

Desigualdades variacionales casilineales elípticas con crecimiento natural en el gradiente

D. ARCOYA¹, J. CARMONA², P.J. MARTÍNEZ-APARICIO¹

¹ Dpto. Análisis Matemático, Universidad de Granada, C/Severo Ochoa, 18071, Granada.

E-mails: darcoya@ugr.es, pedrojma@ugr.es.

² Dpto. de Álgebra y Análisis Matemático, Universidad de Almería, C/Ctra. Sacramento, La Cañada de San Urbano 04120, Almería. E-mail: jcarmona@ual.es.

Palabras clave: Ecuaciones casilineales elípticas, problemas de obstáculo, no linealidad singular, crecimiento natural del gradiente.

Resumen

Nuestro objetivo es estudiar la existencia de solución positiva $w \in H_0^1(\Omega)$ de alguna desigualdad variacional con una no linealidad singular cuyo modelo típico es

$$\left. \begin{aligned} w(x) &\geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ \frac{|\nabla w|^2}{w} &\in L_{loc}^1(\Omega), \quad \frac{|\nabla w|^2}{w}(w - \psi^+) \in L^1(\Omega) \\ \int_{\Omega} \nabla w \nabla(v - w) + \int_{\Omega} \frac{|\nabla w|^2}{w}(v - w) &\geq \int_{\Omega} a(x)(v - w), \quad \forall v \in K_1 \end{aligned} \right\}$$

donde Ω es un conjunto abierto y acotado en \mathbb{R}^N ($N \geq 3$), $\psi \in W^{1,p}(\Omega)$ ($p > N$) tal que $\psi^+ \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$, $a \in L^q(\Omega)$ con $q > N/2$ es una función estrictamente positiva y el conjunto de las funciones test K_1 consta de las funciones $v \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$ tal que $v(x) \geq \psi(x)$ a.e. $x \in \Omega$ y $\text{supp}(v - \psi^+) \subset\subset \Omega$. Consideramos también clases más amplias de funciones test además del caso en el cual la inecuación variacional se reduce a una ecuación.

1. Problema y resultado principal

Sean Ω un conjunto abierto y acotado de \mathbb{R}^N ($N \geq 3$), $\psi \in W^{1,p}(\Omega)$ ($p > N$) de manera que $\psi^+ \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$ y $a \in L^q(\Omega)$ con $q > N/2$ satisfaciendo

$$\text{ess inf} \{a(x) / x \in \omega\} > 0, \quad \forall \omega \subset\subset \Omega. \tag{1}$$

Estudiamos la existencia de solución positiva $w \in H_0^1(\Omega)$ de la desigualdad variacional

$$\left. \begin{aligned} & w(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ & g(w)|\nabla w|^2 \in L_{loc}^1(\Omega), \quad g(w)|\nabla w|^2(w - \psi^+) \in L^1(\Omega) \\ & \int_{\Omega} \nabla w \nabla(v - w) + \int_{\Omega} g(w)|\nabla w|^2(v - w) \geq \int_{\Omega} a(x)(v - w), \quad \forall v \in K_1 \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

donde

$$K_1 \equiv \left\{ v \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega) : \begin{array}{l} v(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ \text{supp}(v - \psi^+) \subset\subset \Omega \end{array} \right\},$$

y $g : (0, +\infty) \longrightarrow [0, +\infty)$ satisface

$$\limsup_{s \rightarrow 0} sg(s) < +\infty. \quad (3)$$

EL problema de obstáculo para operadores no lineales cuadráticos aparece, entre otros casos, en los problemas estocásticos de control (ver [4]).

El modelo básico de no linealidad singular g que nos interesa es $g(s) = 1/s$. Para el conocimiento de los autores, el problema de obstáculo con no linealidades g teniendo singularidad en $s = 0$ no ha sido tratado en la literatura. Mencionamos que el caso de términos g no singulares ha sido estudiado en [3, 5, 6, 8]. Concretamente en [3] y [8] consideran un operador de Leray-Lions y un operador general $g(x, w, \nabla w)$ en lugar de $g(w)|\nabla w|^2$. En el caso particular del operador de Laplace considerado en estas notas, estos autores suponen $a \in L^1(\Omega)$, $g : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ una función continua satisfaciendo la condición de signo $g(s)s \geq 0$, para cada $s \in \mathbb{R}$ y $\psi : \Omega \longrightarrow [-\infty, +\infty)$ una función medible. Prueban que si

$$K \equiv \{v \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega) : v(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega\} \neq \emptyset$$

entonces existe solución $w \in H_0^1(\Omega)$ del problema de obstáculo

$$\left. \begin{aligned} & w(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega, \quad g(w)|\nabla w|^2, \quad g(w)|\nabla w|^2 w \in L^1(\Omega) \\ & \int_{\Omega} \nabla w \nabla(v - w) + \int_{\Omega} g(w)|\nabla w|^2(v - w) \geq \int_{\Omega} a(x)(v - w) \quad \forall v \in K. \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

