



Universidad Nacional Mayor de San Marcos

Universidad del Perú. Decana de América

Facultad de Ciencias Matemáticas

Escuela Académico Profesional de Matemática

**Existencia, unicidad y regularidad de solución de una
ecuación hiperbólica lineal con término disipativo
friccional**

TESINA

Para optar el Título Profesional de Licenciado en Matemática

AUTOR

Freddy Pablo CASTRO VICENTE

ASESOR

Alfonso PÉREZ SALVATIERRA

Lima, Perú

2009



Reconocimiento - No Comercial - Compartir Igual - Sin restricciones adicionales

<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/>

Usted puede distribuir, remezclar, retocar, y crear a partir del documento original de modo no comercial, siempre y cuando se dé crédito al autor del documento y se licencien las nuevas creaciones bajo las mismas condiciones. No se permite aplicar términos legales o medidas tecnológicas que restrinjan legalmente a otros a hacer cualquier cosa que permita esta licencia.

Referencia bibliográfica

Castro, F. (2009). *Existencia, unicidad y regularidad de solución de una ecuación hiperbólica lineal con término disipativo friccional*. Tesina para optar el título profesional de Licenciado en Matemática. Escuela Académico Profesional de Matemática, Facultad de Ciencias Matemáticas, Universidad Nacional Mayor de San Marcos, Lima, Perú.

RESUMEN

EXISTENCIA, UNICIDAD Y REGULARIDAD DE SOLUCIÓN DE UNA ECUACIÓN HIPERBÓLICA LINEAL CON TÉRMINO DISIPATIVO FRICCIONAL

FREDDY PABLO CASTRO VICENTE

DICIEMBRE – 2009

Orientador: Dr. Alfonso Pérez Salvatierra.

Título obtenido: Licenciado en Matemática.

En este trabajo estudiamos la existencia, unicidad y regularidad de solución de una ecuación hiperbólica lineal, por medio del método Faedo – Galerkin desigualdades integrales de Gronwall, teorema de Aubin – Lions, inmersiones de los espacios de Sobolev, etc.

PALABRAS CLAVES:

Espacios de Sobolev

Método Faedo – Galerkin

Inmersiones de Sobolev

ABSTRACT

EXISTENCE, UNICITY AND REGULARITY OF ONE SOLUTION

LINEAR HYPERBOLIC EQUATION

WITH TERM DISIPATIVO FRICCIONAL

FREDDY PABLO CASTRO VICENTE

DECEMBER- 2010

Tutor: Dr. Alfonso Pérez Salvatierra.

Academic degree: Licenciado en Matemática.

In this work we studied the existence, unicity and regularity of solution of linear a hyperbolic equation, by means of the method Faedo - Galerkin integral inequalities of Gronwall, theorem of Aubin - Lions, immersions of the spaces Sobolev, etc.

KEYS WORDS:

Spaces of Sobolev

Method Faedo - Galerkin

Immersions of Sobolev

DEDICATORIA

Este trabajo se lo dedico especialmente a mis padres María y Víctor por su apoyo incondicional, a mis tíos, familiares y mis amigos que siempre estuvieron pendientes de mí.

Índice general

1. Preliminares	2
1.1. Desigualdades importantes	2
1.2. Convergencia débil y débil estrella	4
1.3. Espacios de Hilbert y L^p	5
1.4. Espacio de Funciones de Prueba o Test	7
1.5. Distribuciones sobre Ω y Derivadas	11
1.6. El espacio de Sobolev y algunas propiedades	12
1.7. Espacios de Bochner	13
1.8. Inmersiones de espacios de Sobolev	20
1.9. Condiciones de Carathéodory	22
2. Problema hiperbólico lineal	24
2.1. Existencia de solución débil	25
2.2. Unicidad de solución	34

Capítulo 1

Preeliminares

1.1. Desigualdades importantes

LEMA 1 (DESIGUALDAD DE GRONWALL) *Sea f continua y no negativa en $[0, a]$ y K, M constantes positivas. Si se satisface que:*

$$f(t) \leq K + M \int_0^t f(s) ds, \quad \forall t \in (0, a]$$

entonces $f(t) \leq Ke^{Mt}$, $\forall t \in (0, a]$. En particular: si $K = 0$ entonces $f(t) = 0$.

Demostración:

Sea $U(t) = K + M \int_0^t f(s) ds$, y observe que $U(0) = K$. entonces $f(t) \leq U(t)$ por hipótesis, y, por el teorema fundamental de cálculo, nosotros obtenemos.

$$U'(t) = Mf(t) \leq MU(t) \quad 0 \leq t \leq a$$

Nosotros multiplicamos esta desigualdad por e^{-Mt} y aplicamos la identidad

$$U'(t)e^{-Mt} - MU(t)e^{-Mt} = (U(t)e^{-Mt})' \leq 0$$

para obtener:

$$\frac{d}{dt} [U(t)e^{-Mt}] \leq 0$$

Integrando de 0 a t tenemos:

$$U(t)e^{-Mt} - U(0) \leq 0$$

y desde que $f(t) \leq U(t)$ y $U(0) = K$,

$$f(t) \leq U(t) \leq Ke^{Mt} \quad (0 \leq t \leq a)$$

que es la desigualdad deseada.

LEMA 2 (DESIGUALDAD DE YOUNG) Si $1 < p, q < +\infty$ son conjugadas entonces:

$$a^{1/p} \cdot b^{1/q} \leq \frac{a}{p} + \frac{b}{q}; \quad \forall a, b \geq 0$$

Demost.

Primero probaremos lo siguiente; si $a, b > 0$ y $0 < t < 1$, se cumple:

$$a^t \cdot b^{1-t} \leq at + b(1-t)$$

Consideremos en primer lugar, $0 < a \leq b$

Observe que:

$$\begin{aligned} a^t \cdot b^{1-t} \leq at + b(1-t) &\Leftrightarrow a^{t-1} \cdot b^{1-t} \leq t + \frac{b}{a}(1-t) \\ &\Leftrightarrow \left(\frac{b}{a}\right)^{1-t} \leq t + \frac{b}{a}(1-t) \text{ con } \frac{b}{a} \geq 1 \end{aligned}$$

Definimos:

$$\phi : [1, +\infty) \rightarrow \mathbb{R} \text{ tal que } \phi(x) = t + x(1-t) - x^{1-t}$$

donde $t \in \langle 0, 1 \rangle$ (fijo)

$$\phi'(x) = 1 - t - (1-t)x^{-t} = \underbrace{(1-t)}_{\geq 0} \underbrace{(1-x^{-t})}_{\geq 0}$$

$$\Rightarrow \phi'(x) \geq 0; \forall x \geq 1$$

$$\Rightarrow 0 = \phi(1) \leq \phi(x) = t + x(1-t) - x^{1-t}$$

Por lo tanto $x^{1-t} \leq t + x(1-t); \forall x \geq 1$

Tomando $x = \frac{b}{a} \geq 1$, la desigualdad, se sigue.

En el caso que $0 < b < a$; como $1-t \in \langle 0, 1 \rangle$. usando la parte anterior (para $1-t$ en vez de t) $b^{1-t} \cdot a^t \leq b(1-t) + at$.

Ahora demostraremos la desigualdad de Young; si $a = 0$ ó $b = 0$ la desigualdad es obvia, trabajaremos en el caso $a > 0$ y $b > 0$. como $1 < p < +\infty \Rightarrow 0 < \frac{1}{p} < 1$, de la prueba anterior obtenemos:

$$a^{1/p} \cdot b^{1-1/p} \leq \frac{a}{p} + b \left(1 - \frac{1}{p}\right)$$

TEOREMA 1 (DESIGUALDAD DE CAUCHY - SCHWARZ) Sea X un espacio vectorial con producto interno y sean $x, y \in X$. Entonces

$$|(x, y)| \leq \|x\| \|y\|$$

teniendo la igualdad si y sólo si x e y son linealmente dependientes.

Demost. Ver [7]

1.2. Convergencia débil y débil estrella

DEFINICION 1 (CONVERGENCIA DÉBIL) Una sucesión (u_n) en un espacio normado X , converge débilmente si $\exists u \in X$ tal que para cada $f \in X'$ $f(u_n) \rightarrow f(u)$

En notación moderna:

$$u_n \rightharpoonup u \Leftrightarrow \langle f, u_n \rangle \rightarrow \langle f, u \rangle \quad \forall f \in X'$$

DEFINICION 2 (CONVERGENCIA FUERTE) Una sucesión (u_n) en un espacio normado X , converge fuerte si existe $u \in X$ tal que $\|u_n - u\| \rightarrow 0$

Notación:

$$u_n \rightarrow u \text{ fuerte} \Leftrightarrow \|u_n - u\|_X \rightarrow 0$$

DEFINICION 3 (CONVERGENCIA DÉBIL *) Sea (u_m) una sucesión de funcionales lineales acotadas en un e. normado X diremos que:

$$u_m \xrightarrow{*} u \Leftrightarrow \langle u_m, w \rangle_{X', X} \rightarrow \langle u, w \rangle_{X', X} \quad \forall w \in X$$

PROPOSICION 1 Sea (f_n) una sucesión de E' . Se verifica

- Si $f_n \rightarrow f$ fuertemente, entonces $f_n \rightharpoonup f$ en $\sigma(E', E'')$
- Si $f_n \rightharpoonup f$ en $\sigma(E', E'')$, $f_n \xrightarrow{*} f$ en $\sigma(E', E)$

Demost. Ver [2]

1.3. Espacios de Hilbert y L^p

DEFINICION 4 (ESPACIO DE HILBERT) *Sea X un espacio vectorial con producto interno, si X es completo con respecto a la metrica inducida por el producto interno, diremos entonces que X es un espacio de Hilbert.*

Observación: en un espacio de Hilbert toda sucesión acotada posee una subsucesión débilmente convergente.

