



XXIII Semana do IME

Universidade Federal de Goiás

Goiânia, 07 a 10 de outubro

Mini Curso

O Lema de Lax-Milgram e Aplicações

Prof. Dr. Maurílio Márcio Melo - IME/UFG

O LEMA DE LAX-MILGRAM E APLICAÇÕES

MELO, M.M.

1. INTRODUÇÃO

O principal objetivo destas notas é apresentar algumas técnicas usadas em análise para resolver problemas envolvendo equações diferenciais parciais lineares e não lineares. Apresentaremos e faremos a demonstração do lema de Lax-Milgram em espaços de Hilbert e logo a seguir faremos três aplicações. As duas ferramentas principais a serem usadas no texto são o teorema da representação de Riesz, que pode ser encontrado na referência [13] e o teorema do ponto fixo de Schauder, que pode ser encontrado, por exemplo, nas referências [5] ou [9]. Os conhecimentos básicos para a leitura do texto, embora não são estritamente necessários, são noções de teoria das distribuições e espaços usuais de Sobolev, que podem ser encontrados, por exemplo, nas referências [8] e [1] respectivamente.

2. NOTAÇÕES, DEFINIÇÕES E RESULTADOS BÁSICOS

No que segue, denotaremos por $C_c^\infty(\Omega)$, $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ um aberto, o espaço das funções de classe C^∞ com suporte compacto em Ω . Se $\alpha \in \mathbb{N}^n$, $D^\alpha u$ é a derivada no sentido das distribuições de u , isto é, $(D^\alpha u, \varphi) = (-1)^{|\alpha|} (u, D^\alpha \varphi)$, $\varphi \in C_c^\infty(\Omega)$ e Δ é o operador laplaciano. Por H^k denotaremos o espaço usual de Sobolev modelado em L^2 , isto é, $H^k(\Omega) = \{u \in L^2(\Omega) : D^\alpha u \in L^2(\Omega), |\alpha| \leq k\}$. A aplicação

$$H^k \times H^k : (u, v) \mapsto \langle u, v \rangle_k = \sum_{|\alpha| \leq k} \langle D^\alpha u, D^\alpha v \rangle_{L^2},$$

define um produto interno em H^k . O número $\|u\|_k$, definido por

$$\|u\|_k = \sqrt{\langle u, u \rangle_k}$$

é a norma em H^k que provém do produto interno acima. Definimos também o espaço $H_0^k(\Omega)$ como sendo o fecho em $H^k(\Omega)$, na norma de $\|\cdot\|_k$, do espaço $C_c^\infty(\Omega)$, isto é, $H_0^k(\Omega) = \overline{C_c^\infty(\Omega)}^{\|\cdot\|_k}$. Observemos que $H^k(\Omega)$ e $H_0^k(\Omega)$ são exemplos de espaços de Hilbert, isto é, espaço vetorial normado, onde a norma provém de um produto interno e que é completo em relação à norma.

A seguir enunciaremos e demonstraremos o lema de Lax-Milgram, que pode ser encontrado, por exemplo, nas referências [3] ou [5].

Teorema 2.1. *(O lema de Lax-Milgram) Sejam H um espaço de Hilbert e*

$$B : H \times H \rightarrow \mathbb{R}, \quad (u, v) \mapsto B(u, v)$$

uma forma bilinear, contínua e coerciva, isto é, linear separadamente em cada coordenada e existem $\alpha, \beta > 0$ tais que

$$1) |B(u, v)| \leq \alpha \|u\| \|v\|, \quad u, v \in H \text{ (continuidade)}$$

$$2) \beta \|u\|^2 \leq B(u, u), \quad u \in H \text{ (coercividade)}.$$

Para todo $F \in H'$ ($F : H \rightarrow R$, linear e contínuo), existe um único $u \in H$ tal que

$$B(u, v) = F(v), \quad v \in H.$$

Demonstração: Primeiramente demonstraremos a unicidade. Suponhamos que existam $u_1, u_2 \in H$, tais que

$$B(u_1, v) = F(v), \quad B(u_2, v) = F(v), \quad v \in H.$$

Da linearidade de B , segundo a primeira variável, temos para qualquer $v \in H$, a igualdade

$$B(u_1 - u_2, v) = 0.$$

Em particular, tomando $v = u_1 - u_2$, obtemos a igualdade

$$B(u_1 - u_2, u_1 - u_2) = 0.$$

Da hipótese (2) sobre B , temos que

$$\beta \|u_1 - u_2\|^2 = 0,$$

portanto $u_1 = u_2$.

