

# Nichtlineare Operatorgleichungen

## Vorlesung WS 2013/2014

### 0. Einführung

#### Literatur

1. H. Gajewski, K. Gröger, K. Zacharias, **Nichtlineare Operatorgleichungen und Operatordifferentialgleichungen**, Akademie-Verlag Berlin (1974).
2. J.L. Lions, **Quelques méthodes de résolution des problèmes aux limites non linéaires**, Dunot, Paris 1969.
3. E. Zeidler, **Nonlinear Functional Analysis and its Applications**, Vol 1-4, Springer.
4. M. Růžička, **Nichtlineare Funktionalanalysis**, Springer (2004).

Nichtlineare Evolutionsgleichung

$$u' + Au = f$$

als abstrakte Beschreibung von parabolischen Differentialgleichungen. Anwendung aus der Physik:

- Strömungsmechanik
- Wärmetransport
- Nichtlineare Diffusion
- Elastische Deformation

Hierbei  $u$  = Geschwindigkeit, Konzentration, Temperatur, Deformationsgeschwindigkeit.  $A$  beschreibt Material, Zähigkeit, innere Kräfte.  $f$  steht für die äußeren Kräfte.

**Beispiel** Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ ,  $0 < T < +\infty$ ,  $Q_T := \Omega \times ]0, T[$ .

1. *Lineare Gleichung*

$$\partial_t u - a_{ij} \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} = f \quad \text{in } Q_T.$$

2. *Quasilineare Gleichung*

$$\partial_t u - a_{ij} \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} + b(u) = f \quad \text{in } Q_T.$$

### 3. Nichtlineare Gleichung

$$\partial_t u - \frac{\partial}{\partial x_i}(A_i(x, u, \nabla u)) + b(x, u) = f \quad \text{in } Q_T.$$

## 1. Fixpunktsätze

### 1.1 Der Banachsche Fixpunktsatz

**Satz 1.1** Sei  $(X, d)$  ein vollständiger metrischer Raum und  $f : X \rightarrow X$  strikt kontraktiv, d.h.  $\exists \delta \in ]0, 1[$ , so dass

$$d(f(x_1), f(x_2)) \leq \delta d(x_1, x_2) \quad \forall x_1, x_2 \in X.$$

Dann besitzt  $f$  einen Fixpunkt.

**Beweis** Sei  $x_0 \in X$ . Wir definieren iterativ  $x_k = f(x_{k-1})$  ( $k \in \mathbb{N}$ ). Mittels vollständiger Induktion zeigt man

$$d(x_k, x_{k-1}) \leq \delta^k d(x_1, x_0) \quad \forall k \in \mathbb{N}.$$

Für  $k = 1$  ist die Aussage trivial erfüllt. Wir nehmen an, die Aussage gilt für  $k \in \mathbb{N}$ . Dann

$$d(x_{k+1}, x_k) = d(f(x_k), f(x_{k-1})) \leq \delta d(x_k, x_{k-1}) \stackrel{IV}{\leq} \delta^{k+1} d(x_1, x_0).$$

Unter Verwendung der Dreiecksungleichung folgt für  $k \leq l$

$$d(x_k, x_l) \leq \sum_{j=k}^{l-1} d(x_j, x_{j+1}) \leq \sum_{j=k}^{l-1} \delta^j d(x_1, x_0) \leq \delta^k \frac{1}{1-\delta} d(x_1, x_0).$$

Folglich ist  $(x_k)$  eine Cauchy-Folge in  $X$ . Da  $X$  vollständig ist, existiert ein  $x \in X$ , so dass

$$x_k \rightarrow x \quad \text{in } X \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Aus der Stetigkeit von  $f$  folgt  $f(x) = \lim_{k \rightarrow \infty} f(x_k) = \lim_{k \rightarrow \infty} x_{k+1} = x$ . Somit ist die Aussage bewiesen. ■

### 1.2. Der Brouwersche Fixpunktsatz

**Satz 1.2** Sei  $f : [0, 1]^n \rightarrow [0, 1]^n$  stetig. Dann hat  $f$  einen Fixpunkt.

Wir beweisen den Satz mithilfe des verallgemeinerten Zwischenwertsatz von Miranda.

**Satz 1.3** Sei  $f : [0, 1]^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetiges Vektorfeld, so dass

$$f_i(x) \leq 0 \quad \text{auf } \{x_i = 0\}, \quad f_i(x) \geq 0 \quad \text{auf } \{x_i = 1\}, \quad i = 1, \dots, n.$$

Dann existiert ein  $x \in [0, 1]^n$ , mit  $f(x) = 0$ .

## A. Vorbereitungen zum Beweis von Satz 1.3

Mit  $\mathcal{M}$  bezeichnen wir die Menge aller Mengen  $B = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\} \subset \mathbb{Z}^n$ . Mit  $\mathbf{e}_i$  bezeichnen wir den  $i$ -ten Einheitsvektor. Wir definieren

$$\mathbf{a}_0 = 0, \quad \mathbf{a}_i := \sum_{k=1}^i \mathbf{e}_k, \quad i = 1, \dots, n.$$

Dann ist  $A = \{\mathbf{a}_0, \dots, \mathbf{a}_n\} \in \mathcal{M}$ .