DEFINICION 5 \mathcal{M} : *Colección de todos los subconjuntos medibles en \mathbb{R}^m .*

DEFINICION 6 $\mathcal{M}(\Omega)$: *Colección de todas las funciones medibles sobre Ω .*

DEFINICION 7 (LOS ESPACIOS L^p) *Sea $\Omega \in \mathcal{M}$ y $p \geq 1$ denotaremos por $L^p(\Omega)$ al conjunto de todas las funciones $f \in \mathcal{M}(\Omega)$ talque $|f|^p \in L(\Omega)$ es decir*

$$L^p(\Omega) = \left\{ f \in \mathcal{M}(\Omega) : \int_{\Omega} |f|^p < \infty \right\}$$

Si $f \in L^p(\Omega)$ entonces denotaremos

$$\|f\|_p = \left(\int_{\Omega} |f|^p \right)^{1/p}$$

Obs.: $L^1(\Omega) = L(\Omega)$

DEFINICION 8 (ESPACIO L^∞) *Sea $\Omega \in \mathcal{M}$, decimos que la función $f \in \mathcal{M}(\Omega)$ es esencialmente acotada sss $\exists C = C(f) > 0$ tal que $|f(x)| \leq C$ ctp Ω .*

Denotaremos por $L^\infty(\Omega)$ al conjunto de todas las $f \in \mathcal{M}(\Omega)$ que son esencialmente acotadas. Si $f \in L^\infty(\Omega)$, entonces

$$\begin{aligned} \|f\|_\infty &= \inf \{ C > 0 : |f(x)| < C \text{ ctp. } \Omega \} \\ &= \sup.ess \{ |f(x)| : x \in \Omega \} \end{aligned}$$

Nota. Si $f \in L^\infty$, entonces

$$|f(x)| \leq \|f\|_{L^\infty}, \text{ c.t.p. en } \Omega.$$

En efecto, existe una sucesión C_n tal que $C_n \rightarrow \|f\|_{L^\infty}$ y para cada n , $|f(x)| \leq C_n$ c.t.p. en Ω . Así, $|f(x)| \leq C_n$ para todo $x \in \Omega - E_n$ con E_n de medida cero.

Se pone $E = \bigcup_n E_n$ de forma que E es de medida cero y se tiene $|f(x)| \leq C_n$ para todo n y para todo $x \in \Omega - E$. En consecuencia $|f(x)| \leq \|f\|_{L^\infty}$, para todo $x \in \Omega - E$.

Notación. Sea $1 \leq p \leq \infty$; se designa por p' el **exponente conjugado** de p , i.e.

$$\frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$$

TEOREMA 2 (DESIGUALDAD DE HOLDER) Sean $p, q \in [1, \infty]$. conjugadas y $\Omega \in \mathcal{M}$.

Si $f \in L^p(\Omega)$ y $g \in L^q(\Omega)$ entonces $f \cdot g \in L^1(\Omega)$ y $\|f \cdot g\|_1 \leq \|f\|_p \cdot \|g\|_q$

Nota. Es conveniente retener una consecuencia muy útil de la desigualdad de Holder: Sean f_1, f_2, \dots, f_k funciones tales que

$$f_i \in L^{p_i}(\Omega) \quad 1 \leq i \leq k \text{ con } \frac{1}{p} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{p_2} + \dots + \frac{1}{p_k} \leq 1$$

Entonces el producto $f = f_1 f_2 \dots f_k$ pertenece a $L^p(\Omega)$ y

$$\|f\|_{L^p} \leq \|f_1\|_{L^{p_1}} \|f_2\|_{L^{p_2}} \dots \|f_k\|_{L^{p_k}}$$

En particular, si $f \in L^p(\Omega) \cap L^q(\Omega)$ con $1 \leq p \leq q \leq \infty$, entonces $f \in L^r(\Omega)$ para todo $p \leq r \leq q$ y se verifica la **desigualdad de interpolación**

$$\|f\|_{L^r} \leq \|f\|_{L^p}^\alpha \|f\|_{L^q}^{1-\alpha} \text{ donde } \frac{1}{r} = \frac{\alpha}{p} + \frac{1-\alpha}{q} \quad (0 \leq \alpha \leq 1)$$

COROLARIO 1 Sea $f, g \in L^2(\Omega)$ entonces $fg \in L^1(\Omega)$ y

$$\int_\Omega |fg| \leq \left(\int_\Omega |f|^2 \right)^{1/2} \left(\int_\Omega |g|^2 \right)^{1/2}$$

Desigualdad de Cauchy - Schwarz

TEOREMA 3 (DESIGUALDAD DE MINKOWSKY) Si $1 \leq p < \infty$ y $f, g \in L^p(\Omega)$ entonces $f + g \in L^p(\Omega)$ y

$$\|f + g\| \leq \|f\|_p + \|g\|_p$$

TEOREMA 4 L^p es un espacio vectorial y $\|\cdot\|_{L^p}$ es una norma para todo $1 \leq p \leq \infty$.

Demostración: [2]

TEOREMA 5 L^p es un espacio de Banach para todo $1 \leq p \leq \infty$.

Demostración: [2]

TEOREMA 6 (TEOREMA DE REPRESENTACIÓN DE RIEZ) Sea $1 < p < \infty$ y sea $\varphi \in (L^p)'$. Entonces existe $u \in L^{p'}$ único tal que

$$\langle \varphi, f \rangle = \int u f \quad \forall f \in L^p$$

Además se verifica

$$\|u\|_{L^{p'}} = \|\varphi\|_{(L^p)'}$$

Nota. el teorema es muy importante. expresa que toda forma lineal continua sobre L^p con $1 < p < \infty$ se representa por medio de una función de $L^{p'}$. La aplicación $\varphi \rightarrow u$ es un operador lineal isométrico y sobreyectivo que permite identificar el dual de L^p con $L^{p'}$. En lo que sigue, se hará sistemáticamente la identificación

$$(L^p)' = L^{p'}$$

Demost.: Ver [2]

TEOREMA 7 (Fubini) Si $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$ entonces $f_x \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^{m_2})$ ctp \mathbb{R}^{m_1} , $f_y \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^{m_1})$ ctp \mathbb{R}^{m_2} y

$$\int_{\mathbb{R}^n} f = \int_{\mathbb{R}^{m_1}} \left(\int_{\mathbb{R}^{m_2}} f(x, y) dy \right) dx = \int_{\mathbb{R}^{m_2}} \left(\int_{\mathbb{R}^{m_1}} f(x, y) dx \right) dy$$

donde $m_1, m_2 \in \mathbb{Z}^+$ con $m_1 + m_2 = n$.

Demostración: Ver [8]

1.4. Espacio de Funciones de Prueba o Test

Notaciones previas:

Dado $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$ y $z = (z_1, z_2, \dots, z_n) \in \mathbb{K}^n$ ($\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ó \mathbb{C}) definiremos:

$$\begin{aligned} |\alpha| &= \alpha_1 + \alpha_2 + \dots + \alpha_n; \\ z^\alpha &= z^{\alpha_1} z^{\alpha_2} \dots z^{\alpha_n} \\ \alpha! &= \alpha_1! \alpha_2! \dots \alpha_n! \end{aligned}$$

Por D^α representaremos al operador derivación de orden α dado por,

$$D^\alpha = \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{\alpha_1} \partial x_2^{\alpha_2} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}$$

y si $\alpha = (0, 0, \dots, 0)$ se define $D^0 u = u, \forall u$.

Ejm.: $u : \Omega \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}; n = 3 \alpha = (2, 1, 3) \in \mathbb{N}^3, |\alpha| = 2 + 1 + 3 = 6$

$$D^\alpha u = \frac{\partial^6 u}{\partial x_1^2 \partial x_2 \partial x_3^3}$$

Por $D_i = \frac{\partial}{\partial x_i}, i = 1, 2, \dots, n$

Ejm.: $i = 3, D_3 u = \frac{\partial}{\partial x_3} u$

Si $\alpha, \beta \in \mathbb{N}^n$, se escribirá que $\beta \leq \alpha$ si y sólo si, $\beta_i \leq \alpha_i; i = 1, 2, \dots, n$

Regla de Leibniz Sea $u, v : \Omega \rightarrow \mathbb{K}$ suficientemente derivables, entonces

$$D^\alpha(uv) = \sum_{\beta \leq \alpha} \frac{\alpha!}{\beta!(\alpha - \beta)!} (D^\beta u) (D^{\alpha - \beta} v) = \sum_{\beta \leq \alpha} \binom{\alpha}{\beta} D^\beta u D^{\alpha - \beta} v$$

Observación: $\binom{\alpha}{\beta} = \frac{\alpha!}{\beta!(\alpha - \beta)!}; \alpha \geq \beta. \alpha, \beta \in \mathbb{N}^n$.

DEFINICION 9 (Soporte de una función) Sean $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un dominio y $u : \Omega \rightarrow \mathbb{K}$ una función, se define el soporte de u por;

$$sop(u) = \overline{\{x \in \Omega / u(x) \neq 0\}}^\Omega$$

DEFINICION 10 Si $u : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{K}$ entonces se define la función traslación ;

$$u_{x_0} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{K} \text{ tal que } x \rightarrow u_{x_0}(x) = u(x - x_0)$$

Proposición. Sean $u, v : \Omega \rightarrow \mathbb{K}$, funciones, $\lambda \in \mathbb{K}, \lambda \neq 0$ entonces se tiene las siguientes propiedades:

$$\begin{aligned} sop(u + v) &\subset sop(u) \cup sop(v) \\ sop(uv) &\subset sop(u) \cap sop(v) \\ sop(\lambda u) &= sop(u) \\ sop(u_{x_0}) &= x_0 + sop(u), \quad u_{x_0} \text{ función traslación} \end{aligned}$$

Sean $u, v : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, se define la convolución de u y v por,

$$(u * v)(x) = \int_{\mathbb{R}^n} u(x - y)v(y)dy = \int_{\mathbb{R}^n} u(y)v(x - y)dy$$

Observación:

- $\text{sop}(u)$ es el menor cerrado de Ω fuera del cual $u = 0$, en el sentido siguiente:
 - (a) $\text{sop}(u)$ es un cerrado de Ω y $u = 0$ en $\Omega - \text{sop}(u)$
 - (b) si F es cerrado de Ω y $u = 0$ en $\Omega - F$, entonces $\text{sop}(u) \subset F$
- Si K es compacto y F es cerrado $\Rightarrow K + F$ es cerrado.