Agora demonstraremos a existência; para isto usaremos o teorema da representação de Riesz em espaços de Hilbert. Fixemos $u \in H$ e definimos a aplicação

$$H \rightarrow R, \quad v \rightarrow B(u, v).$$

Esta aplicação é linear e contínua. Pelo teorema de Riesz, existe um único $w \in H$ tal que

$$B(u, v) = \langle w, v \rangle, \quad v \in H.$$

Isto define uma aplicação

$$A : H \rightarrow H, \quad u \rightarrow w = A(u), \quad \text{isto é,}$$

$$B(u, v) = \langle A(u), v \rangle, \quad v \in H.$$

Afirmamos que a aplicação A é linear, contínua e bijetora. Realmente,

$$\begin{aligned} \langle A(u_1 + u_2), v \rangle &= B(u_1 + u_2, v) = B(u_1, v) + B(u_2, v) \\ &= \langle A(u_1), v \rangle + \langle A(u_2), v \rangle = \langle A(u_1) + A(u_2), v \rangle, \quad v \in H. \end{aligned}$$

Portanto

$$A(u_1 + u_2) = A(u_1) + A(u_2).$$

Claramente $A(ku) = kA(u)$.

Observemos que

$$\|A(u)\|^2 = \langle A(u), A(u) \rangle = B(u, A(u)) \leq \alpha \|u\| \|A(u)\|.$$

De onde obtemos a desigualdade

$$\|A(u)\| \leq \alpha \|u\|.$$

Isto demonstra a continuidade.

Para demonstrar a injetividade de A , primeiramente observemos que

$$\|A(u)\| \|u\| \geq |\langle A(u), u \rangle| = |B(u, u)| \geq \beta \|u\|^2.$$

E portanto, temos a desigualdade

$$(1) \quad \|A(u)\| \geq \beta \|u\|.$$

Agora, se $A(u_1) = A(u_2)$, então $A(u_1 - u_2) = 0$, e assim

$$0 = \|A(u_1 - u_2)\| \geq \beta \|u_1 - u_2\|,$$

de onde concluímos que $u_1 = u_2$.

Para provar a sobrejetividade, denotaremos por $R(A)$ a imagem de A e queremos provar que $R(A) = H$. Mostremos que $R(A)$ é fechado. Seja $w_n \in R(A)$ com $w_n \rightarrow w$. Existe $u_n \in H$ tal que $A(u_n) = w_n$. A desigualdade (1) fornece a estimativa

$$\|u_n - u_m\| \leq \frac{1}{\beta} \|A(u_n) - A(u_m)\| = \frac{1}{\beta} \|w_n - w_m\|.$$

Como $\{w_n\}$ é de Cauchy, temos que $\{u_n\}$ é de Cauchy, e devido a completude de H , existe $u \in H$ tal que $u_n \rightarrow u$. Agora a continuidade de A fornece o diagrama

$$\begin{array}{c} w_n = A(u_n) \\ \downarrow \\ w = A(u), \end{array}$$

e portanto $w_n \rightarrow w$; assim $R(A)$ é fechado em H . A seguir mostraremos que $R(A)$ é denso em H . Para isto usaremos o seguinte resultado da análise em espaços de Hilbert: *Sejam $V_1 \subset V_2$ espaços de Hilbert. Se $v \in V_2$ é tal que $0 = \langle v, w \rangle$, $w \in V_1$, então $v = 0$, neste caso V_1 é denso em V_2 .* Agora seja $v \in H$, tal que v seja ortogonal a $R(A)$, isto é,

$$0 = \langle A(u), v \rangle, \quad u \in H, \text{ mas}$$

$$\langle A(u), v \rangle = B(u, v), \quad u \in H.$$

Em particular tomemos $u = v$ e teremos $0 = B(v, v)$ e como $\beta \|v\|^2 \leq B(v, v) = 0$, segue que $v = 0$. Assim $R(A)$ é denso e fechado em H , portanto $R(A) = H$, o que implica na sobrejetividade do operador A .