Mit  $S_n$  bezeichnen wir die  $n$ -te Permutationsgruppe, welche aus allen bijektiven Abbildungen  $\sigma : \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$  besteht. Für  $\sigma \in S_n$  sei  $E_\sigma : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  die entsprechende Permutation des Raumes  $\mathbb{R}^n$ , d.h.

$$E_\sigma = (\mathbf{e}_{\sigma(1)}, \dots, \mathbf{e}_{\sigma(n)}).$$

Wir berechnen

$$E_\sigma(x) = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{e}_{\sigma(i)} = \sum_{i=1}^n x_{\sigma^{-1}(i)} \mathbf{e}_i = (x_{\sigma^{-1}(1)}, \dots, x_{\sigma^{-1}(n)}).$$

Ferner setzen wir

$$\langle x \rangle = \sum_{i=1}^n x_i, \quad x \in \mathbb{R}^n.$$

Wie man leicht sieht, ist  $x \mapsto \langle x \rangle$  eine lineares Funktional mit

$$\langle E_\sigma(\mathbf{a}_i) \rangle = i \quad \forall \sigma \in S_n, \quad i = 1, \dots, n.$$

**Definition A.1** Sei  $B = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\} \in \mathcal{M}$ . Wir sagen  $B \sim A$ , falls für ein  $(z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n$  gilt:

$$(z + E_\sigma)(A) = B.$$

*Bezeichnung.* Mit  $[A]$  bezeichnen wir die Menge aller  $B \in \mathcal{M}$ , so dass  $B \sim A$ .

**Bemerkung A.2** 1.  $(z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n$  aus Definition A.1 ist eindeutig bestimmt. In der Tat, sei  $(z', \sigma') \in \mathbb{Z}^n \times S_n$ , so dass  $(z' + E_{\sigma'})(A) = B$ . Dann existiert eine bijektive Abbildung  $\phi : \{0, \dots, n\} \rightarrow \{0, \dots, n\}$ , so dass

$$z + E_\sigma(\mathbf{a}_i) = z' + E_{\sigma'}(\mathbf{a}_{\phi(i)}) \quad \forall i = 0, \dots, n.$$

Nach Anwenden des Funktionals  $\langle \cdot \rangle$  auf beiden Seiten folgt

$$\langle z \rangle + i = \langle z' \rangle + \phi(i) \quad \forall i = 0, \dots, n.$$

Hieraus ergibt sich  $\langle z \rangle - \langle z' \rangle = \phi(n) - n \leq 0$  und  $\langle z \rangle - \langle z' \rangle = n - \phi^{-1}(n) \geq 0$ . Folglich  $\langle z \rangle = \langle z' \rangle$ , also  $\phi = id$ . Aus der obigen Gleichung mit  $i = 0$  ergibt sich  $z = z'$  und

$E_\sigma(\mathbf{a}_i) = E_{\sigma'}(\mathbf{a}_i)$  für alle  $i = 1, \dots, n$ . Da  $\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$  eine Basis in  $\mathbb{R}^n$  ist, folgt  $E_\sigma = E_{\sigma'}$  und mithin  $\sigma = \sigma'$ . Dies bedeutet also

$$[A] = \{z + E_\sigma(A) \mid (z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n\} \cong \mathbb{Z}^n \times S_n.$$

2. Sei  $B \in \mathcal{M}$ . Für  $(z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n$  gilt:

$$B \in [A] \iff z + E_\sigma(B) \in [A].$$

Ferner

$$z + E_\sigma : [A] \rightarrow [A].$$

Dies folgt sofort aus  $(z + E_\sigma) \circ (z' + E_{\sigma'}) = z + E_\sigma(z') + E_{\sigma \circ \sigma'}$  und  $(z + E_\sigma)^{-1} = -E_{\sigma^{-1}}z + E_{\sigma^{-1}}$ .

3. Ist  $B \sim A$  mit  $B = z + E_\sigma(A)$ , so besteht  $B$  aus Eckpunkten des Einheitswürfels  $z + [0, 1]^n$ .

*Bezeichnung:* Ist  $B = z + E_\sigma(A) \in [A]$ , so schreiben wir  $B = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\}$ , wobei  $\mathbf{b}_j = z + E_\sigma(\mathbf{a}_j)$  ( $j = 0, \dots, n$ ). Es gilt also stets  $\mathbf{b}_0 = z$ ,  $\mathbf{b}_n = z + \mathbf{a}_n$ .

**Definition A.3** Zwei Elemente  $B, C \in [A]$  heißen benachbart, falls  $\#B \cap C = n$ , bzw.  $\#B \setminus C = 1$ . Dann gilt  $B \setminus C = \{\mathbf{b}\}$  und  $C \setminus B = \{\mathbf{c}\}$ . In diesem Fall heißt  $C$  Nachbar von  $B$  bezüglich  $\mathbf{b}$  und  $B$  Nachbar von  $C$  bezüglich  $\mathbf{c}$ .