Proposición. Si u ó v tiene soporte compacto, entonces

$$\text{sop}(u * v) \subset \text{sop}(u) + \text{sop}(v)$$

Demost.: Ver [9]

Ejemplo de función prueba: Sea $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ definido por

$$\varphi(x) = \begin{cases} \exp\left(\frac{-1}{1-\|x\|^2}\right) & \text{si } \|x\| < 1 \\ 0 & \text{si } \|x\| \geq 1 \end{cases}$$

donde $\|x\|^2 = \sum_{i=1}^n x_i^2$ (norma euclidiana de \mathbb{R}^n)

Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ abierto se define,

$C_0^\infty(\Omega) = C_c^\infty(\Omega)$ es el conjunto de las funciones $u : \Omega \rightarrow \mathbb{K}$ tq. $\text{sop}(u)$ es compacto en Ω y con derivada parcial continua de todos los ordenes.

A los elementos de $C_0^\infty(\Omega)$ se denomina funciones de prueba o tests.

DEFINICION 11 (SUCESIÓN REGULARIZANTE) La sucesión $(\rho_m) \subset C_0^\infty(\mathbb{R}^n)$ se dice que es una sucesión regularizante, si satisface las siguientes propiedades.

- (1) $\rho_m > 0, \quad \forall m$
- (2) $\text{sop}(\rho_m) \subset \overline{B}(0, \frac{1}{m})$
- (3) $\int_{\mathbb{R}^n} \rho_m(x)dx = 1, \quad \forall m$

Nota. $\int_{\mathbb{R}^n} \rho_m(x)dx = \int_{\|x\| \leq \frac{1}{m}} \rho_m(x)dx = 1$

Daremos una topología de límite inductivo en $C_0^\infty(\Omega)$. Sea $\{\varphi_\mu\} \subset C_0^\infty(\Omega)$ una sucesión, diremos que, $\varphi_{\mu\nu} \rightarrow 0$, si

- $\exists K$ compacto fijo tq. $\text{sop}(\varphi_\mu) \subset K, \forall \mu$
- $\forall \alpha \in \mathbb{N}^n, D^\alpha \varphi_\mu \rightarrow 0$ uniformemente en K

Con esta convergencia dada en $C_0^\infty(\Omega)$, definimos

$$D(\Omega) = (C_0^\infty(\Omega), \rightarrow)$$

El espacio de funciones test o de prueba con la topología límite inductivo.

DEFINICION 12 Sea $u : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, integrable a Lebesgue definida en Ω , tal que para cada compacto $K \subset \Omega$

$$\int_K |u(x)| dx < \infty$$

Diremos que u es localmente integrable y escribiremos

$$L_{loc}^1(\Omega) = \left\{ u : \Omega \rightarrow \mathbb{R} \text{ med. } / \Omega \subset \mathbb{R}^n \wedge \int_K |u(x)| dx < \infty, \forall K \subset \Omega \text{ cpto.} \right\}$$

Para $1 < p < +\infty$ se define,

$$L_{loc}^p(\Omega) = \left\{ u : \Omega \rightarrow \mathbb{R} / u \text{ medible, } \int_K |u(x)|^p dx < \infty, \forall K \text{ compacto } \subset \Omega \right\}$$

Es inmediato comprobar que:

$$L_{loc}^p(\Omega) \subset L_{loc}^1(\Omega), \quad 1 \leq p \leq +\infty$$

y en particular: $L^p(\Omega) \subset L_{loc}^1(\Omega)$; $1 \leq p \leq +\infty$ Por tanto $L_{loc}^1(\Omega)$ es uno de los mayores espacios de funciones del análisis. Además $C_0(\Omega)$ y $C_0^\infty(\Omega)$ son densos en $L^p(\Omega)$ para $1 \leq p < +\infty$ y $C_0(\mathbb{R}^n)$ y $C_0^\infty(\mathbb{R}^n)$ son densos en $L^p(\mathbb{R}^n)$

Proposición (Lema de Dubois Raymond) Sea $u \in L_{loc}^1(\Omega)$ tq. $\int_\Omega u(x)\varphi(x)dx = 0$, $\forall \varphi \in C_0^\infty(\Omega)$. entonces $u = 0$ c.s. en Ω .

Demostración: Ver[9]

1.5. Distribuciones sobre Ω y Derivadas

Sea $T : D(\Omega) \rightarrow \mathbb{K}$ una forma lineal, diremos que:

1. T es continua (en el sentido de convergencia en $D(\Omega)$) si, $\forall(\varphi_\nu) \subset D(\Omega)$ tq. $\varphi_\nu \rightarrow 0$ entonces, $\langle T, \varphi_\nu \rangle \rightarrow 0$ en \mathbb{R} .

Observación: $\langle T, \varphi_\nu \rangle = T(\varphi_\nu)$

2. T es una distribución sobre Ω si, T es lineal y continua en $D(\Omega)$.

Al espacio de las distribuciones se le denota por,

$$D'(\Omega) = \{T : D(\Omega) \rightarrow \mathbb{R} / T \text{ es una distribución sobre } \Omega\}$$

Ejm.: Sea $u \in L^1_{loc}(\Omega)$, definamos la forma lineal $T_u : D(\Omega) \rightarrow \mathbb{K}$ definida por,

$$\langle T_u, \varphi \rangle = \int_{\Omega} u(x)\varphi(x)dx; \quad \forall \varphi \in D(\Omega)$$

Es fácil verificar que $T_u \in D'(\Omega)$

Observación: Del lema de Du Bois Raymond, se tiene que para cada $u : \Omega \rightarrow \mathbb{K}$, $u \in L^1_{loc}(\Omega)$; T_u está unívocamente determinado por u sobre Ω , c.s., esto es la aplicación;

$$T : L^1_{loc}(\Omega) \rightarrow D'(\Omega) \text{ tq } u \rightarrow T_u \text{ es inyectiva.}$$

Es más, se puede probar que es una inmersión continua i.e $L^1_{loc}(\Omega) \hookrightarrow D'(\Omega)$

La derivada distribucional(o derivada en el sentido de las distribuciones)

Sea $T \in D'(\Omega) \wedge \alpha \in \mathbb{N}^n$, se define la derivada de T de orden α por:

$$\langle D^\alpha T, \varphi \rangle = (-1)^{|\alpha|} \langle T, D^\alpha \varphi \rangle, \forall \varphi \in D(\Omega)$$

La aplicación del operador, $D^\alpha : D'(\Omega) \rightarrow D'(\Omega)$ tal que $T \rightarrow D^\alpha T$ es lineal y continua en el sentido de $D'(\Omega)$

Observación: La derivada de una función integrable en Ω , no necesariamente es en general una función localmente integrable en Ω .

Lo que motivará la definición de una clase significativa de los espacios de Banach de funciones, conocidos como los espacios de Sobolev.

1.6. El espacio de Sobolev y algunas propiedades

Sabemos que no toda distribución en Ω proviene de una función de $L^1_{loc}(\Omega)$. Ahora estamos interesados en funciones $u \in L^2(\Omega)$, tal que su derivada en el sentido distribucional $D^\alpha u$ (que es una distribución) provenga de alguna función $u_\alpha \in L^2(\Omega)$, mas precisamente, que exista $u_\alpha \in L^2(\Omega)$ talque,

$$\langle D^\alpha u, \varphi \rangle = \langle u_\alpha, \varphi \rangle, \quad \forall \varphi \in D(\Omega)$$

esto es,

$$(-1)^{|\alpha|} \langle u, D^\alpha \varphi \rangle = \langle u_\alpha, \varphi \rangle$$

multiplicando ambos lados por $(-1)^{|\alpha|}$ resulta,

$$\int_{\Omega} u(x) D^\alpha \varphi(x) dx = (-1)^{|\alpha|} \langle u_\alpha, \varphi \rangle$$

Ahora bien, sea Ω un abierto de \mathbb{R}^n , $1 \leq p < \infty$, se define un nuevo espacio denominado **espacio de Sobolev** representado por $W^{m,p}$ y definido por

$$W^{m,p}(\Omega) = \{u \in L^p(\Omega) / D^\alpha u \in L^p(\Omega), \forall |\alpha| \leq m\}$$

Observación:

- $W^{m,p}(\Omega)$ es un espacio vectorial.
- $D^\alpha u$ son derivadas en el sentido de las distribuciones.

Para cada $u \in W^{m,p}(\Omega)$ se define la norma de u por,

$$\|u\|_{m,p}^p = \sum_{|\alpha| \leq m} \int_{\Omega} |D^\alpha u(x)|^p dx$$

Proposición. El espacio de Sobolev $W^{m,p}(\Omega)$ es de Banach.

Demostración: ver [9]

Observación:

- En el caso particular cuando $p = 2$ se tiene:

$$W^{m,2}(\Omega) = H^m(\Omega)$$

- El espacio $H^m(\Omega)$ es un espacio de Hilbert con el producto escalar,

$$(u, v)_m = \sum_{|\alpha| \leq m} (D^\alpha u, D^\alpha v)_{L^2(\Omega)}, \quad \forall u, v \in H^m(\Omega)$$

El espacio $W_0^{m,p}(\Omega)$

Cuando $m = 0$, se tiene que $W^{0,p}(\Omega) = L^p(\Omega)$ y de resultado conocido sabemos que $D(\Omega)$ es denso en $L^p(\Omega)$, mas no es verdadero que $D(\Omega)$ es denso en $W^{m,p}(\Omega)$, para $m \geq 1$, como veremos posteriormente.

Motivado por esta razón, definiremos el espacio $W_0^{m,p}(\Omega)$ por

$$W_0^{m,p}(\Omega) = \overline{D(\Omega)}^{W^{m,p}(\Omega)}$$

Cuando $p=2$ se escribe $H_0^m(\Omega) = W_0^{m,2}(\Omega)$.

Los espacios $W^{-m,p}(\Omega)$

Sea $1 \leq p < +\infty$, $q > 1$ tal que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$ se define

$$\begin{aligned} W^{-m,q}(\Omega) &= (W_0^{m,p}(\Omega))' \text{ dual topológico, si } p=2 \text{ se tiene} \\ W^{-m}(\Omega) &= H_0^m(\Omega) \end{aligned}$$

1.7. Espacios de Bochner

Sea X es un espacio de Banach. Consideremos la aplicación

$$: [0, T] \rightarrow X \text{ tq. } t \rightarrow u(t)$$

extenderemos la noción de medibilidad, integrabilidad y diferenciabilidad débil.