Voltemos à demonstração da existência. Como $A : H \rightarrow H$ é uma bijeção, seja S o seu inverso, isto é,

$$S : H \rightarrow H, \quad w \rightarrow u = S(w) = A^{-1}(w),$$

(operador solução) que é contínuo, pois

$$\|u\| \leq \frac{1}{\beta} \|A(u)\| \quad \text{e como } A(u) = w, \text{ segue que } S(w) = u \text{ e portanto}$$

$$\|S(w)\| \leq \frac{1}{\beta} \|w\|, \quad \|S\| \leq \frac{1}{\beta}.$$

Isto conclui a demonstração do teorema.

A seguir enunciaremos o teorema do ponto fixo devido a Schauder, que será usado no exemplo 3.3.

Teorema 2.2. *Sejam X um espaço de Banach, $B \subset X$ um conjunto convexo, limitado e fechado e $T : B \rightarrow B$ uma transformação contínua e compacta, então existe ponto fixo, isto é, existe $x \in B$ tal que $T(x) = x$.*

3. APLICAÇÕES

Exemplo 3.1. *Dado $f \in L^2(\Omega)$, $\Omega \subset R^n$ aberto, o problema*

$$(2) \quad \begin{cases} -\Delta u + u = f, & \text{em } \Omega \\ u = 0, & \text{em } \partial\Omega, \end{cases}$$

tem única solução $u \in H_0^1(\Omega)$.

Demonstração: faremos inicialmente a formulação variacional do problema (2). para isto multiplicando a equação por $v \in C_c^\infty(\Omega)$, em seguida integrando em Ω e aplicando integração por partes, obtemos a expressão

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v + \int_{\Omega} uv = \int_{\Omega} fv.$$

Chamando

$$(3) \quad B(u, v) = \int_{\Omega} (\nabla u \cdot \nabla v + uv) dx = \langle u, v \rangle_1,$$

temos que $B : H_0^1 \times H_0^1 \rightarrow R$ é bilinear. A desigualdade de Cauchy-Schwartz fornece a estimativa

$$|B(u, v)| \leq \|u\|_1 \|v\|_1,$$

assim B é contínua. Fazendo $v = u$ em (3), obtemos que

$$|B(u, u)| = \|u\|_1^2,$$

portanto a coercividade de B .

Por outro lado, definindo $F : H_0^1 \rightarrow R$, por

$$F(v) = \int_{\Omega} f v dx,$$

temos, imediatamente que F é linear e contínua e portanto, pelo Lema de Lax-Milgram 2.1, existe uma única $u \in H_0^1(\Omega)$, tal que

$$B(u, v) = F(v), \quad v \in H_0^1(\Omega).$$

Esta u é a solução de nosso problema.

Exemplo 3.2. *Dado $f \in L^2(\Omega)$, $\Omega \subset R^n$ aberto limitado, o problema*

$$(4) \quad \begin{cases} -\Delta u = f, & \text{em } \Omega \\ u = 0, & \text{em } \partial\Omega, \end{cases}$$

tem única solução $u \in H_0^1(\Omega)$.

Demonstração: Seguindo os mesmos passos do exemplo acima, definimos $B : H_0^1 \times H_0^1 \rightarrow R$ e $F : H_0^1 \rightarrow R$, respectivamente, por

$$B(u, v) = \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx \quad \text{e} \quad F(v) = \int_{\Omega} f v dx.$$

A linearidade e continuidade de F já foram verificadas acima. Claramente B é bilinear e

$$|B(u, v)| = \left| \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v dx \right| \leq \|u\|_1 \|v\|_1,$$

produzindo portanto a continuidade de B . Usando a desigualdade de Poincaré, dada abaixo, válida em domínios limitados

$$(5) \quad \|u\|_k \leq C(\Omega, k) \sum_{|\alpha|=k} \langle D^\alpha u, D^\alpha u \rangle_{L^2}, \quad u \in H_0^k(\Omega),$$

temos que

$$B(u, u) = \int_{\Omega} |\nabla u|^2 = \|\nabla u\|_{L^2}^2 \geq \frac{1}{C(\Omega)} \|u\|_1^2.$$

Concluimos portanto, que B é coerciva. A solução do problema (4) é obtida via o teorema de Lax-Milgram.

A seguir usaremos o Lema de Lax-Milgram para estudar um problema não linear.

