichungssystem (4.4)

Wir werden jetzt die Existenz einer Teilfolge der im vorigen Abschnitt (Satz 2) konstruierten Folge $\{u^1, u^2, \dots\}$ nachweisen, die gegen eine verallgemeinerte Lösung von Problem (1.3) konvergiert.

Satz 4: Unter den Voraussetzungen (V 1)–(V 4) besitzt das Problem (1.3) im Sinne von Definition 1 eine verallgemeinerte Lösung.

Beweis: Wir werden Teilfolgen einer Folge stets wie die Folge selbst bezeichnen und das Zeichen \rightarrow soll schwache Konvergenz bedeuten.

Nach Abschnitt 4 ist eine Folge $\{u^j: j \in \mathbb{N}\} \subset H_1 \cap L^{p+2}$ definiert. Die Funktionen u^j sind nach Satz 2 als Linearkombination der Funktionen $\varphi^1, \dots, \varphi^j$ bestimmt und erfüllen die Gleichungen

$$B(u^r, \psi^n) = (f(\cdot, u^r(\cdot)), \psi^n)_{L^2} \quad (n = 1, 2, \dots, r; r = 1, 2, \dots). \quad (5.1)$$

Nach Satz 3 gilt mit einer von r unabhängigen Konstanten

$$\|u^r\|_{H_1} + \|u^r\|_{p+2} \leq c_{17} \quad (r = 1, 2, \dots). \quad (5.2)$$

Da $H_1 \cap L^{p+2}$ ein reflexiver Banachraum ist, gibt es eine Teilfolge $\{u^r\}_r$ (man beachte die Vorbemerkung) der Folge $\{u^r\}_r$ und ein Element $u \in H_1 \cap L^{p+2}$ mit

$$u^r \rightarrow u \text{ in } H_1, \quad u^r \rightarrow u \text{ in } L^{p+2} \quad (r \rightarrow \infty). \tag{5.3}$$

Es wird nun gezeigt, daß u verallgemeinerte Lösung des Problems (1.3) ist.

1. Schritt: Aus $u^r \rightarrow u$ ($r \rightarrow \infty$) in H_1 folgt

$$\begin{aligned} & B(u^r, \psi^n) + \int_G |u^r|^p u^r \psi^n \, dx \\ & \rightarrow - \int_G (k u_{x_1} \psi_{x_1}^n + u_{x_1} \psi_{x_1}^n + u_{x_2} \psi_{x_2}^n - c u \psi^n) \, dx \end{aligned} \tag{5.4}$$

für $r \rightarrow \infty$ ($n = 1, 2, \dots$).

2. Schritt: Wir definieren zur Abkürzung $v^r := |u^r|^p u^r$, $q := \frac{p+2}{p+1}$. Man rechnet nach, daß $\|v^r\|_q = \|u^r\|_{p+2}^{p+1}$ gilt. Wir haben also $v^r \in L^q$ und zusätzlich nach (5.2) die Abschätzung

$$\|v^r\|_q \leq c_{18}. \tag{5.5}$$

Es gibt somit eine Teilfolge $\{v^r\}_r$ von $\{v^r\}_r$ und ein Element $\chi \in L^q$ derart, daß

$$v^r \rightarrow \chi \quad (r \rightarrow \infty) \text{ in } L^q \tag{5.6}$$

gilt.

Wir zeigen zunächst $v^r \rightarrow |u|^p u$ ($r \rightarrow \infty$) in L^q . Es bezeichne $W_2^1(G)$ den Sobolew-Raum der Distributionen, die zusammen mit ihren ersten Ableitungen im L^2 liegen und für die folgende Norm definiert ist:

$$\|g\|_{W_2^1}^2 = (g, g)_{L^2} + \sum_{i=1}^3 (g_{x_i}, g_{x_i})_{L^2}.$$

Berücksichtigt man (V 4), so folgt aus $u^r \in H_1 \cap L^{p+2}$, daß

$$w^r := |x_3|^{\frac{m}{2}} u^r \in W_2^1(G) \tag{5.7}$$

gilt (man vergleiche hierzu die Bemerkung 3 in Abschnitt 1). Insbesondere hat man die Ungleichung $\|w^r\|_{W_2^1} \leq c_{19} \|u^r\|_{H_1 \cap L^{p+2}}$ bzw. mit (5.2) die Abschätzung $\|w^r\|_{W_2^1} \leq c_{20}$, unabhängig von r . Da der Raum $W_2^1(G)$ reflexiv ist, kann man eine in $W_2^1(G)$ schwach konvergente Teilfolge aus $\{w^r\}_r$ auswählen. Diese konvergiert nach dem Sobolewschen Einbettungssätzen (stark) in $L^2(G)$. Es gibt also eine Funktion $w \in W_2^1(G)$, gegen die w^r für $r \rightarrow \infty$ in $L^2(G)$ konvergiert. Man kann nun weiter eine Teilfolge von $\{w^r\}_r$ finden, die fast überall (f. ü.) in G gegen w konvergiert. Nach Definition von w^r bedeutet das

$$u^r \rightarrow w |x_3|^{-\frac{m}{2}} \quad (r \rightarrow \infty) \text{ f. ü. in } G. \tag{5.8}$$

Damit gilt auch

$$|u^r|^{p+2} \rightarrow \left| w |x_3|^{-\frac{m}{2}} \right|^{p+2} \quad (r \rightarrow \infty) \text{ f. ü. in } G. \tag{5.9}$$