Zur Existenz und Eindeutigkeit des Nachbarn beweisen wir das folgende

**Lemma A.4** Sei  $i \in \{0, \dots, n\}$ . Sei  $\mathbf{b} \in \mathbb{Z}^n$ ,  $\mathbf{b} \neq \mathbf{a}_i$ . Dann gilt

$$A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \{\mathbf{b}\} \in [A] \iff \mathbf{b} = \mathbf{a}_i^*,$$

wobei

$$\begin{cases} \mathbf{a}_i^* = \mathbf{a}_{i-1} + \mathbf{e}_{i+1}, & \text{falls } i \in \{1, \dots, n-1\}, \\ \mathbf{a}_0^* = \mathbf{a}_n + \mathbf{e}_1, \\ \mathbf{a}_n^* = -\mathbf{e}_n. \end{cases}$$

**Beweis** Wir zeigen nur die Implikation  $\Rightarrow$ . Die Umgekehrte Richtung folgt durch einfaches Nachrechnen. Gemäß Voraussetzung existiert  $(z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n$ , so dass  $z + E_\sigma(A) = A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \{\mathbf{b}\}$ . Insbesondere gibt es eine Bijektion  $\phi : \{0, \dots, n\} \rightarrow \{0, \dots, n\}$ , so dass

$$(*) \quad z + E_\sigma(\mathbf{a}_{\phi(j)}) = \mathbf{a}_j \quad \forall j \in \{0, \dots, n\} \setminus \{i\}, \quad z + E_\sigma(\mathbf{a}_{\phi(i)}) = \mathbf{b}.$$

Nach Anwenden des Funktionals  $\langle \cdot \rangle$  auf beiden Seiten findet man

$$\langle z \rangle = j - \phi(j) \quad \forall j \in \{0, \dots, n\} \setminus \{i\}.$$

Dies zeigt, dass nur die Fälle  $\langle z \rangle \in \{-1, 0, 1\}$  möglich sind.

(i)  $\langle z \rangle = 0$ : Dann folgt sofort  $\phi = id$  und wegen  $E_\sigma(\mathbf{a}_0) = \mathbf{a}_0$  und  $E_\sigma(\mathbf{a}_n) = \mathbf{a}_n$  folgt aus (\*), dass  $z = 0$ . Die Beziehung (\*) ergibt

$$E_\sigma(\mathbf{a}_j) = \mathbf{a}_j \quad \forall j \in \{0, \dots, n\} \setminus \{i\}, \quad E_\sigma(\mathbf{a}_i) = \mathbf{b}.$$

Ferner sieht man, dass  $i \in \{1, \dots, n-1\}$ , denn sonst wäre  $\sigma = id$ , was aber wegen  $\mathbf{b} \neq \mathbf{a}_i$  falsch ist. Beachtet man  $\mathbf{a}_j - \mathbf{a}_{j-1} = \mathbf{e}_j$  und  $E_\sigma(\mathbf{e}_j) = \mathbf{e}_{\sigma(j)}$  für alle  $j = 1, \dots, n$ , so folgt aus der obigen Identität durch Differenzbildung

$$\sigma(j) = j \quad \forall j \in \{1, \dots, n\} \setminus \{i, i+1\}, \quad \sigma(i) = i+1, \sigma(i+1) = i.$$

Hiermit berechnet man

$$\mathbf{b} = E_\sigma(\mathbf{a}_i) = \sum_{j=1}^i E_\sigma(\mathbf{e}_j) = \mathbf{a}_{i-1} + \mathbf{e}_{\sigma(i)} = \mathbf{a}_{i-1} + \mathbf{e}_{i+1} = \mathbf{a}_i^*.$$

(ii)  $\langle z \rangle = 1$ : Dann ist  $i = 0$ . Denn sonst wäre  $1 = \langle z \rangle = 0 - \phi(0) \leq 0$  ein Widerspruch. Folglich

$$\phi(j) = j - 1 \quad \forall j \in \{1, \dots, n\}, \quad \phi(0) = n.$$

Aus (\*) mit  $j = 1$  ergibt sich  $z = z + 0 = \mathbf{a}_1 = \mathbf{e}_1$ , also

$$\mathbf{e}_1 + E_\sigma(\mathbf{a}_{j-1}) = \mathbf{a}_j \quad \forall i = 1, \dots, n, \quad \mathbf{e}_1 + E_\sigma(\mathbf{a}_n) = \mathbf{b}.$$

Wegen  $E_\sigma(\mathbf{a}_n) = \mathbf{a}_n$  ergibt sich  $\mathbf{b} = \mathbf{e}_1 + \mathbf{a}_n = \mathbf{a}_0^*$ .

Durch Differenzbildung erhalten wir wie oben

$$\sigma(j) = j + 1 \quad \forall j = 1, \dots, n-1, \sigma(n) = 1.$$

(iii)  $\langle z \rangle = -1$ : Dann ist  $i = n$ . Denn sonst wäre  $-1 = \langle z \rangle = n - \phi(n) \geq 0$  ein Widerspruch. Folglich

$$\phi(j) = j + 1 \quad \forall j \in \{0, \dots, n-1\}, \quad \phi(n) = 0.$$

Aus (\*) mit  $j = n-1$  ergibt sich  $z + E_\sigma(\mathbf{a}_n) = z + \mathbf{a}_n = \mathbf{a}_{n-1}$  und somit  $z = -\mathbf{e}_n$ . Dann folgt aus (\*)

$$-\mathbf{e}_n + E_\sigma(\mathbf{a}_{j+1}) = \mathbf{a}_j \quad \forall j = 1, \dots, n-1, \quad -\mathbf{e}_n + E_\sigma(\mathbf{a}_0) = \mathbf{b}.$$

Also  $\mathbf{b} = -\mathbf{e}_n = \mathbf{a}_n^*$

Durch Differenzbildung ergibt sich

$$\sigma(j) = j - 1 \quad \forall j = 2, \dots, n, \quad \sigma(1) = n.$$

Damit ist das Lemma vollständig bewiesen. ■

**Satz A.5** Sei  $B \in [A]$ . Für jedes  $\mathbf{b} \in B$  existiert genau ein  $\mathbf{b}^* \in \mathbb{Z}^n \setminus \{\mathbf{b}\}$ , so dass  $B \setminus \{\mathbf{b}\} \cup \{\mathbf{b}^*\} \in [A]$ . Insbesondere hat  $B$  genau  $n + 1$ -Nachbarn.