DEFINICION 13 *Una función $s : [0, T] \rightarrow X$ es llamado simple si tiene la forma:*

$$s(t) = \sum_{i=1}^m I_{E_i}(t) u_i$$

con conjuntos medibles Lebesgue $E_i \subset [0, T]$ y $u_i \in X$

DEFINICION 14 La función $f : [0, T] \rightarrow X$ es llamado fuertemente medible si existe funciones simples $S_k : [0, T] \rightarrow X$ tq. $S_k(t) \rightarrow f(t)$, c.s. en $[0, T]$.

DEFINICION 15 (BOCHNER INTEGRABLE)

- Para una función simple $s(t) = \sum_{i=1}^m I_{E_i}(t)u_i$ definimos la integral

$$\int_0^T s(t)dt = \sum_{i=1}^m u_i \mu(E_i)$$

- diremos que $f : [0, T] \rightarrow X$ es Bochner - integrable ó integrable en el sentido de Bochner, si existe una sucesión (S_k) de funciones simples tal que

$$S_k(t) \rightarrow f(t) \text{ C.S. y}$$

$$\int_0^T \|s_k(t) - f(t)\|_X dt \rightarrow 0 \text{ cuando } k \rightarrow +\infty$$

- Si f es de Bochner - Integrable definimos

$$\int_0^T f(t)dt = \lim_{k \rightarrow \infty} \int_0^T S_k(t)dt$$

TEOREMA 8 (CARACTERIZACIÓN DE LAS FUNCIONES BOCHNER - INTEGRABLE) Una función fuertemente medible $f : [0, T] \rightarrow X$ es Bochner - Integrable si y sólo si,

$$[0, T] \rightarrow \mathbb{R} \text{ tq. } t \rightarrow \|f(t)\|_X$$

es lebesgue integrable i.e. $\int_0^T \|f(t)\|_X dt < +\infty$

En este caso se tiene:

$$\left\| \int_0^T f(t)dt \right\|_X \leq \int_0^T \|f(t)\|_X dt,$$

Además $\forall u' \in X'$ la función $t \rightarrow \langle u', f(t) \rangle_{X', X}$ es integrable con

$$\left\langle u', \int_0^T f(t)dt \right\rangle_{X', X} = \int_0^T \langle u', f(t) \rangle_{X', X} dt$$

Nota: Del teorema precedente, diremos que: $u : [0, T] \rightarrow X$ es integrable en el sentido de Bochner en $[0, T]$, si u es medible y la función numérica $t \rightarrow \|u(t)\|_X$ es integrable a Lebesgue en $[0, T]$.

En este caso, la integral de Bochner de u es el vector de X , denotado por $\int_0^T u(t)dt \in X$ y caracterizado por

$$\left\langle f, \int_0^T u(t)dt \right\rangle_{X',X} = \int_0^T \langle f, u(t) \rangle_{X',X} dt, \quad \forall f \in X'$$

Esto motiva las siguientes definiciones de espacios de Banach a valores en espacios de Lebesgue.

Definiciones:

- Sea X un espacio de Banach separable. Definiremos los espacios:

$$L^p(0, T; X) = \left\{ u : [0, T] \rightarrow X \text{ fuertemente medible} / \int_0^T \|u(t)\|_X^p < \infty \right\}$$

para $1 \leq p < \infty$. se definen en $L^p(0, T; X)$ la norma,

$$\|u\|_{L^p(0,T;X)} = \left(\int_0^T \|u(t)\|_X^p dt \right)^{1/p}$$

en consecuencia $(L^p(0, T; X), \|\cdot\|_{L^p(0,T;X)})$ es un espacio de Banach.

cuando $p = 2$, X es un espacio de Hilbert, entonces $L^2(0, T; X)$ es un espacio de Hilbert, con producto interno

$$(u, v)_{L^2(0,T;X)} = \int_0^T (u(t), v(t))_X dt$$

Observamos que $t \rightarrow (u(t), v(t))_X$ es integrable en $[0, T]$ $\forall u, v \in L^2(0, T; X)$ pues $|(u(t), v(t))_X| \leq \|u(t)\|_X \|v(t)\|_X \in L^1(0, T)$

- Con

$$L^\infty(0, T; X) = \{u : [0, T] \rightarrow X \text{ fuertemente medible} / \sup_{t \in [0, T]} \|u(t)\|_X < \infty\}$$

definimos una norma en $L^\infty(0, T; X)$ por

$$\|u\|_{L^\infty(0,T;X)} = \sup_{t \in [0, T]} \|u(t)\|_X$$

$(L^\infty(0, T; X); \|\cdot\|_{L^\infty(0,T;X)})$ es un espacio de Banach.

Si $1 \leq p < \infty$, entonces el dual topológico de $L^p(0, T; X)$ se identifica con el dual topológico $L^{p'}(0, T; X')$. Se demuestra también que si X fuera reflexivo (resp. separable) entonces $L^p(0, T; X)$ es reflexivo (resp. separable) con esta identificación, tenemos para $f \in L^{p'}(0, T; X')$, $u \in L^p(0, T; X)$

$$\langle f, u \rangle_{L^{p'}(0, T; X'), L^p(0, T; X)} = \int_0^T \langle f(t), u(t) \rangle_{X', X} dt$$

Dado $u \in L^p(0, T; X)$, definimos

$$\langle T_u, \varphi \rangle = \int_0^T u(t)\varphi(t)dt, \forall \varphi \in D(0, T)$$

donde la integral es entendida como una integral de Bochner en X . Resulta de lo anterior que:

$$|\langle T_u, \varphi_\mu \rangle| \leq \int_0^T \|u(t)\|_X |\varphi_\mu(t)| dt \leq \sup_{t \in [0, T]} |\varphi_\mu(t)| \int_0^T \|u(t)\|_X dt$$

De esto deducimos que si $\varphi_\mu \rightarrow 0$ en $D(0, T)$, entonces $\langle T_u, \varphi_\mu \rangle \rightarrow 0$ en \mathbb{R} , de modo $T_u \in L(D(0, T); X) = D'(0, T; X)$

El espacio $D'(0, T; X)$ es denominado espacio de las distribuciones vectoriales con valores en X , definidas sobre $[0, T]$.

TEOREMA 9 (Desigualdad de Poincaré) Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un dominio acotado en una dirección, entonces existe una constante $C_p > 0$ tal que $\|u\|_{L^2} \leq C_p \|\nabla u\|_{L^2(\Omega)}$, $\forall u \in H_0^1(\Omega)$. La constante C_p es denominada la constante de Poincaré.

Demostración.

Siendo $v \in H_0^1(\Omega)$, existe una sucesión $(\varphi_\nu)_{\nu \in \mathbb{N}}$ de funciones de $D(\Omega)$ tal que $\varphi_\nu \rightarrow v$ en $H_0^1(\Omega)$, es decir,

$$\varphi_\nu \rightarrow v \text{ y } \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_i} \rightarrow \frac{\partial v}{\partial x_i} \text{ en } L^2(\Omega), \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

Como Ω es acotado, existe $a, b \in \mathbb{R}$ tales que

$$a < \text{proj} x < b, \quad \forall x \in \Omega$$

donde $\text{proj} x$ es la proyección de x sobre el eje coordenado x_1 , y $\varphi_\nu(a, x_2, \dots, x_n) = 0$, $\forall \nu$. Tenemos, usando la notación $x' = (x_2, \dots, x_n)$:

$$\varphi_\nu(x_1, x') = \int_a^{x_1} \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_1}(\xi, x') d\xi$$

De la desigualdad de Schwarz, se sigue:

$$|\varphi_\nu(x_1, x')|^2 \leq (b-a) \int_a^{x_1} \left| \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_1}(\xi, x') \right|^2 d\xi$$

Aplicando el Teorema de Fubini resulta:

$$\begin{aligned} \int_\Omega |\varphi_\nu(x)|^2 &\leq (b-a) \int_\Omega \int_a^{x_1} \left| \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_1}(\xi, x') \right|^2 d\xi dx \\ &\leq (b-a)^2 \int_\Omega \left| \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_1}(x) \right|^2 dx \end{aligned}$$

Por tanto,

$$\|\varphi_\nu\|_{L^2(\Omega)} \leq (b-a) \left(\sum_{i=1} \left\| \frac{\partial \varphi_\nu}{\partial x_1}(x) \right\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{1/2}$$

la desigualdad se sigue usando las convergencias anteriores.

Observación: Como consecuencia de esta desigualdad, se considera la norma de H_0^1 , esto es, si $v \in H_0^1(\Omega)$, se tiene :

$$\|v\|_{H^1(\Omega)}^2 = |v|_{L^2(\Omega)}^2 + |\nabla v|_{L^2(\Omega)}^2 \geq |\nabla v|_{L^2(\Omega)}^2$$

De la desigualdad de Poincaré, se obtiene:

$$\|v\|_{H^1(\Omega)} \leq (1+c) |\nabla v|$$

se concluye que en $H_0^1(\Omega)$, las normas $\|v\|_{H^1(\Omega)}$ y $|\nabla v|_{L^2(\Omega)}$ son equivalentes.

LEMA 3 En U un abierto acotado de $\mathbb{R}_x^n \times \mathbb{R}_t$, sean g_μ y g funciones de $L^s(U)$ con $1 < s < +\infty$, $|g_\mu|_{L^s(U)} \leq C$ y $g_\mu \rightarrow g$ en c.t.p. en U . entonces $g_\mu \rightarrow g$ débilmente en $L^s(U)$

Demostración. ver [4] Sea $N \in \mathbb{N}$,

$$E_N = \{x/ \quad x \in U \text{ tal que } |g_\mu(x) - g(x)| \leq 1, \mu \geq N\}$$

Los conjuntos E_N son conjuntos medibles, crecientes sobre N y

$$m(E_N) \rightarrow m(U) \text{ cuando } N \rightarrow +\infty$$

donde $m(A)$ es la medida de A .

