

$$\begin{cases} \Delta u = f(x) \\ u|_{\partial\Omega} = 0 \end{cases}$$

Questa è l'equazione di Eulero del problema di minimo

$$\min \left\{ \underbrace{\frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx + \int_{\Omega} f u dx}_{F(u)} : u \equiv 0 \text{ su } \partial\Omega \right\}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{t} \{F(u+tv) - F(u)\} &= \frac{1}{t} \frac{1}{2} \int_{\Omega} \{t^2 |\nabla v|^2 + 2t \langle \nabla v, \nabla u \rangle + t f v\} dx \\ &= \frac{t}{2} \int_{\Omega} |\nabla v|^2 + \int_{\Omega} \langle \nabla v, \nabla u \rangle + \int_{\Omega} f v \end{aligned}$$

Quando $t \rightarrow 0$ ottengo

$$\int_{\Omega} (\langle \nabla v, \nabla u \rangle + f v) = 0$$

Integro per parti:

$$\int_{\Omega} -v \cdot \Delta u + f v = 0 = \int_{\Omega} (-\Delta u + f) v = 0$$

Solito lemma $\Rightarrow \Delta u = f$

Più in generale se ho $F(u) = \int_{\Omega} \varphi(x, u, \nabla u) dx$

L'equazione di Eulero diventa

$$\operatorname{div} (\nabla_{\nabla} \varphi(x, u, \nabla u)) = \varphi_u(x, u, \nabla u)$$

Eq. di Eulero in generale

Osservazione

Supponiamo che u sia soluzione di $\Delta u = f$ con $u|_{\partial\Omega} \equiv 0$. Allora u è l'unico minimo del funzionale, ed in particolare la soluzione è unica. Infatti basta fare la disuguaglianza:

$$\begin{aligned} F(\underbrace{u+v}_{\text{generico competitor}}) &= F(u) + \underbrace{\int_{\Omega} \langle \nabla u, \nabla v \rangle + \int_{\Omega} f v}_{\int_{\Omega} (-\Delta u + f) \cdot v dx = 0} + \underbrace{\frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla v|^2}_{\geq 0} \end{aligned}$$

Quindi l'esistenza del minimo e l'esistenza della soluzione del problema sono equivalenti.

I metodi diretti forniscono ancora (però senza spazi di Sobolev in più dimensioni...) e forniscono l'esistenza del minimo.

Come in una variabile, è ancora vero che esiste una base ortonormale di $L^2(\Omega)$ fatta da autovalori del Laplaciano, cioè da funzioni $u_n(x,y)$ t.c. $\Delta u_n(x,y) = -\lambda_n u_n(x,y)$ con $\lambda_n \rightarrow +\infty$, e opportune condizioni al bordo (cond. diverse danno basi diverse). Questa base serve poi per risolvere problemi dinamici (eq. calore, eq. onde).

Esempio $\Omega = (0, \pi) \times (0, \pi)$

Condizioni di Neumann. Cerco autovalori

del Laplaciano, cioè $\Delta u = -\lambda u$, con $u|_{\partial\Omega} \equiv 0$.



Considero funzioni del tipo $u_{m,n}(x,y) = \sin(nx) \cdot \sin(my)$

$u|_{\partial\Omega} \equiv 0$ gratis

$$\begin{aligned}\Delta u_{m,n}(x,y) &= -n^2 \sin(nx) \cdot \sin(my) - m^2 \sin(nx) \cdot \sin(my) \\ &= -(n^2 + m^2) u_{m,n}(x,y)\end{aligned}$$

Questo dice che le $u_{m,n}(x,y)$ sono autovettori con $\lambda = -(n^2 + m^2)$. Sono ortogonali tra loro?

$$\int u_{m,n}(x,y) \cdot u_{a,b}(x,y) dx dy = 0 \quad \text{se } (m,n) \neq (a,b)$$

banalmente vero e segue dall'analogo 1-dim. Dividendolo per un opportuno coeff. diventiamo di norma 1.

È vero che ogni $u(x,y) \in L^2(\Omega)$ si scrive come

$$u(x,y) = \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \underbrace{a_{m,n}}_{\substack{\text{coeff. ottenuti da prodotto scalare}}} \cdot \sin(nx) \cdot \sin(my)$$

Idea: basta saper approssimare funzioni che valgono 1 in un quadrato e 0 altrove, ma queste sono prodotto di una funzione della sola x ed una funzione della sola y .

A questo p.to posso risolvere l'eq. del calore su $\Omega = (0, \pi) \times (0, \pi)$.
Scrivo

$$u(x, y, t) = \sum \sum a_{m,n}(t) \sin(mx) \sin(my)$$

Impono $u_t = \Delta u$ diventa (stessi passaggi che in 1 variabile)

$$a_{m,n}'(t) = -(n^2 + m^2) a_{m,n}(t), \text{ da cui risolvendo}$$

$$a_{m,n}(t) = a_{m,n}(0) \cdot e^{-(n^2 + m^2)t}$$

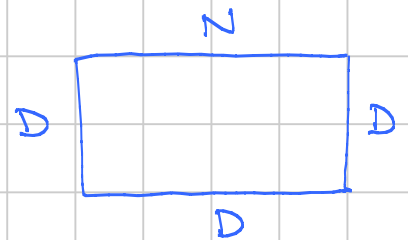
da cui la soluzione

$$u(x, y, t) = \sum \sum \underbrace{a_{m,n}(0)}_{\substack{\downarrow \\ \text{coeff. di F. della condizione iniziale}}} \cdot e^{-(n^2 + m^2)t} \sin(mx) \cdot \sin(my)$$

$$= \underbrace{\frac{1}{\int_{\Omega}} \int_{\Omega} u_0(x, y) \sin(mx) \cdot \sin(my) dx dy}_{\substack{\text{fattore} \\ \text{normalizzazione}}}$$

Idea per l'eq. delle onde. Le condizioni al bordo sono inserite nella base !!

Se fosse $\Omega = (0, \pi) \times (0, \frac{\pi}{2})$
potrei usare come base ortogonale
(poi da normalizzare)



$$u_{m,n}(x, y) = \sin(mx) \cdot \sin(my) \quad \text{con } n \geq 1 \text{ intero e} \\ m \geq 1 \text{ intero DISPARI} \\ (\text{per avere } N. \text{ in } \frac{\pi}{2}).$$

Oss. La serie di F. può essere utile per risolvere $\Delta u = f$.

Scrivo f in serie di F. $f(x,y) = \sum \sum f_{m,n} \underbrace{u_{m,n}(x,y)}_{\sin(mx) \cdot \sin(ny)}$

A questo p.to la soluzione del problema è

$$u(x,y) = - \sum \sum \frac{f_{m,n}}{(m^2+n^2)} u_{m,n}(x,y)$$

La serie che definisce u converge a maggior ragione di quella che definisce f . Un'approssimazione di f con un numero finito di componenti fornisce una migliore approssimazione di u .

— o — o —