**Beweis** Sei  $B = z + E_\sigma(A) = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\}$ . Sei  $i \in \{0, \dots, n\}$ . Wir setzen  $\mathbf{b}_i^* = z + E_\sigma(\mathbf{a}_i^*)$  und  $B_i^* = B \setminus \{\mathbf{b}_i\} \cup \{\mathbf{b}_i^*\}$ . Dann ist

$$B_i^* = z + E_\sigma(A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \{\mathbf{a}_i^*\}).$$

Nach Lemma A.4 und Bem. A.2/2 ist  $B_i^* \in [A]$ .

*Eindeutigkeit* Sei  $\mathbf{c} \in \mathbb{Z}^n$ , so dass  $B \setminus \{\mathbf{b}_i\} \cup \{\mathbf{c}\} \in [A]$ . Mit  $\mathbf{b} := (z + E_\sigma)^{-1}(\mathbf{c})$  erhält man

$$B \setminus \{\mathbf{b}_i\} \cup \{\mathbf{c}\} = z + E_\sigma(A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \{\mathbf{b}\}).$$

Dann ist  $A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \{\mathbf{b}\} \in [A]$  und gemäß Lemma A.4  $\mathbf{b} = \mathbf{a}_i^*$ . Folglich  $\mathbf{c} = z + E_\sigma(\mathbf{a}_i^*)$ . ■

**Bemerkung A.6** Sei  $B = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\} \in [A]$ . Seien  $(z, \sigma) \in \mathbb{Z}^n \times S_n$ , so dass

$$\mathbf{b}_j = z + E_\sigma(\mathbf{a}_j), \quad \mathbf{b}_j^* = z + E_\sigma(\mathbf{a}_j^*), \quad j = 0, \dots, n.$$

Dann ist  $B_i^* = B \setminus \{\mathbf{b}_i\} \cup \{\mathbf{b}_i^*\}$  der Nachbar von  $B$  bezüglich  $\mathbf{b}_i$ . Es gilt

$$\begin{cases} B_i^* \subset z + [0, 1]^n & \forall i = 1, \dots, n-1, \\ B_0^* \subset z + \mathbf{e}_{\sigma(1)} + [0, 1]^n, \\ B_n^* \subset z - \mathbf{e}_{\sigma(n)} + [0, 1]^n. \end{cases}$$

Insbesondere gilt

$$B_i^* = z + E_\sigma(A_i^*), \quad A_i^* = A \setminus \{\mathbf{a}_i\} \cup \mathbf{a}_i^*, \quad i = 0, \dots, n.$$

*Einbettung und Reduktion der Dimension*

Wir betten  $\mathbb{Z}^{n-1}$  in  $\mathbb{Z}^n$  gemäß  $\mathbb{Z}^{n-1} \cong \mathbb{Z}^{n-1} \times \{0\}$  kanonisch ein. Ebenso betten wir  $S_{n-1}$  in  $S_n$  gemäß  $S_{n-1} \cong \{\sigma \in S_n \mid \sigma(n) = n\}$  kanonisch ein. Wir setzen dann

$$A' = \{\mathbf{a}_0, \dots, \mathbf{a}_{n-1}\}, \quad [A'] = \{z + E_\sigma(A') \mid (z, \sigma) \in \mathbb{Z}^{n-1} \times S_{n-1}\}.$$

Dann haben wir

$$[A'] \cong [A]' = \{B \in [A] \mid B \setminus \{\mathbf{b}_n\} \in [A']\}.$$

**Lemma A.7** *Es gilt*

$$B \in [A]' \iff \#B \cap \mathbb{Z}^{n-1} = n, B \subset \mathbb{Z}_+^n.$$

**Beweis** ( $\Rightarrow$ ): Ist  $B = z + E_\sigma(A) \in [A]'$  so ist  $z = \mathbf{b}_0 \in \mathbb{Z}^{n-1}$  und  $\mathbf{b}_n = z + \mathbf{a}_n \in \mathbb{Z}_+^n$ .

( $\Leftarrow$ ): Sei  $B = z + E_\sigma(A) \in [A]$  mit  $\#B \cap \mathbb{Z}^{n-1} = n, B \subset \mathbb{Z}_+^n$ . Wir zeigen, dass  $\mathbf{b}_i \in \mathbb{Z}^{n-1}$  für alle  $i = 0, \dots, n-1$ . Sonst wäre  $\mathbf{b}_n = z + \mathbf{a}_n \in \mathbb{Z}^{n-1}$ , also  $z_n = -1$ . Dies impliziert  $\mathbf{b}_0 = z + 0 \notin \mathbb{Z}_+^n$ , was ein Widerspruch ist. Somit gilt die obige Aussage zusammen mit  $z \in \mathbb{Z}^{n-1}$ .