En [5, 6] se estudia la existencia de solución del problema de obstáculo para operadores en los cuales se añade el término $a_0(x)w$ al operador diferencial, siendo $a_0(x)$ una función acotada inferior y superiormente por constantes positivas.

Nuestro resultado principal [1] es el siguiente.

Teorema 1.1 Sean $\psi \in W^{1,p}(\Omega)$ con $p > N$ y $\psi^+ \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$. Sea $a \in L^q(\Omega)$ con $q > N/2$ satisfaciendo (1). Supongamos también que $g : (0, +\infty) \longrightarrow [0, +\infty)$ es una función continua verificando (3). Entonces, existe $w \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$ solución de (2).

Además, si $\psi \in W_0^{1,p}(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$ entonces w también verifica

$$\left. \begin{aligned} w(x) &\geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ g(w)|\nabla w|^2 &\in L_{loc}^1(\Omega), \quad g(w)|\nabla w|^2(w - \psi) \in L^1(\Omega) \\ \int_{\Omega} \nabla w \nabla(v - w) + \int_{\Omega} g(w)|\nabla w|^2(v - w) &\geq \int_{\Omega} a(x)(v - w), \quad \forall v \in K_2 \end{aligned} \right\} \quad (5)$$

donde el conjunto no vacío K_2 está definido como

$$K_2 \equiv \left\{ v \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega) : \begin{array}{l} v(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ \text{supp}(v - \psi) \subset\subset \Omega \end{array} \right\}.$$

Nuestro procedimiento para la prueba se basa en considerar una sucesión de problemas construidos a partir de una sucesión conveniente de funciones continuas g_n (para $n \in \mathbb{N}$) en \mathbb{R} . Concretamente,

$$g_n(s) := \begin{cases} g(s), & s \geq \frac{1}{n}, \\ n^2 s^2 g(s), & 0 < s \leq \frac{1}{n}, \\ 0, & s = 0, \\ -g_n(-s), & s < 0. \end{cases}$$

Por el teorema de Leray-Lions [7, Théorème 8.2], existe solución $w_n \in H_0^1(\Omega)$ del problema de obstáculo

$$\left. \begin{aligned} w &\in H_0^1(\Omega), \quad w(x) \geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \\ \int_{\Omega} \nabla w \nabla(v - w) + \int_{\Omega} g_n(w) \frac{|\nabla w|^2}{1 + \frac{1}{n}|\nabla w|^2} (v - w) &\geq \int_{\Omega} a(x)(v - w) \\ \forall v \in H_0^1(\Omega) : v(x) &\geq \psi(x) \text{ a.e. } x \in \Omega \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

Además, w_n verifica:

1. existe $\tilde{C}_q > 0$ tal que $\|w_n\|_{H_0^1(\Omega)} \leq \tilde{C}_q$, $\forall n \in \mathbb{N}$. De donde podemos suponer, pasando a una subsucesión, que $w_n \rightharpoonup w$ en $H_0^1(\Omega)$.
2. $w_n \in L^\infty(\Omega)$ y $\|w_n\|_{L^\infty(\Omega)} \leq C_q$.
3. $w_n \in C_{loc}^\alpha(\Omega)$, para cada $0 < \alpha < \min\{1 - N/p, 2 - N/q\}$.
4. $w_n(x) > 0$ a.e. $x \in \Omega$.