Exemplo 3.3. *Consideremos o seguinte problema: Encontrar p e k de modo que dada $f \in L^p(\Omega)$, existe uma única $u \in H_0^k(\Omega)$ tal que*

$$(6) \quad \begin{cases} -\Delta u = f + u^2, & \text{em } \Omega \subset \mathbb{R}^n \\ u = 0 & \text{em } \partial\Omega. \end{cases}$$

Na tentativa de resolver este problema, dividiremos o procedimento em quatro passos a seguir

1^o passo: Dada $g \in L^2(\Omega)$, pelo exemplo (3.2), existe uma única solução $w \in H_0^1(\Omega)$, para o problema

$$\begin{cases} -\Delta w = g, & \text{em } \Omega \subset \mathbb{R}^n \\ w = 0, & \text{em } \partial\Omega. \end{cases}$$

Na realidade, devido à teoria de regularidade, ver [6], a solução w está também em $H^2(\Omega)$ e pela desigualdade de Poincaré (5), temos a estimativa

$$(7) \quad \|w\|_2 \leq C \|g\|_{L^2}.$$

2^o passo: A solução é ponto fixo da seguinte transformação: Dado $v \in E$ (a ser escolhido), seja $w = T(v)$ a solução do problema

$$\begin{cases} -\Delta w = f + v^2, & \text{em } \Omega \subset \mathbb{R}^n \\ w = 0, & \text{em } \partial\Omega. \end{cases}$$

O ponto fixo u de T , se existir, é solução do problema (6). Observemos que se $v \in H_0^1(\Omega)$, então

$$\|v^2\|_{L^2} = \left(\int_{\Omega} |v|^4 \right)^{1/2} = \left[\left(\int_{\Omega} |v|^4 \right)^{1/4} \right]^2,$$

e portanto $\|v^2\|_{L^2} = \|v\|_{L^4}^2$ e assim

$$\|v^2\|_{L^2} \leq C \|v\|_1^2 < \infty,$$

onde usamos a imersão de Sobolev $H_0^1(\Omega) \subset L^4(\Omega)$, caso particular da imersão $H_0^k(\Omega) \subset L^q(\Omega)$, $2 \leq q \leq \frac{2n}{n-2k}$, quando $n = 3$ e $k = 1$. Assim se $(f + v^2) \in L^2$, o primeiro passo garante que $w \in H_0^1(\Omega)$, portanto temos a aplicação

$$T : H_0^1(\Omega) \rightarrow H_0^1(\Omega).$$

3º passo: A seguir demonstraremos que a transformação T definida acima tem um ponto fixo. Para isto usaremos o teorema do ponto fixo de Schauder, teorema 2.2.

Afirmamos que T dada acima é compacta, isto é, se $D \subset H_0^1(\Omega)$ é limitado, então $T(D)$ é relativamente compacto em $H_0^1(\Omega)$. Realmente, se $v \in D$ temos que $w = T(v)$ satisfaz a desigualdade

$$\|w\|_2 \leq C\|f + v^2\|_{L^2} \leq C(\|f\|_{L^2} + \|v^2\|_{L^2}) \leq C(\|f\|_{L^2} + C\|v\|_1^2).$$

Como $H^2 \subset H^1$, segue que $T(D)$ é relativamente compacto em $H_0^1(\Omega)$ ($\|w\|_1 \leq \|w\|_2 \leq C(\|f\|_{L^2} + C\|v\|_1^2)$).

Afirmamos que T é contínua; realmente, sejam $v_1, v_2 \in H_0^1(\Omega)$, $w_1 = T(v_1)$ e $w_2 = T(v_2)$, avaliemos $\|T(v_1) - T(v_2)\|_1$. Temos que

$$\begin{cases} -\Delta w_1 = f + v_1^2, \\ -\Delta w_2 = f + v_2^2. \\ (w_1 - w_2)|_{\partial\Omega} = 0. \end{cases}$$

Da estimativa (7), obtemos as desigualdades

$$\begin{aligned} \|w_1 - w_2\|_1 &\leq \|w_1 - w_2\|_2 \leq C\|v_1^2 - v_2^2\|_{L^2} \\ &= C\left[\int_{\Omega} |v_1 + v_2|^2 |v_1 - v_2|^2\right]^{1/2} \\ &\leq C\left(\int_{\Omega} |v_1 + v_2|^4\right)^{\frac{1}{4}} \left(\int_{\Omega} |v_1 - v_2|^4\right)^{\frac{1}{4}} \\ &= C\|v_1 + v_2\|_{L^4}\|v_1 - v_2\|_{L^4}. \end{aligned}$$