Así, definimos

$$\Phi_N = \left\{ \Psi \in L^r(U) \text{ tal que } \frac{1}{r} + \frac{1}{s} = 1 \text{ y soporte de } \Psi \subset E_N \right\}$$

y denotamos por:

$$\Phi = \bigcup_{N=1}^{\infty} \Phi_N, \text{ esto es denso en } L^r(U)$$

Sea $\Psi \in \Phi$ entonces existe N_0 tal que $\Psi \in \Phi_{N_0}$. Tomando $\mu \geq N_0$ tenemos que:

$$|\Psi(g_\mu - g)| \leq |\Psi| \rightarrow 0 \text{ c.t.p.}$$

Luego el teorema de Lebesgue nos garantiza que

$$\int_U \Psi(g_\mu - g) dx \rightarrow 0 \text{ cuando } \mu \rightarrow +\infty$$

Así hemos probado que

$$\text{Si } \Psi \in \Phi \Rightarrow \int_U \Psi(g_\mu - g) dx \rightarrow 0 \text{ cuando } \mu \rightarrow +\infty.$$

Desde que Φ es denso en $L^r(U)$, entonces la ecuación anterior prueba el Lema.

LEMA 4 Sea $f \in L^p(0, T; X)$, $f_t \in L^p(0, T; X)$ con $1 \leq p \leq +\infty$. Entonces existe una función continua g en $[0, T]$ tal que $g = f$ en casi todo punto de X .

Demostración. ver [4]

LEMA 5 Sea H un espacio de Hilbert separable, $V \subset H$ una inclusión continua con V denso en H , $1 \leq p \leq \infty$. Si $f \in L^p(0, T; V)$ y $f_t \in L^p(0, T; H)$ entonces $f \in C([0, T], H)$ Por otro lado si $p = \infty$. entonces $f \in C_{\text{debilmente}}([0, T]; V)$ (f es débilmente continua en $[0, T]$), i.e., $\forall \in V^*$, $\langle f(t), g \rangle_{V, V^*} \rightarrow \langle f(t_0), g \rangle_{V, V^*}$ cuando $t \rightarrow t_0, \forall t_0 \in [0, T]$.

Demostración. ver [5]

LEMA 6 (LIONS) Sea (u_ν) una sucesión limitada en $L^q(\Omega)$. Supongamos que $u_\nu \rightarrow u$ C.S. en Ω . Entonces:

- (i) $u_\nu \rightarrow u$ fuerte en $L^p(\Omega)$, $1 \leq p < q$.
- (ii) $u_\nu \rightharpoonup u$ débil en $L^q(\Omega)$.

Demost.: Ver [2]

TEOREMA 10 (Dunford- Pettis) $L^\infty(0, T; H_0^1(\Omega) \cap L^4(\Omega))$ (resp. $L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$) es el dual de $L^1(0, T; H^{-1}(\Omega) + L^{4/3}(\Omega))$ (resp. $L^1(0, T; L^2(\Omega))$).

Demostración. ver [4]

TEOREMA 11 (Compacidad de Aubin - Lions) Sean $0 < p < \infty$, $i = 0, 1$ y $B_0 \xhookrightarrow{c} B \hookrightarrow B_1$ espacios de Banach reflexivos. Si $0 < T < \infty$, con

$$W := \left\{ v/v \in L^{p_0}(0, T; B_0), v' \in L^{p_1}(0, T; B_1) \right\}$$

$$\|v\| = \|v\|_{L^{p_0}(0, T; B_0)} + \|v'\|_{L^{p_1}(0, T; B_1)}$$

Entonces

(i) W es un espacio de Banach

(ii) $W \xhookrightarrow{c} L^{p_0}(0, T; B)$

Demostración: Ver [2]

TEOREMA 12 Teorema de la Divergencia. Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ un dominio acotado cuya frontera $\partial\Omega$ es una union finita de curvas suaves. Sea $F : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^2$ un campo vectorial de clase C^1 en $\bar{\Omega}$. Entonces:

$$\int_{\bar{\Omega}} \nabla \cdot F \, dx \, dy = \int_{\partial\Omega} F \cdot \hat{n} \, ds$$

donde \hat{n} es la normal externa unitaria.

Demostración: Ver [10]

TEOREMA 13 (Identidades de Green.) Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ un dominio donde se cumple el teorema de la divergencia. y sea $u, v \in C^2(\bar{\Omega})$. Entonces se cumple las siguientes identidades:

$$\int_{\bar{\Omega}} (v \Delta u + \nabla v \cdot \nabla u) \, dx \, dy = \int_{\partial\Omega} v \frac{\partial u}{\partial n} \, ds \quad (1.1)$$

$$\int_{\bar{\Omega}} (v \Delta u - u \Delta v) \, dx \, dy = \int_{\partial\Omega} \left(v \frac{\partial u}{\partial n} - u \frac{\partial v}{\partial n} \right) \, ds \quad (1.2)$$

Demostración.

Para demostrar (1), sea $F = v \nabla u$. Entoces F es un campo vectorial de clase C^1 en $\bar{\Omega}$ y

$$\nabla \cdot F = \nabla \cdot (v \nabla u) = \nabla v \cdot \nabla u + v \Delta u$$

Aplicando el teorema de la divergencia, obtenemos

$$\begin{aligned}
\int_{\bar{\Omega}} (v\Delta u + \nabla v \nabla u) dx dy &= \int_{\bar{\Omega}} \nabla \cdot F dx dy \\
&= \int_{\partial\Omega} F \cdot \hat{n} ds \\
&= \int_{\partial\Omega} v \nabla u \cdot \hat{n} ds \\
&= \int_{\partial\Omega} v \frac{\partial u}{\partial n} ds
\end{aligned}$$

Para probar (1.2), basta usar (1.1): En efecto,

$$\begin{aligned}
\int_{\bar{\Omega}} (v\Delta u - u\Delta v) dx dy &= \int_{\bar{\Omega}} (v\Delta u + \nabla v \cdot \nabla u) dx dy - \int_{\bar{\Omega}} (u\Delta v + \nabla u \cdot \nabla v) dx dy \\
&= \int_{\partial\Omega} v \frac{\partial u}{\partial n} ds - \int_{\partial\Omega} u \frac{\partial v}{\partial n} ds
\end{aligned}$$

Observación:

$$a(u, v) = (-\Delta u, v) = (\nabla u, \nabla v) = \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial u}{\partial x_i} \frac{\partial v}{\partial x_i} dx$$

1.8. Inmersiones de espacios de Sobolev

Considere los espacios de Hilbert V y H , siendo V con norma $\|\cdot\|_V$ y H con norma $|\cdot|_H$. supongase que $V \subset H$, o sea

$$\tau : V \rightarrow H$$

una inyección canónica de V en H , que a cada $v \in V$, hace corresponder τv como un elemento de H . Se dice simplemente que el operador lineal τ es un operador de inmersión o una inmersión τ de V en H .

Se dice que una inmersión $\tau : V \rightarrow H$ es continua, cuando existe una constante $k > 0$, tal que

$$|v|_H \leq k \|v\|_V \quad \forall v \in V$$

Un ejemplo simple es el caso $V = H_0^1(\Omega)$ y $H = L^2(\Omega)$ o $V = H^1(\Omega)$ y $H = L^2(\Omega)$.

Se dice que una inmersión $\tau : V \rightarrow H$ es compacta, cuando la imagen de los conjuntos acotados de V , por τ , son conjuntos relativamente compactos en H , esto es, conjuntos

cuya cerradura es compacto en H .

Sea m un número natural y Ω un abierto de \mathbb{R}^n .

Se denomina espacios de Sobolev de orden m sobre Ω , representado por $H^m(\Omega)$, a los espacios de funciones reales v en Ω tales que $v \in L^2(\Omega)$ y $D^\alpha v \in L^2(\Omega)$, para todo $|\alpha| \leq m$.

Sean D^α las derivadas, evidentemente, en el sentido de las distribuciones. se define en $H^m(\Omega)$ o producto escalar

$$((u, v)) = \sum_{|\alpha| \leq m} \int_{\Omega} D^\alpha u D^\alpha v dx$$

Para todo $u, v \in H^m(\Omega)$. la norma inducida, por ese producto escalar, es dada por;

$$\|v\|^2 = \sum_{|\alpha| \leq m} \int_{\Omega} (D^\alpha v)^2 dx$$

Cuando hubiera necesidad, se escribirá $((u, v))_{H^m(\Omega)}$ y $\|\cdot\|_{H^m(\Omega)}$.

se demuestra, de modo análogo al caso $m = 1$, que $H^m(\Omega)$ es un espacio de Hilbert separable, inmerso en un producto cartesiano de espacios $L^2(\Omega)$. $H^m(\Omega)$ está continuamente inmerso en $L^2(\Omega)$.

TEOREMA 14 (Inmersiones de Sobolev) *Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un abierto acotado con frontera de clase C^1 ó \mathbb{R}_+^n , $m \in \mathbb{N}$, $1 \leq p < +\infty$. Si $R = \frac{1}{p} - \frac{m}{n}$ entonces valen los siguientes enunciados con inmersiones continuas:*

- Si $R > 0$ entonces $W^{m,p}(\Omega) \hookrightarrow L^q(\Omega)$, donde $q = \frac{1}{R}$,
- Si $R > 0$ entonces $W^{m,p}(\Omega) \hookrightarrow L^q(\Omega)$, donde $q \in [p, +\infty)$
- Si $R > 0$ entonces $W^{m,p}(\Omega) \hookrightarrow L^\infty(\Omega)$

Demostración. ver [1] y [2]

LEMA 7 *Sea X un espacio de Banach cuyo espacio dual es denotado por X' . Si $u, g \in L^1(0, T; X)$. Las siguientes condiciones son equivalentes:*

- u es c.s. igual a la primitiva de g , $u(t) = \xi + \int_0^t g(s) ds, \xi \in X$, independiente de t .
- Para cada $\varphi \in D(0, T)$

$$\int_0^T u(t) \varphi'(t) dt = - \int_0^T g(t) \varphi(t) dt \text{ en } X$$

- Para cada $x' \in X$

$$\frac{d}{dt}(u(t), x') = (g(t), x')$$

en el sentido de las distribuciones sobre $(0, T)$.