Para probar que w es solución del problema (2) es fundamental comprobar que w_n está lejos de cero en cada subconjunto Ω_0 compactamente contenido en Ω . Para ello, se prueba:

Proposición 1.1 *Supongamos que se satisfacen las hipótesis del Teorema 1.1 y sea Ω_0 un subconjunto contenido compactamente en Ω . Entonces existe $c_{\Omega_0} > 0$ independiente de n tal que cada solución w_n del problema de obstáculo (6) satisface*

$$w_n \geq c_{\Omega_0}, \quad \forall x \in \Omega_0.$$

Prueba. Como g es una función continua satisfaciendo (3), existe $\Lambda > 1$ tal que

$$g(s) \leq \frac{\Lambda}{s}, \quad \forall s \in (0, C_q]. \quad (7)$$

El resultado se sigue de [2, Proposition 2.3], una vez que probamos que w_n es una supersolución para el problema casilineal

$$\begin{aligned} -\Delta w + \frac{\Lambda}{w} |\nabla w|^2 &= a(x), \quad x \in \Omega \\ w &\in H_0^1(\Omega). \end{aligned}$$

Para verlo, sea $\varphi \in H_0^1(\Omega)$ una función no negativa. Usamos $v = w_n + \varphi$ como función test en (6) y, teniendo en cuenta que $g_n(s) \leq g(s) \leq \Lambda/s$ para cada $s \in (0, C_q]$, deducimos que $w_n \in H_0^1(\Omega) \cap C(\Omega)$ satisface en sentido débil

$$0 \leq a(x) \leq -\Delta w_n + g_n(w_n) \frac{|\nabla w_n|^2}{1 + \frac{1}{n} |\nabla w_n|^2} \leq -\Delta w_n + \frac{\Lambda}{w_n} |\nabla w_n|^2, \quad x \in \Omega.$$

□

Ahora, tomando como funciones test $w_n - [w_n - w]^+$ y $w_n - \varphi_\gamma(z_n)\xi$, para $\gamma \geq \frac{c^2}{4}$, con la función real $\varphi_\gamma(s) = se^{\gamma s^2}$ para cada $s \in \mathbb{R}$ y $z_n \equiv [w_n - w]^-$, obtenemos la convergencia fuerte a una $w \in H_0^1(\Omega)$ en $H^1(\Omega_0)$ para cada abierto Ω_0 compactamente contenido en Ω .

Finalmente, pasando al límite cuando n tiende a ∞ , probamos que w es una solución de (2). En efecto, escogemos $v \in K_1$ y la tomamos como función test en (6) para obtener

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \nabla w_n \nabla v + \int_{\Omega} g_n(w_n) \frac{|\nabla w_n|^2}{1 + \frac{1}{n} |\nabla w_n|^2} (v - \psi^+) - \int_{\Omega} a(x)(v - w_n) \\ \geq \int_{\Omega} \left[|\nabla w_n|^2 + \frac{g_n(w_n) |\nabla w_n|^2}{1 + \frac{1}{n} |\nabla w_n|^2} (w_n - \psi^+) \right]. \end{aligned} \quad (8)$$

Puesto que w_n es débilmente convergente a w en $H_0^1(\Omega)$, la sucesión $\int_{\Omega} \nabla w_n \nabla v$ tiende a $\int_{\Omega} \nabla w \nabla v$. También implica la convergencia fuerte de w_n a w en $L^2(\Omega)$ y por lo tanto la convergencia de $\int_{\Omega} a(x)(v - w_n)$ a $\int_{\Omega} a(x)(v - w)$. Por otro lado, escogiendo un subconjunto abierto Ω_0 compactamente contenido en Ω , tal que $\text{supp}(v - \psi^+) \subset \Omega_0$ y usando la Proposición 1.1, tenemos $w_n(x) \geq c_0 > 0$ para cada $x \in \Omega_0$ para algún $c_0 > 0$. Por lo tanto, usando que $g_n \leq g$ y la desigualdad (7) tenemos que

$$g_n(w_n) \leq \frac{\Lambda}{c_0}.$$

Esta estimación unida a la convergencia fuerte de w_n a w en $H^1(\Omega_0)$ para todo $\Omega_0 \subset\subset \Omega$ nos permite aplicar el Teorema de la convergencia dominada de Lebesgue para deducir que

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{\Omega} \frac{g_n(w_n) |\nabla w_n|^2}{1 + \frac{1}{n} |\nabla w_n|^2} (v - \psi^+) = \int_{\Omega} g(w) |\nabla w|^2 (v - \psi^+).$$

Consecuentemente, tomando límites en (8) cuando n tiende a infinito, concluimos del lema de Fatou que

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \nabla w \nabla v + \int_{\Omega} g(w) |\nabla w|^2 (v - \psi^+) - \int_{\Omega} a(x) (v - w) \\ \geq \int_{\Omega} [|\nabla w|^2 + g(w) |\nabla w|^2 (w - \psi^+)], \end{aligned}$$

para cada $v \in K_1$, y por lo tanto que w es una solución de (2).