Nun sei  $k \in \{0, \dots, n\}$ , so dass  $\sigma(k) = n$ . Dann haben wir

$$\mathbf{b}_k = z + E_\sigma(\mathbf{a}_k) = z + \sum_{j=1}^{k-1} \mathbf{e}_{\sigma(j)} + \mathbf{e}_n \notin \mathbb{Z}^{n-1}.$$

Dies impliziert  $k = n$ , also  $\sigma(n) = n$  und mithin  $\sigma \in S_{n-1}$ . Dies zeigt, dass  $B \setminus \{\mathbf{b}_n\} = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_{n-1}\} \in [A]'$ , also  $B \in [A]'$ .  $\blacksquare$

**Definition A.8** Sei  $\psi : \mathbb{Z}^n \rightarrow \{0, \dots, n\}$ . Sei  $B \in [A]$ . Ein Nachbar  $C$  von  $B$  heißt *zulässig*, falls  $\psi(B \cap C) = \{0, \dots, n-1\}$ .

**Lemma A.9** Sei  $\psi : \mathbb{Z}^n \rightarrow \{0, \dots, n\}$ . Sei  $B \in [A]$ .

1. Ist  $\psi(B) = \{0, \dots, n-1\}$ , dann besitzt  $B$  genau zwei verschiedene zulässige Nachbarn  $C_1, C_2$ .

2. Ist  $\psi(B) = \{0, \dots, n\}$ , dann besitzt  $B$  genau einen zulässigen Nachbarn  $C$ .

**Beweis** 1. Nach Voraussetzung  $\#\psi^{-1}(\{k\}) \geq 1$  für alle  $k = 0, \dots, n-1$ . Wegen  $\cup_{k=1}^n \psi^{-1}(\{k\}) = B$  (disjunkte Vereinigung), haben wir

$$n+1 = \#B = \#\cup_{k=1}^n \psi^{-1}(\{k\}) = \sum_{k=0}^{n-1} \#\psi^{-1}(\{k\}).$$

Folglich existiert genau ein  $k_0 \in \{0, \dots, n-1\}$ , mit  $\#\psi^{-1}(\{k_0\}) = 2$ , also  $\psi^{-1}(\{k_0\}) = \{\mathbf{b}_i, \mathbf{b}_j\}$  ( $i \neq j$ ). Die Nachbarn  $B_i^*, B_j^*$  sind die zulässigen Nachbarn von  $B$ .

2. Ist  $\psi(B) = \{0, \dots, n\}$ , dann ist  $\psi$  bijektiv. Für  $\mathbf{b}_j = \psi^{-1}(n)$  ist  $B_j^*$  der zulässige Nachbar von  $B$ .  $\blacksquare$

Wir beweisen nun den folgenden zentralen Satz

**Satz A.10** Sei  $N \in \mathbb{N}$ . Sei  $\psi : \mathbb{Z}^n \rightarrow \{0, \dots, n\}$  mit folgender Eigenschaft.

$$(1) \quad \begin{cases} \psi(z) \neq i & \forall z \in \mathbb{Z}^n \cap [0, N]^n, z_i = 0, \\ \psi(z) \geq i & \forall z \in \mathbb{Z}^n \cap [0, N]^n, z_i = N \\ (i = 1, \dots, n) \end{cases}$$

Sei  $[A]_N$  die Menge aller  $B \in [A]$  mit  $B \subset [0, N]^n$ . Ist  $\mathcal{K}$  die Menge aller  $B \in [A]_N$  mit  $\psi(B) = \{0, \dots, n\}$ , so ist  $\#\mathcal{K}$  eine ungerade Zahl.

**Beweis** Wir beweisen diesen Satz mittels vollständiger Induktion über die Raumdimension  $n \in \mathbb{N}$ .

(i) Für  $n = 1$  bedeutet (1), dass  $\psi(0) = 0$  und  $\psi(N) = 1$ . Ohne Beschränkung der Allgemeinheit können wir annehmen, dass  $\psi(2i) = 0$  und  $\psi(2i+1) = 1$  für  $i = 0, \dots, m$  mit  $N = 2m + 1$ . Dann  $\mathcal{K} = \left\{ \{0, 1\}, \{1, 2\}, \dots, \{N-1, N\} \right\}$ . Folglich  $\#\mathcal{K} = N = 2m + 1$ .

(ii) Wir nehmen an, die Aussage ist für  $n-1$  bewiesen. Sei  $\psi' : \mathbb{Z}^{n-1} \rightarrow \{0, \dots, n-1\}$  die Einschränkung von  $\psi$  auf  $\mathbb{Z}^{n-1}$ . Wegen (1) genügt  $\psi'$  der Randbedingung

$$(1') \quad \begin{cases} \psi'(z) \neq i & \forall z \in \mathbb{Z}^{n-1} \cap [0, N]^{n-1}, z_i = 0 \\ \psi'(z) \geq i & \forall z \in \mathbb{Z}^{n-1} \cap [0, N]^{n-1}, z_i = N \\ (i = 1, \dots, n-1). \end{cases}$$

Sei  $\mathcal{K}'$  die Menge aller  $B \in [A]_N$  mit  $B \setminus \{\mathbf{b}_n\} \in [A']$  und  $\psi'(B \setminus \{\mathbf{b}_n\}) = \{0, \dots, n-1\}$ . Offensichtlich gilt wegen Lemma A.7

$$\mathcal{K}' \cong \left\{ B' \in [A']_N \mid \psi'(B') = \{0, \dots, n-1\} \right\}.$$

Nach Induktionsvoraussetzung  $\#\mathcal{K}' = 2l - 1$ .