E assim temos a desigualdade

$$(8) \quad \|w_1 - w_2\|_1 \leq C\|v_1 + v_2\|_1\|v_1 - v_2\|_1.$$

4º passo: Encontrar um convexo fechado e limitado adequado. Tentemos bolas centradas na origem. Seja $v \in H_0^1(\Omega)$ tal que $\|v\|_1 \leq R$. Temos que

$$\|w\|_1 = \|T(v)\|_1 \leq \|w\|_2 \leq C\|f\|_{L^2} + C\|v\|_1^2 \leq C\|f\|_{L^2} + CR^2 \leq R.$$

Portanto basta escolher R suficientemente pequeno de modo que

$$C\|f\|_{L^2} + CR^2 - R \leq 0.$$

Observemos que, para que isto ocorra, basta impor a seguinte condição sobre f

$$4C^2\|f\|_{L^2} < 1.$$

Assim tomando $p = 2$ e $\|f\|_{L^2}$ suficientemente pequena (satisfazendo a condição acima) o problema (6) tem solução em $H_0^1(\Omega)$.

Resta mostrar a unicidade. Para isto suponhamos que existam duas soluções u_1 e u_2 de (6). Da desigualdade (8), temos que

$$\begin{aligned} \|u_1 - u_2\|_1 &\leq C(\|u_1\|_1 + \|u_2\|_1)\|u_1 - u_2\|_1 \\ &\leq 2CR\|u_1 - u_2\|_1. \end{aligned}$$

Escolhendo R tal que $2CR \leq 1$ obtemos, da estimativa acima, que

$$\|u_1 - u_2\|_1 \leq \|u_1 - u_2\|_1,$$

e portanto a unicidade.

AGRADECIMENTOS

Gostaria de agradecer aos professores do IME-UFG, pelo incentivo recebido para que estas notas viessem a ser escritas e apresentadas na XXIII semana do instituto.

REFERÊNCIAS

- [1] R. A. ADAMS, *Sobolev Spaces*, Academic Press, New York, 1975.
- [2] J. BARROS NETO, *An Introduction to the Theory of Distributions*, Marcel Dekker Inc., New York, 1973.
- [3] H. BREZIS, *Analyse Fonctionnelle*, Masson, Paris, New York, São Paulo, 1987.
- [4] T. CAZENAVE & A. HARAUX, *Introduction aux Problèmes d'Évolution Semi-Linéaires*, Mathematiques & Applications, Ellipses, Paris 1990.
- [5] L. C., EVANS, *Partial Differential Equations*, *Berkeley Mathematics Lecture Notes*, Berkeley, volume 3B, 1993.
- [6] G. B., FOLLAND, *Introduction to Partial Differential Equations*, Princeton University Press · Princeton, New Jersey, 2^a Edition, 1995.
- [7] A. FRIEDMAN, *Partial Differential Equations*, Holt, Rinehart and Winston, Inc., New York, 1969.
- [8] J. HOUNIE, *Teoria Elementar das Distribuições*, 12o Colóquio Brasileiro de Matemática, IMPA, 1979.
- [9] G. ŁUKASZEWICZ, *Micropolar Fluids, Theory and Applications*, Birkhäuser, Boston · Basel · Berlin, 1999.
- [10] M. M. MELO, *Introdução à Teoria de Semigrupos*, Publicações IME-UFG, Goiânia, 2004.
- [11] A. PAZY, *Semigroups of Linear Operators and Applications to Partial Differential Equations*, Springer-Verlag, New York, 1983.
- [12] M. REED & B. SIMON, *Functional Analysis*, Academic Press, Inc., vol. 1, New York, 1973.
- [13] W. RUDIN, *Real and complex Analysis*, McGraw-Hill Book Company, New York, 1966.
- [14] L. SCHWARTZ, *Théorie des distributions*. Nouvelle ed. Hermann, Paris, 1966.

Maurílio Márcio Melo
UFG - Instituto de Matemática e Estatística
melo@mat.ufg.br