Dies und $\|u^r\|_{p+2} \leq c_{17}$ ((5.2) und der Satz von FATOÙ [9: S. 73]) ergeben

$$w |x_3|^{-\frac{m}{2}} \in L^{p+2}. \tag{5.10}$$

Aus (5.9), (5.2) und (5.10) folgt mit [5: Lemma 1.3]

$$w^r \rightarrow w |x_3|^{-\frac{m}{2}} \quad (r \rightarrow \infty) \text{ in } L^{p+2}. \quad (5.11)$$

(5.3), (5.8) und (5.11) liefern $u = w |x_3|^{-\frac{m}{2}}$ und $w^r \rightarrow u$ ($r \rightarrow \infty$) f. ü. in G . Damit hat man jetzt

$$v^r \rightarrow |u|^p u \quad (r \rightarrow \infty) \text{ f. ü. in } G. \quad (5.12)$$

Wegen $u \in L^{p+2}$ gilt $|u|^p u \in L^q$, woraus zusammen mit (5.5) und (5.12)

$$v^r \rightarrow |u|^p u \quad (r \rightarrow \infty) \text{ in } L^q \quad (5.13)$$

folgt, wenn man wieder [5: Lemma 1.3] anwendet.

Da $\psi^n \in L^{p+2}$ gilt, liefert (5.13)

$$\int_G |u|^p u^r \psi^n dx \rightarrow \int_G |u|^p u \psi^n dx \quad (r \rightarrow \infty), \quad n = 1, 2, \dots$$

Zusammen mit (5.4) und der Definition der Form $B(\cdot, \cdot)$ besagt dies

$$B(u^r, \psi^n) \rightarrow B(u, \psi^n) \quad (r \rightarrow \infty), \quad n = 1, 2, \dots \quad (5.14)$$

3. Schritt: Da $w^r \rightarrow u$ ($r \rightarrow \infty$) f. ü. in G gilt, folgt mit (V 2)

$$f(x, w^r(x)) \rightarrow f(x, u(x)) \quad (r \rightarrow \infty) \text{ für fast alle } x \in G. \quad (5.15)$$

Nach Bemerkung 2 in Abschnitt 2 hat man

$$f(\cdot, u(\cdot)) \in L^{\frac{p+2}{p+1}}. \quad (5.16)$$

Weiter gilt nach (V 3) und Satz 3

$$\|f(\cdot, w^r(\cdot))\|_{\frac{p+2}{p+1}} \leq c_{21}, \quad (5.17)$$

so daß sich wieder [5: Lemma 1.3] dahingehend anwenden läßt, daß aus (5.15) bis (5.17) $f(\cdot, w^r(\cdot)) \rightarrow f(\cdot, u(\cdot))$ ($r \rightarrow \infty$) in $L^{\frac{p+2}{p+1}}$ folgt, woraus man

$$(f(\cdot, w^r(\cdot)), \psi^n)_{L^1} \rightarrow (f(\cdot, u(\cdot)), \psi^n)_{L^1} \quad (r \rightarrow \infty), \quad n = 1, 2, \dots \quad (5.18)$$

erhält. Aus $B(u^r, \psi^n) = (f(\cdot, w^r(\cdot)), \psi^n)_{L^1}$ ($n = 1, 2, \dots, r$) folgt für $r \rightarrow \infty$, wenn (5.14) und (5.18) berücksichtigt werden, $B(u, \psi^n) = (f(\cdot, u(\cdot)), \psi^n)_{L^1}$ ($n = 1, 2, \dots$). Da die endlichen Linearkombinationen der Funktionen ψ^j in $H_1^+ \cap L^{p+2}$ dicht liegen und $B(\cdot, \cdot)$ im zweiten Argument linear ist, hat man schließlich $B(u, v) = (f(\cdot, u(\cdot)), v)_{L^1}$, $v \in H_1^+ \cap L^{p+2}$ ■

LITERATUR

- [1] Дачев, Г. Д.: О некоторых краевых задачах для уравнения смешанного типа в многомерных областях. С. Р. Acad. bulg. Sci. 30, 8 (1977), 1101—1104.
- [2] Сорокина, Н. Г.: Энергетические соотношения для многомерных уравнений смешанного типа. Дифф. уравнения 9, 1 (1973), 158—161.
- [3] Сорокина, Н. Г.: Сильная разрешимость граничной задачи для уравнения смешанного типа в многомерных областях. Укр. мат. ж. 26 (1974), 115—123.
- [4] Подгаев, А. Г.: О разрешимости обобщенной задачи Трикоми для одного нелинейного уравнения. Докл. Акад. Наук СССР 236, 6 (1977), 1307—1310.

- [5] LIONS, J. L.: Quelques méthodes de résolution des problèmes aux limites non linéaires. Dunod: Paris 1969.
- [6] Диденко, В. П.: О краевых задачах для многомерных гиперболических уравнений с вырождением. Докл. Акад. Наук СССР 205 (1972), 763–766.
- [7] Диденко, В. П.: Об обобщенной разрешимости задачи Трикоми. Укр. мат. ж. 25 (1973), 14–24.
- [8] MORAWETZ, C. S.: A weak solution for a system of equations of elliptic-hyperbolic type. Comm. Pure Appl. Math. 11 (1958), 315–331.
- [9] KOLMOGOROV, A., and S. FOMIN: Measure, Lebesgue Integrals, and Hilbert Space. New York—London 1961.

Manuskripteingang: 04. 04. 1983

VERFASSER:

Dr. ANDREAS MÜLLER-RETTKOWSKI
Mathematisches Institut I der Universität
D-7500 Karlsruhe 1, Englerstr. 2, PF 6380