Zunächst verifizieren wir die folgende nützliche Eigenschaft.

(E) *Besitzt  $B \in [A]_N$  einen zulässiger Nachbarn  $C \not\subset [0, N]^n$ . So ist  $B \in \mathcal{K}'$  und  $C = B_n^*$ .*

In der Tat, nach Voraussetzung liegt  $B \cap C$  in einer Randfläche von  $[0, N]^n$ . Wegen  $\psi(B \cap C) = \{0, \dots, n-1\}$  folgt aus (1), dass  $B \cap C \subset \mathbb{Z}^{n-1}$ . Da außerdem  $B \subset \mathbb{Z}_+^n$  folgt man aus Lemma A.7  $B \setminus \{\mathbf{b}_n\} \in [A']$  und wegen  $\psi(B \setminus \{\mathbf{b}_n\}) = \{0, \dots, n-1\}$  ergibt sich  $B \in \mathcal{K}'$ .

*Konstruktion maximaler Ketten:* Sei  $B = \{\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n\} \in [A]_N$ , so dass  $B \in \mathcal{K}$  oder  $B \in \mathcal{K}'$ . Wir konstruieren eine maximale Kette  $\varphi = \{B_0, \dots, B_m\}$  durch folgende rekursive Vorschrift:

(i)  $B_0 = B$ ;

(ii) Falls  $B \in \mathcal{K}$ , so existiert nach Lemma A.9 genau ein zulässiger Nachbar  $C$ .

(a) Ist  $C \not\subset [0, N]^n$  so folgt nach (E), dass  $B \in \mathcal{K}'$ . In diesem Fall ist  $\gamma = \{B_0\}$  maximal.

(b) Ist  $C \subset [0, N]^n$ , so setzen wir  $B_1 := C$ .

(iii) Ist  $B \notin \mathcal{K}$ , so  $B \in \mathcal{K}'$ , insbesondere  $\psi(B) = \{0, \dots, n-1\}$ . Dann ist  $B_n^* \not\subset [0, N]^n$  ein zulässiger Nachbar. Nach Lemma A.9 gibt es einen zweiten zulässigen Nachbarn  $C$ . Wegen  $C \neq B_n^*$  folgt zusammen mithilfe von (E)  $C \subset [0, N]^n$ . Dann setzen wir  $B_1 = B'$ .

(iv) Seien  $B_0, \dots, B_k$  paarweise verschieden bereits bestimmt, so dass  $B_{j-1}$  zulässiger Nachbar von  $B_j$  ( $j = 1, \dots, k$ ) ist.



- (a) Falls  $B_k \in \mathcal{K}$  oder  $B \in \mathcal{K}'$ , so ist  $\gamma = \{B_0, \dots, B_k\}$  maximal.
- (b) Falls weder  $B_k \in \mathcal{K}$  noch  $B_k \in \mathcal{K}'$ , so ist  $\psi(B_k) = \{0, \dots, n-1\}$ , und  $B_k$  hat nach Lemma A.9 genau einen zulässigen Nachbarn  $C \neq B_{k-1}$ . Da  $B_k \notin \mathcal{K}'$  folgt nach (E), dass  $C \subset [0, N]^n$ . Dann setzen wir  $B_{k+1} := C$ .

Es bleibt noch zu zeigen, dass  $B_{k+1} \neq B_j$  für alle  $j = 0, \dots, k-2$ . Angenommen  $B_{k+1} = B_j$  für ein  $j \in \{0, \dots, k-2\}$ . Falls  $j > 0$ , so hätte  $B_j$  die drei zulässigen Nachbarn  $B_{j-1}, B_{j+1}, B_k$ , was aber nach Lemma A.9/1. nicht sein kann. Also müsste  $j = 0$  sein. In diesem Fall hätte  $B = B_0$  die zwei zulässigen Nachbarn  $B_1, B_k$ . Folglich ist wegen Lemma A.9/2.  $B \notin \mathcal{K}$  also  $B \in \mathcal{K}'$  und hiermit  $B_n^* \notin [0, N]^n$  ein weiterer zulässiger Nachbar von  $B$ , was aber wegen Lemma A.9/1. nicht möglich ist. Somit ist die Annahme falsch und die Aussage richtig.

Da  $[A]_N$  nur endlich viele Elemente enthält, existiert ein  $m \geq 0$ , so dass  $\gamma = \{B_0, \dots, B_m\}$  keine Fortsetzung besitzt und maximal ist. Dann folgt  $B_m \in \mathcal{K}$  oder  $B_m \in \mathcal{K}'$ .

Nach der obigen Konstruktion erhalten wir genau drei disjunkte Klassen von Ketten,  $K_1$  die Menge aller Ketten  $\gamma$ , welche mit  $B \in \mathcal{K}'$  beginnen und mit  $B_m \in \mathcal{K}$  enden,  $K_2$  die Mengen aller Ketten  $\gamma$ , welche mit  $B \in \mathcal{K}'$  beginnen und mit  $(B_m) \in \mathcal{K}'$  enden, so dass  $B \neq B_m$  und  $K_3$  die Mengen aller Ketten, welche mit  $B \in \mathcal{K}$  beginnen und mit  $B_m \in \mathcal{K}$  enden, so dass  $B \neq B_m$ . Wie man leicht sieht ist

$$\#K_1 + \#K_2 = \#\mathcal{K}' = 2l - 1, \quad \#K_1 + \#K_3 = \#\mathcal{K}.$$