Finalmente, para probar que si, además, $\psi \in W_0^{1,p}(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$, entonces w es también una solución de (5), sólo tenemos que repetir el argumento reemplazando ψ^+ por ψ y K_1 por K_2 . \square

2. Notas adicionales

En el caso en el cual el dato ψ fuera más regular es posible fortalecer el concepto de solución. Así, si $\psi \in W_0^{1,p}(\Omega)$ con $p > N$ y $\text{supp } \psi \subset\subset \Omega$, entonces w también es solución del problema (4) y extendemos a no linealidades singulares g los resultados de [3] (para el caso $\psi \in W_0^{1,p}(\Omega)$, $a \in L^q(\Omega)$ con $p > N$, $q > N/2$ y $\text{supp } \psi \subset\subset \Omega$). Se puede probar el siguiente Teorema.

Teorema 2.1 *Sean $\psi \in W^{1,p}(\Omega)$ con $p > N$ y $\text{supp } \psi^+ \subset\subset \Omega$. Para $q > N/2$, sea $a \in L^q(\Omega)$ una función satisfaciendo (1). Supongamos también que $g : (0, +\infty) \rightarrow [0, +\infty)$ es una función continua verificando (3). Entonces la solución w dada por el Teorema 1.1 es tal que $g(w) |\nabla w|^2 \in L^1(\Omega)$. En particular, si $\text{supp } \psi \subset\subset \Omega$, entonces w es solución de (4).*

Como una consecuencia más, mejoramos un resultado previo de [2], donde se estudia la existencia de solución del problema

$$\left. \begin{aligned} -\Delta w + g(w) |\nabla w|^2 &= a(x) & x \in \Omega \\ w &= 0 & x \in \partial\Omega \end{aligned} \right\} \quad (9)$$

en el caso particular de $a \in L^\infty(\Omega)$.

Teorema 2.2 *Sea $a \in L^q(\Omega)$ con $q > N/2$ satisfaciendo (1). Supongamos también que $g : (0, +\infty) \rightarrow [0, +\infty)$ es una función continua verificando (3). Entonces, existe $w \in H_0^1(\Omega) \cap L^\infty(\Omega)$ solución de (9) en el sentido*

$$\int_{\Omega} \nabla w \nabla \varphi + \int_{\Omega} g(w) |\nabla w|^2 \varphi = \int_{\Omega} a(x) \varphi, \quad \forall \varphi \in C_0^\infty(\Omega).$$

Agradecimientos

Trabajo financiado por FEDER, D.G.I. Proyecto *Análisis no lineal y ecuaciones en derivadas parciales elípticas* MTM2006-09282 y FQM-116 *Análisis no lineal y ecuaciones diferenciales*.

Referencias

- [1] D. Arcoya, J. Carmona and P.J. Martínez-Aparicio, *Elliptic obstacle problems with natural growth on the gradient and singular nonlinear terms*, Adv. Nonlinear Stud. **7** (2007), 299-317.
- [2] D. Arcoya and P.J. Martínez-Aparicio. *Quasilinear equations with natural growth*, Rev. Mat. Iberoamericana, to appear.
- [3] A. Bensoussan, L. Boccardo and F. Murat. *On a non linear partial differential equation having natural growth terms and unbounded solution*. Ann. Inst. Henri Poincaré. **5** (1988), 347–364.
- [4] A. Bensoussan, J. Frehse and U. Mosco, *A stochastic impulse control problem with quadratic growth Hamiltonian and the corresponding quasivariational inequality*, J. Reine Angew. Math. **331** (1982), 124–145.
- [5] L. Boccardo, F. Murat and J. P. Puel. *Existence de solutions faibles pour des équations elliptiques quasi-linéaires à croissance quadratique*, Nonlinear partial differential equations and their applications, Collège de France Seminar, vol. IV, ed. by H. Brezis and J.L. Lions, Research Notes in Mathematics. **84**, 1983, 19–73.
- [6] L. Boccardo, F. Murat and J.P. Puel, *Existence of bounded solutions for non linear elliptic unilateral problems*, Annali di Matematica Pura ed Applicata. **62** (1988), 183–196.
- [7] J.L. Lions, *Quelques méthodes de résolution des problèmes aux limites non linéaires*, Dunod, Paris, 1969.
- [8] J.M. Rakotoson and R. Temam. *Relative rearrangement in quasilinear elliptic variational inequalities*, Indiana Univ. Math. J. **36** (1987), 757–810.