Observación:

$$a : H_0^1 \times H_0^1 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$a(u, v) = \int_{\Omega} \nabla u \nabla v dx$$

$$a(u; v) = \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \frac{\partial u}{\partial x_i} \frac{\partial v}{\partial x_i} dx$$

La forma bilineal, también llamado forma de Dirichlet

Observe que: $\|u\|_{H_0^1(\Omega)}^2 = a(u; u)$

PROPOSICION 2 Sean X e Y dos espacios de Banach talque $X \hookrightarrow Y$ (i.e $X \subset Y$ con inyección continua), con inmersión continua densa, entonces las siguientes propiedades son validas.

- $Y' \hookrightarrow X'$, donde la inmersión es definida por:

$$\langle f, x \rangle_{X', X} = \langle f, x \rangle_{Y', Y} \quad \forall x \in X \text{ y } f \in Y'$$

- Si X es reflexivo, entonces la inmersión es $Y' \hookrightarrow X'$ es densa.

Demost. Ver [2]

1.9. Condiciones de Carathéodory

DEFINICION 16 . Sea $D \subseteq \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$ un subconjunto cualquiera. decimos que $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ cumple las condiciones de Carathéodory en D si $f(t, x)$ es medible en t para cada x fijo, continua en x para casi todo t fijo y para cada subconjunto compacto $K \subseteq D$ existe una función $m_K \in L^1(\mathbb{R})$ tal que:

$$\|f(t, x)\| \leq m_K(t) \quad \forall (t, x) \in K$$

Decimos que f cumple las condiciones de Caratheodory globalmente si cumple las condiciones de Caratheodory y además m_K puede escogerse independientemente de K ; esto es, existe $m \in L^1(\mathbb{R})$ tal que:

$$\|f(t, x)\| \leq m(t) \quad \forall (t, x) \in D$$

Observación: Normalmente denotaremos las variables de f como $f = f(t, x)$ con $t \in \mathbb{R}$, $x \in \mathbb{R}^n$, de forma que cuando decimos “medible en t para cada x fijo” o “continua en x para casi todo t fijo” queremos decir, respectivamente, que las funciones

- $t \rightarrow f(t, x)$ dado $x \in \mathbb{R}^n$ fijo
- $x \rightarrow f(t, x)$ dado $t \in \mathbb{R}$ fijo

cumple la propiedad que se enunció.

TEOREMA 15 (Carathéodory - Existencia global).

Sea I un intervalo real no trivial y

$$f : I \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

Si f satisface las condiciones de Carathéodory globalmente en $I \times \mathbb{R}^n$, entonces para cualquier condición inicial $x(t_0) = x_0$ con $t_0 \in I$, $x_0 \in \mathbb{R}^n$, existe una solución del P.V.I.:

$$\begin{aligned} x' &= f(t, x) \\ x(t_0) &= x_0 \end{aligned}$$

COROLARIO 2 Sea $\Omega = [0, T] \times \Gamma$, donde $0 < T < \infty$ y $\Gamma = \{x \in \mathbb{R}^n : |x| \leq b\}$ para algún $b > 0$, y sea f una función que satisface las condiciones de Caratheodory. Sea $\varphi(t)$ una solución de

$$\begin{aligned} x' &= f(t, x) \\ x(t_0) &= x_0 \end{aligned}$$

Supongamos que en cualquier intervalo I donde $\varphi(t)$ está definida, se tenga $|\varphi(t)| \leq G$, para todo $t \in I$, G independiente de I y $G < b$. Entonces φ tiene una prolongación en $[0, T]$.

Capítulo 2

Problema hiperbólico lineal

Sea $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un abierto acotado con frontera $\Gamma = \partial\Omega$ suficientemente regular y sea $Q = \Omega \times \langle 0; T \rangle$ ($T > 0$) el cilindro, con frontera lateral $\Sigma = \Gamma \times \langle 0; T \rangle$ y $\delta > 0$ trataremos el problema hiperbólico lineal con término disipativo friccional y condiciones iniciales de Dirichlet:

$$(*) \begin{cases} u_{tt}(x; t) - \Delta u(x, t) + \delta u_t = f(x; t) & \text{en } Q \\ u(x; t) = 0 & \text{sobre } \Sigma \\ u(x; 0) = u_0(x) \quad \wedge \quad u_t(x; 0) = u_1(x) & \text{en } \Omega \end{cases}$$

Donde $u_0 \in H_0^1(\Omega)$ y $u_1 \in L^2(\Omega)$ se define la solución débil del problema planteado (*) a la función

$u : Q \rightarrow \mathbb{R}$ talque:

- $u \in L^\infty(0, T; H_0^1(\Omega)) \quad \wedge \quad u' \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$
- $\frac{d}{dt}(u_t, v) + a(u, v) + (\delta u_t, v) = (f, v); \forall v \in H_0^1(\Omega)$ y se verifica la igualdad en el sentido de $D'(0, T)$.

Probaremos la existencia y unicidad de la solución débil al problema (*);

TEOREMA 1 *Sea $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ un abierto acotado con frontera Γ bastante regular, dados $f \in L^2(0, T; L^2(\Omega)) = L^2(Q)$, $u_0 \in H_0^1(\Omega)$ y $u_1 \in L^2(\Omega)$, entonces existe una única solución débil $u : Q \rightarrow \mathbb{R}$ satisfaciendo:*

- $u \in L^\infty(0, T; H_0^1(\Omega)) \quad \wedge \quad u' \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$
- $\frac{d}{dt}(u_t, v) + a(u, v) + (\delta u_t, v) = (f, v); \forall v \in H_0^1(\Omega)$ en el sentido de $D'(0, T)$.

2.1. Existencia de solución débil

Demostración:Existencia Método Faedo Galerkin

Sea $(w_j)_{j \geq 1}$, una base Hilbertiana de $H_0^1(\Omega)$, base que siempre podemos encontrar desde que $H_0^1(\Omega)$ es un espacio de Hilbert separable (en el sentido que tiene un subconjunto denso y numerable). por el proceso de ortonormalización de **Gram -Schmidt**, podemos considerar $(w_j)_{j \geq 1}$ base ortonormal en $L^2(\Omega)$.Entonces el conjunto $(w_j)_{j \geq 1}$ satisface lo siguiente:

Observación:

- Todo subconjunto finito de $(w_j)_{j \geq 1}$, es un conjunto linealmente independiente.
- El conjunto de las combinaciones lineales finitas de $(w_j)_{j \geq 1}$; es denso en $H_0^1(\Omega)$.
- $(w_j, w_i) = 0 \forall i \neq j$ y $(w_j, w_i) = 1$ si $i = j$.

Problema aproximado. Consideremos el subespacio finito dimensional generado por los primeros vectores de la base Hilbertiana $(w_j)_{j \geq 1}$, esto es, $V_m = [w_1; w_2; \dots; w_m]$ y

$$u_m(t) = \sum_{j=1}^m g_{jm}(t)w_j \in V_m \quad \text{donde} \quad g_{jm} \in C^2[0, T] \text{ y } w_j \in V_m \quad (**)$$

Para $u_m \in V_m$ en la ecuación de (*), y multiplicando por $w_j \in V_m$ se tiene el problema aproximado (P.A), para $j=1,2,\dots,m$.

$$(P.A) \begin{cases} (u_m'', w_j) + a(u_m, w_j) + (\delta u_m', w_j) = (f, w_j) & \text{en } Q \\ u_m(0) = u_{0m} \rightarrow u_0 & \text{en } H_0^1(\Omega) \\ u_m'(0) = u_{1m} \rightarrow u_1 & \text{en } L^2(\Omega) \end{cases}$$

Derivando (**) tenemos:

$$u_m'(t) = \sum_{j=1}^m g'_{jm}(t)w_j \quad \text{y} \quad u_m''(t) = \sum_{j=1}^m g''_{jm}(t)w_j$$

Reemplazando en (P.A) tenemos:

$$\begin{aligned} \left(\sum_{i=1}^m g''_{im}(t)w_i, w_j \right) + a \left(\sum_{i=1}^m g_{im}(t)w_i, w_j \right) + \delta \left(\sum_{i=1}^m g'_{im}(t)w_i, w_j \right) &= (f, w_j) \\ \sum_{i=1}^m g''_{im}(t)(w_i, w_j) + \sum_{i=1}^m g_{im}(t)a(w_i, w_j) + \delta \sum_{i=1}^m g'_{im}(t)(w_i, w_j) &= (f, w_j) \end{aligned}$$

Como $\{w_j\}_{j \geq 1}$ es base ortonormal, en $L^2(\Omega)$ se tiene:

$$g''_{jm}(t) + \sum_{i=1}^m g_{im} a(w_i, w_j) + \delta g'_{im}(t) = (f, w_j) \quad \forall j = 1; \dots m$$

Se definen:

$$g_m(t) = [g_{1m}(t), \dots, g_{mm}(t)]_{m \times 1}^T \quad (2.1)$$

$$A_m = [a(w_i, w_j)]_{m \times m} \quad (2.2)$$

$$F_m(t) = [(f, w_1), \dots, (f, w_m)]_{m \times 1}^T \quad (2.3)$$

Obteniendose asi:

$$g''_m(t) + A_m g_m(t) + \delta g'_m(t) = F_m(t)$$

un sistema equivalente a (P.A), ahora haciendo $z_m(t) = [g_m(t), g'_m(t)]_{m \times 1}^t$ se tiene,

$$\begin{aligned} z'_m(t) &= \begin{bmatrix} g'_m(t) \\ g''_m(t) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} g'_m(t) \\ F_m(t) - A_m g_m(t) - \delta g'_m(t) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} g'_m(t) \\ -A_m g_m(t) - \delta g'_m(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ F_m(t) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & I_m \\ -A_m & -\delta I_m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} g_m(t) \\ g'_m(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ F_m(t) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Definiendo:

$$\begin{aligned} B_m &= \begin{bmatrix} 0 & I_m \\ -A_m & -\delta I_m \end{bmatrix} \\ C_m(t) &= \begin{bmatrix} 0 \\ F_m(t) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

tenemos la E.D.O de primer orden

$$z'_m(t) = B_m z_m(t) + C_m(t)$$

estariamos ante una E.D.O del tipo:

$$z'_m = g(z_m, t) \quad (\star)$$

donde $g(z_m, t) = B_m z_m + C_m(t)$

Para dotar de adecuados datos iniciales al problema $(\hat{*})$, tenemos en cuenta que el conjunto $\{w_j\}_{j \geq 1}$ es una base de $H_0^1(\Omega)$.