Da  $\#K_2$  gerade ist, folgt, dass  $\#K_1$  ungerade ist. Da  $\#K_3$  gerade ist sieht man, dass  $\#K_1 + \#K_3 = \#\mathcal{K}$  ungerade ist. ■

**Beweis von Satz 1.3** Sei  $N \in \mathbb{N}$ . Wir definieren  $\psi : \mathbb{Z}^n \rightarrow \{0, \dots, n\}$  durch

$$\begin{aligned} \psi(z) &= 0 \quad \text{falls} \quad f_i\left(\frac{z}{N}\right) + \frac{z_i}{N^2} \leq 0 \quad \forall i = 1, \dots, n, \\ \psi(z) &= \max \left\{ i \mid f_i\left(\frac{z}{N}\right) + \frac{z_i}{N^2} > 0 \right\} \quad \text{sonst} \quad (z \in \mathbb{Z}^n \cap [0, N]^n). \end{aligned}$$

Offensichtlich, genügt  $\psi$  der Bedingung (1) aus Satz A.10. Nach Satz A.10 existiert mindestens ein  $B^{(N)} = \{\mathbf{b}_0^N, \dots, \mathbf{b}_n^N\} \in [A]_N$ , mit  $\psi(B^{(N)}) = \{0, \dots, n\}$ . O.B.d.A. sei  $\psi(\mathbf{b}_i^N) = i$ . Wir setzen  $x_i^N := \frac{\mathbf{b}_i^N}{N}$ . Aus der Konstruktion folgt

$$f_i(x_i^N) + \frac{x_i}{N} > 0 \quad f_i(x_0^N) + \frac{x_0}{N} \leq 0 \quad \forall i = 1, \dots, n.$$

Da  $[0, 1]^n$  kompakt ist, existiert nach dem Satz von Bolzano/Weierstraß eine Teilfolge  $(x_0^{N_k})$  und ein  $x \in [0, 1]^n$ , so dass  $x_0^{N_k} \rightarrow x$  in  $[0, 1]^n$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Wegen  $|x_0^N - x_i^N|_\infty \leq \frac{1}{N}$  folgt

$$x_i^{N_k} \rightarrow x \quad \text{in} \quad [0, 1]^n \quad \text{für} \quad k \rightarrow +\infty \quad (i = 0, \dots, n).$$

Aus der Stetigkeit von  $f$  folgt  $f_i(x) \leq 0$  und  $f_i(x) \geq 0$  für alle  $i = 1, \dots, n$ , also  $f(x) = 0$ . ■

**Beweis von Satz 1.2** Wir setzen  $g(x) = x - f(x)$ . Dann ist  $g_i(x) \leq 0$  für  $x_i = 0$  und  $g_i(x) \geq 0$  für  $x_i = 1$ . Nach Satz 1.3 existiert ein  $x_* \in [0, 1]^n$ , so dass  $g(x_*) = 0$ , also  $f(x_*) = x_*$ . ■

**Folgerung 1.4** Sei  $X$  ein normierter Raum. Sei  $K \subset X$  und  $f : K \rightarrow K$  stetig. Ferner existiere ein  $\Phi : K \rightarrow [0, 1]^n$  bijektiv und stetig. Dann hat  $f$  einen Fixpunkt.

**Beweis** Setzen  $g := \Phi \circ f \circ \Phi^{-1} : [0, 1]^n \rightarrow [0, 1]^n$ . Dann ist  $g$  stetig und hat nach Satz 1.2 einen Fixpunkt  $y \in [0, 1]^n$ . Somit gilt

$$f(\Phi^{-1}(y)) = \Phi^{-1}(y).$$

Also ist  $x_* = \Phi^{-1}(y)$  Fixpunkt von  $f$ . ■

**Satz 1.5** Sei  $X$  endlichdimensionaler normierter Raum. Sei  $K \subset X$  abgeschlossen, beschränkt und konvex. Ist  $f : K \rightarrow K$  stetig, so hat  $f$  einen Fixpunkt.

**Beweis** O.B.d.A. können wir annehmen, dass  $K \subset \mathbb{R}^n$  und  $0$  innerer Punkt von  $K$  ist, also  $B_\rho(0) \subset K$ . Wir definieren das Minkowski-Funktional  $p_K$  für  $K$  durch

$$p_K(x) = \inf \left\{ t > 0 \mid \frac{x}{t} \in K \right\}, \quad x \in \mathbb{R}^n.$$

Dann haben wir

$$p_K(tx) = tp_K(x) \quad \forall t > 0, \quad p_K(x+y) \leq p_K(x) + p_K(y) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n.$$

Wegen  $B_\rho(0) \subset K$  folgt

$$p_K(x) = \rho^{-1}|x|p_K\left(\rho\frac{x}{|x|}\right) \leq \rho^{-1}|x| \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}.$$

Folglich haben wir für  $x, y \in \mathbb{R}^n$

$$\begin{aligned} p_K(x) &= p_K(y + x - y) \leq p_K(y) + p_K(x - y) \leq p_K(y) + \rho^{-1}|x - y| \\ \implies |p_K(x) - p_K(y)| &\leq \rho^{-1}|x - y|. \end{aligned}$$

Also ist  $p_K$  Lipschitzstetig.