entonces dado $u_0 \in H_0^1(\Omega)$; existe una sucesión $(u_{0m}) \subset \bigcup_{m=1}^{\infty} V_m$ tal que $u_{0m} \rightarrow u_0$ en $H_0^1(\Omega)$

$$\text{Luego } u_m(0) = \sum_{i=1}^m g_{im}(0)w_i = \sum_{i=1}^m \alpha_{im}w_i = u_{0m}$$

De donde obtenemos:

$$g_m(0) = (\alpha_{1m}, \dots, \alpha_{mm}) = g_{0m} \in \mathbb{R}^m$$

Análogamente existe una sucesión $(u_{1m}) \subset \bigcup_{m=1}^{\infty} V_m$ tal que $u_{1m} \rightarrow u_1$ en $L^2(\Omega)$

$$\text{Luego } u'_m(0) = \sum_{i=1}^m g'_{im}(0)w_i = \sum_{i=1}^m \beta_{im}w_i = u_{1m}$$

de igual manera obtenemos:

$$g'_m(0) = (\beta_{1m}, \dots, \beta_{mm}) = g_{1m} \in \mathbb{R}^m$$

y finalmente hacer $z_m(0) = z_{m0} = [g_m(0), g'_m(0)]^T \in \mathbb{R}^{2m}$ obteniéndose así el problema de Cauchy:

$$\begin{aligned} z'_m &= g(z_m, t) \\ z_m(0) &= z_{0m} \end{aligned}$$

Ahora para aplicar el teorema de Caratheodory sobre existencia de la solución local para el problema de Cauchy, debemos demostrar que las funciones:

$$t \longrightarrow g(z_m, t) \in L^1(0, T) \quad \text{para cada } z_m \text{ fijo} \quad (2.4)$$

$$z \longrightarrow g(z_m, t) \text{ es continua, para cada } t \text{ fijo.} \quad (2.5)$$

cumplen con las condiciones de Caratheodory

Prueba de (2.4)

Tenemos que:

$$g(z_m, t) = B_m z_m + C_m(t)$$

Entonces para cada z_m fijo, el primer término es constante y el segundo término tiene componentes:

$$(f(t), w_j)_{L^2(\Omega)} = \int_{\Omega} f(x, t) w_j(x) dx \quad w_j \in H_0^1(\Omega) \hookrightarrow L^2(\Omega)$$

Observación: Como f es medible y (\cdot, w_j) es continuo entonces (f, w_j) es medible

$$|(f(t), w_j)_{L^2(\Omega)}| \leq \|f(t)\|_{L^2(\Omega)} \|w_j\|_{L^2(\Omega)}$$

Integrando de 0 a T tenemos:

$$\begin{aligned} \int_0^T |(f(t), w_j)_{L^2(\Omega)}| dt &\leq \frac{1}{2} \int_0^T |f(t)|^2 dt + \frac{1}{2} \int_0^T |w_j|^2 dt \\ &\leq \frac{1}{2} \int_0^T \left(\int_{\Omega} |f(x, t)|^2 dx \right) dt + \frac{1}{2} \int_0^T |w_j|^2 dt \\ &\leq \frac{1}{2} \int_Q |f(x, t)|^2 dxdt + \frac{T}{2} \end{aligned}$$

ahora como $f \in L^2(Q)$ y $w_j \in H_0^1(\Omega)$ entonces $(f(t), w_j) \in L^1(0, T)$ y de aquí podemos concluir que $g(z_m, t) \in L^1(0, T)$.

Prueba de (2.5)

Por otro lado para cada t fijo, en: $g(z_m, t) = B_m z_m + C_m(t)$ el segundo término es constante y el primer término es lineal por tanto continuo.

y del T. Caratheodory tenemos que: existe una solución local del problema en un intervalo $[0, t_m)$. Ahora lo que haremos es extender la solución al intervalo $[0, T)$.

De (P.A.) tenemos:

$$(u_m'', w_j) + a(u_m, w_j) + (\delta u_m', w_j) = (f, w_j) \quad j = 1, \dots, m$$

multiplicando el sistema aproximado por $g'_{jm}(t)$ y sumando en j , obtenemos:

$$\begin{aligned} (u_m'', g'_{jm} w_j) + a(u_m, g'_{jm} w_j) + (\delta u_m', g'_{jm} w_j) &= (f, g'_{jm} w_j) \\ \sum_{j=1}^m (u_m'', g'_{jm} w_j) + \sum_{j=1}^m a(u_m, g'_{jm} w_j) + \sum_{j=1}^m (\delta u_m', g'_{jm} w_j) &= \sum_{j=1}^m (f, g'_{jm} w_j) \\ (u_m'', u_m') + a(u_m, u_m') + \delta(u_m', u_m') &= (f, u_m') \end{aligned} \quad (2.6)$$

Luego:

$$(u_m'', u_m') + (\nabla u_m, \nabla u_m') + \delta(u_m', u_m') = (f, u_m')$$

$$\int_{\Omega} u_m'' \cdot u_m' dx + \int_{\Omega} \nabla u_m \cdot \nabla u_m' dx + \delta \int_{\Omega} u_m' \cdot u_m' dx = (f, u_m')$$

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \int_{\Omega} |u_m'|^2 dx + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \int_{\Omega} |\nabla u_m|^2 dx + \delta \int_{\Omega} |u_m'|^2 dx = (f, u_m')$$

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} |u_m'|_2^2 + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \|u_m\|_2^2 dx + \delta |u_m'|_{L^2(\Omega)}^2 dx = (f, u_m')$$

Integrando de 0 a t ; ($t < t_m < T$) tenemos:

$$\frac{1}{2} (|u_m'(t)|^2 - |u_m'(0)|^2) + \frac{1}{2} (\|u_m(t)\|^2 - \|u_m(0)\|^2) + \delta \int_0^t |u_m'|^2 ds = \int_0^t (f, u_m')$$

Observación(1): $\|v\| = \sqrt{a(v, v)}$ $\|\cdot\|$ es una norma en $H_0^1(\Omega)$, además $\|\cdot\| \sim |\cdot|_{H^1(\Omega)}$ por la desigualdad de Poincaré.

$$\begin{aligned} |u_m'(t)|^2 + \|u_m(t)\|^2 + 2\delta \int_0^t |u_m'|_2^2 dt &= |u_{1m}|^2 + \|u_{0m}\|^2 + 2 \int_0^t (f, u_m') dt \\ &\leq |u_{1m}|^2 + \|u_{0m}\|^2 + \int_0^t |f|_2^2 dt \\ &\quad + \int_0^t |u_m'|_2^2 dt \end{aligned}$$

y desde que $f \in L^2(Q)$, u_{1m} acotado en $L^2(\Omega)$ y u_{0m} acotado en H_0^1 podemos tomar un K tal que:

$$K \geq \int_0^T |f|_2^2 dt + |u_{1m}|^2 + \|u_{0m}\|^2; \quad \forall m$$

luego:

$$|u_m'(t)|^2 \leq |u_{1m}|^2 + \|u_{0m}\|^2 + \int_0^T |f|_2^2 dt + \int_0^t |u_m'|_2^2 ds \leq K + \int_0^t |u_m'(s)|_2^2 ds$$

$$|u_m'(t)|^2 \leq K + \int_0^t |u_m'(s)|_2^2 ds \dots \dots \dots (*)$$

por el lema de **Gronwall** tenemos:

$$|u'_m(t)|_2^2 \leq Ke^t \quad \text{en } t \in [0, t_m) \quad \text{pero } 0 < t_m < T$$

integrando de 0 a t

$$\int_0^t |u'_m(s)|_2^2 ds \leq \int_0^t Ke^s ds \leq \int_0^T Ke^s ds = K(e^T - 1) = C \dots \dots \dots (**)$$

de (*) y (**) tenemos $|u'_m(t)|_2^2 \leq C; \quad \forall t \in [0, t_m)$ por el teorema de prolongación de las EDO's, la solución se prolonga hasta $t_m = T$.

Observación(2): Como $2\delta \int_0^t |u'_m|_2^2 dt > 0$, de observación (1) se tiene:

$$|u'_m(t)|^2 + \|u_m(t)\|^2 \leq C$$

tenemos entonces:

- (u_m) es acotada en $L^\infty(0, T, H_0^1(\Omega)) \quad (12)$

- (u'_m) es acotada en $L^\infty(0, T, L^2(\Omega)) \quad (13)$

Por lo tanto, existe una subsucesión $(u_{m\nu})$ de (u_m) tal que:

$$\begin{aligned} u_{m\nu} &\overset{*}{\rightharpoonup} u \text{ en } L^\infty(0, T, H_0^1(\Omega)) \dots \dots \dots (I) \\ u'_{m\nu} &\overset{*}{\rightharpoonup} \mathcal{X} \text{ en } L^\infty(0, T, L^2(\Omega)) \dots \dots \dots (II) \end{aligned}$$

Afirmación: $u' = \mathcal{X}$ en $D'(0, T; L^2(\Omega))$

En efecto; De (I):

$$\int_0^T (u_{m\nu}(t), w) dt \rightarrow \int_0^T (u(t), w) dt, \quad \forall w \in L^1(0, T, H^{-1}(\Omega))$$

en particular para $w \in L^2(0, T, L^2(\Omega))$

$$\int_0^T (u_{m\nu}(t), w) dt \rightarrow \int_0^T (u(t), w) dt$$

Luego $u_{m\nu} \rightharpoonup u$ débil en $L^2(0, T, L^2(\Omega))$ y por tanto en $D'(0, T; L^2(\Omega))$

Luego:

$$u'_{m\nu} \rightharpoonup u' \text{ en } D'(0, T, L^2(\Omega))$$

De (II): $u'_m \rightharpoonup$ en $L^2(0, T; L^2(\Omega))$ en particular en $D'(0, T; L^2(\Omega))$, es decir,

$$u'_{m\nu} \rightharpoonup X \text{ en } D'(0, T, L^2(\Omega))$$

y por la unicidad de la convergencia en $D'(0, T; L^2(\Omega))$:

$$\mathcal{X} = u'$$

PASAJE AL LÍMITE

Del (P.A.) para la suc. $(u_{m\nu})$ y $w_j \in V_m$:

$$(u''_{m\nu}, w_j) + a(u_{m\nu}, w_j) + (\delta u'_{m\nu}, w) = (f, w_j) \dots \dots \dots (1)$$

De (I) se tiene:

$$u_{m\nu} \rightharpoonup u \text{ en } L^2(0, T, H_0^1(\Omega))$$

y para $w(t) = \theta(t)w_j$, con $\theta \in D(0, T)$ y $w_j \in V_m$:

$$\int_0^T ((u_{m\nu}(t), w_j))\theta(t)dt \rightarrow \int_0^T ((u(t), w_j))\theta(t)dt \text{ esto es,}$$

$$a(u_{m\nu}, w_j) \rightarrow a(u, w_j) \text{ en } D'(0, T), \quad \forall w_j \in V_m \dots \dots \dots (2)$$

De (II) y $\mathcal{X} = u'$ se tiene que:

$$u'_{m\nu} \rightharpoonup u' \text{ en } L^2(0, T; L^2(\Omega)), \text{ entonces}$$

$$\int_0^T (u'_{m\nu}(t), w)dt \rightarrow \int_0^T (u'(t), w)dt, \quad \forall w \in L^2(0, T; L^2(\Omega))$$

Para $w(t) = \theta(t)w$ con $\theta \in D(0, T)$ y $w \in L^2(\Omega)$ se tiene

$$\int_0^T (u'_{m\nu}(t), w)\theta(t)dt \rightarrow \int_0^T (u'(t), w)\theta(t)dt$$

Como $V_m \subset H_0^1(\Omega) \hookrightarrow L^2(\Omega)$, entonces en particular para $w = w_j \in V_m$.

$$\int_0^T (u'_{m\nu}(t), w_j) \theta(t) dt \rightarrow \int_0^T (u'(t), w_j) \theta(t) dt, \text{ esto es,}$$

$$(u'_{m\nu}(t), w_j) \rightarrow (u'(t), w_j) \text{ en } D'(0, T), \quad \forall w_j \in V_m \dots \dots \dots (3)$$

De (3), resulta en el sentido de $D'(0, T), \forall w_j \in V_m$

$$\frac{d}{dt}(u'_{m\nu}(t), w_j) \rightarrow \frac{d}{dt}(u'(t), w_j)$$

y observando que: $\frac{d}{dt}(u'_{m\nu}(t), w_j) = (u''_{m\nu}(t), w_j)$, se obtiene:

$$(u''_{m\nu}(t), w_j) \rightarrow (u''(t), w_j), \text{ en } D'(0, T) \text{ y } \forall w_j \in V_m \dots \dots \dots (4)$$

De (2)-(4) en (1) con $\delta > 0$ constante para $m\nu \rightarrow \infty$

$$(u''(t), w_j) + a(u(t), w_j) + (\delta u'(t), w_j) = (f, w_j), \quad \forall w_j \in V_m$$

Y como las sumas finitas de elementos de V_m es denso en $H_0^1(\Omega)$, se tiene:

$$(u''(t), v) + a(u(t), v) + (\delta u'(t), v) = (f, v), \quad \forall v \in H_0^1(\Omega) \text{ en el sentido de } D'(0, T).$$

VERIFICACION DE LAS CONDICIONES INICIALES

Ahora probaremos que: $u(0) = u_0$ y $u'(0) = u_1$

Sea $\theta \in C^1([0, T]; \mathbb{R})$ con $\theta(T) = 0$ y $\theta(0) = 1$ y $v \in L^2(\Omega)$ de la convergencia (2.24) resulta

$$\int_0^T (u'_m, \theta v) dt \rightarrow \int_0^T (u', \theta v) dt$$

se tiene integrando por partes y notando que $u \in C^0([0, T]; L^2(\Omega))$

$$-(u_m(0), v) - \int_0^T (u_m, \theta' v) dt \rightarrow -(u(0), v) - \int_0^T (u, \theta' v) dt \quad (i)$$

Recuerde que $(u_m(0))$ converge para u_0 fuerte en $H_0^1(\Omega) \cap L^4(\Omega)$ luego fuerte en $L^2(\Omega)$, consecuentemente débil en $L^2(\Omega)$.

Además de la convergencia:

$$u_m \xrightarrow{*} u \quad \text{en } L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$$

se tiene:

$$-(u_m(0), v) - \int_0^T (u_m, \theta' v) dt \rightarrow -(u_0, v) - \int_0^T (u, \theta' v) dt \quad (\text{ii})$$

De la unicidad de los límites de (i) y (ii); se sigue que:

$$(u(0), v) = (u_0, v) \quad \forall v \in L^2(\Omega)$$

$$\Rightarrow u(0) = u_0$$

para calcular $u'(0)$, se retorna al P.A

$$(u_m''(t), v) + a(u_m(t), v) + \delta(u_m', v) = (f(t), v) \quad \forall v \in H_0^1(\Omega)$$

Sea $\theta \in C^1([0, T]; \mathbb{R})$, $\theta(0) = 1$, $\theta(T) = 0$, multiplíquese el P.A por θ , integrese por partes para obtenerse:

$$-(u_m'(0), v) - \int_0^T (u_m', \theta' v) dt + \int_0^T a(u_m, \theta v) dt + \delta \int_0^T (u_m', \theta v) dt = \int_0^T (f, \theta v) dt$$

$$\forall v \in H_0^1(\Omega)$$

Tomando límite $m \rightarrow \infty$

$$-(u_1', v) - \int_0^T (u', \theta' v) dt + \int_0^T a(u, \theta v) dt + \delta \int_0^T (u', \theta v) dt = \int_0^T (f, \theta v) dt \quad (\text{iii})$$

Ahora de la ecuación:

$$(u'', w) + a(u, w) + (\delta u', w) = (f, w), \quad \forall w \in H_0^1(\Omega)$$

Se obtiene multiplicando por θ e integrando de 0 a T

$$\int_0^T (u'', \theta v) dt + \int_0^T a(u(t), \theta v) dt + \delta \int_0^T (u', \theta v) dt = \int_0^T (f(t), \theta v) dt$$

$$\forall v \in H_0^1(\Omega)$$

Integrando por partes

$$-(u'(0), v) - \int_0^T (u', \theta' v) dt + \int_0^T a(u(t), \theta v) dt + \delta \int_0^T (u', \theta v) dt = \int_0^T (f, \theta v) dt \quad (\text{iv})$$

$$\forall v \in H_0^1(\Omega)$$

Comparando (iii) y (iv); tenemos: $u'(0) = u_1$

2.2. Unicidad de solución

Sean u, v soluciones del problema tales que $u(0) = v(0) = u_0 \in H_0^1(\Omega)$ y $u'(0) = v'(0) = u_1 \in L^2(\Omega)$. Defina $w = u - v$, entonces w es solución de:

$$\begin{aligned} w'' - \Delta w + \delta w' &= 0 \text{ en } Q \\ w(0) = 0, w'(0) &= 0 \text{ en } Q \\ w &= 0 \text{ en } \Sigma \\ w &\in L^\infty(0, T; H_0^1(\Omega)) \\ w' &\in L^\infty(0, T; L^2(\Omega)) \end{aligned}$$

multiplicando (16) por w' e integrando sobre Ω

$$(w'', w') - (\Delta w, w') + \delta(w', w') = 0 \quad (2.16)$$

$$\int_{\Omega} w'' w' dx - \int_{\Omega} \Delta w w' dx + \delta \int_{\Omega} w' w' dx = 0 \quad (2.17)$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \frac{d}{dt} |w'|_{L^2}^2 + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} |\nabla w|^2 + \delta |w'|_{L^2}^2 &= 0 \\ \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left\{ |w'|_{L^2}^2 + \|w\|_{H_0^1}^2 \right\} &\leq \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left\{ |w'|_{L^2}^2 + \|w\|_{H_0^1}^2 \right\} + \delta |w'|_{L^2}^2 = 0 \\ \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left\{ |w'|_{L^2}^2 + \|w\|_{H_0^1}^2 \right\} &\leq 0 \end{aligned}$$

integrando de 0 a s y las condiciones iniciales tenemos:

$$|w'(s)|_{L^2}^2 + \|w(s)\|_{H_0^1}^2 = 0$$

de donde obtenemos $w = 0$ en Q , i.e $u = v$ en Q .

Bibliografía

- [1] ADAMS, R.A., Sobolev Spaces. Academic Press, New York. (1975).
- [2] BREZIS H., Análisis Funcional Teoría y Aplicaciones. Alianza Editorial S.A., (1984).
- [3] DAFADERMOS, C.M., Asymptotic behavior of solutions of evolution equations in “Nonlinear Evolution Equations”, M.G. Grandall ed., Academic Press, New York, pp 103-203.(1978)
- [4] LIONS, J.L., Quelques Méthodes de Résolution des Problèmes aux limites non linéaires Dunod-Gauthier-Villars, Paris.(1960).
- [5] LIONS, L.L., and MAGENES, E., Problèmes aux limites non homogènes et applications. Vol. 1, Paris.(1968).
- [6] CAÑIZO RINCÓN, J.A., Ecuaciones diferenciales ordinarias en el sentido Carathéodory. (2004)
- [7] ELON LAGES LIMA, Álgebra Lineal.(1998)
- [8] TOM APOSTOL, Análisis Matemático
- [9] MARCELO MOREIRA CAVALCANTI y VALERIA NEVES DOMINGOS CAVALCANTI, Iniciación en la teoría de las distribuciones en los espacios de Sobolev
- [10] VALÉRIA IÓRIO, E.D.P Un curso de graduación (1999).