Sei  $K' \subset \mathbb{R}^n$  eine weitere konvexe Menge mit  $0 \in \text{int}(K')$ . Dann setzen wir

$$\Phi(x) := \begin{cases} \frac{p_K(x)}{p_{K'}(x)}x & \text{für } x \in K \setminus \{0\} \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$$

Dann ist  $\Phi : K \rightarrow K'$  bijektiv und stetig mit

$$\Phi^{-1}(y) := \begin{cases} \frac{p_{K'}(y)}{p_K(y)}y & \text{für } y \in K' \setminus \{0\} \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$$

Wendet man das obige Argument für  $K' = [-1, 1]^n$  an, so folgt die Behauptung mithilfe von Folg. 1.4 und Satz 1.2. ■

### 1.3 Der Schaudersche Fixpunktsatz

Sei  $X$  ein Banachraum.

**Satz 1.6 (Schauder)** *Sei  $M \subset X$  abgeschlossen und konvex. Sei  $T : M \rightarrow M$  stetig und  $T(M)$  in  $X$  relativ kompakt ( $\overline{T(M)}$  kompakt). Dann hat  $T$  einen Fixpunkt.*

**Beweis**  $\overline{T(M)}$  kompakt. Sei  $\varepsilon > 0$ . Dann existiert ein endliches  $\varepsilon$ -Netz  $\{y_1^\varepsilon, \dots, y_{m_\varepsilon}^\varepsilon\} \subset T(M)$ , so dass

$$\bigcup_{i=1}^{m_\varepsilon} B_\varepsilon(y_i^\varepsilon) \supset \overline{T(M)}.$$

Sei  $\{\psi_i^\varepsilon \mid i = 1, \dots, m_\varepsilon\}$  eine Zdl, d.h.

- (i)  $\psi_i^\varepsilon$  stetig,  $0 \leq \psi_i^\varepsilon \leq 1$ ;
- (ii)  $\text{supp}(\psi_i^\varepsilon) \subset B_\varepsilon(y_i^\varepsilon)$ ;
- (iii)  $\sum_{i=1}^{m_\varepsilon} \psi_i^\varepsilon = 1$  auf  $\overline{T(M)}$ .

Wir setzen  $M_\varepsilon = \text{conv}\{y_1^\varepsilon, \dots, y_{m_\varepsilon}^\varepsilon\} \subset M$ . Wir definieren

$$\alpha_i^\varepsilon(x) = \psi_i^\varepsilon(Tx - y_i), \quad x \in M_\varepsilon.$$

Dann ist  $\alpha_i^\varepsilon : M_\varepsilon \rightarrow [0, 1]$  stetig und  $\sum_{i=1}^{m_\varepsilon} \alpha_i^\varepsilon(x) = 1$  für alle  $x \in M_\varepsilon$ . Wir definieren

$$T_\varepsilon(x) := \sum_{i=1}^{m_\varepsilon} \alpha_i^\varepsilon(x) y_i \in M_\varepsilon, \quad x \in M_\varepsilon.$$

Dann ist  $T_\varepsilon : M_\varepsilon \rightarrow M_\varepsilon$  stetig. Nach Satz 1.5 hat  $T_\varepsilon$  einen Fixpunkt  $x_\varepsilon \in M_\varepsilon$ . Ferner haben wir

$$T_\varepsilon x - Tx = \sum_{i=1}^{m_\varepsilon} \alpha_i^\varepsilon(x) (y_i - T(x)) = \sum_{\substack{i=1 \\ \|y_i - T(x)\| \leq \varepsilon}}^{m_\varepsilon} \alpha_i^\varepsilon(x) (y_i - T(x))$$

Mithilfe der Dreiecksungleichung findet man

$$\|T_\varepsilon x - Tx\| \leq \sum_{i=1}^{m_\varepsilon} \alpha_i^\varepsilon(x) \varepsilon \leq \varepsilon.$$

Da  $\overline{T(M)}$  kompakt ist, existiert eine Folge  $\varepsilon_j \rightarrow 0$  für  $j \rightarrow +\infty$ , so dass  $x_{\varepsilon_j} \rightarrow x$  in  $\overline{T(M)}$  für  $j \rightarrow +\infty$ . Da  $T$  stetig ist, folgt  $T(x_{\varepsilon_j}) \rightarrow T(x)$  in  $M$  für  $j \rightarrow +\infty$ . Unter Verwendung der Dreiecksungleichung folgt

$$\begin{aligned} \|Tx - x\| &\leq \|Tx - Tx_{\varepsilon_j}\| + \|Tx_{\varepsilon_j} - T_{\varepsilon_j}x_{\varepsilon_j}\| + \|x_{\varepsilon_j} - x\| \\ &\leq \|Tx - Tx_{\varepsilon_j}\| + \varepsilon_j + \|x_{\varepsilon_j} - x\|. \end{aligned}$$

Da die rechte Seite gegen 0 konvergiert folgt  $Tx = x$ . ■

**Satz 1.7 (Leray-Schauder)** Sei  $T : X \rightarrow X$  stetig, so dass  $T(M)$  in  $X$  relativ kompakt für jede beschränkte Menge  $M$ . Ferner sei die Menge  $\{x \in X \mid x = \lambda T(x), \text{ für ein } \lambda \in [0, 1]\}$  in  $X$  beschränkt. Dann hat  $T$  einen Fixpunkt.

**Beweis** Nach Voraussetzung existiert ein  $0 < R < +\infty$ , so dass

$$\{x \in X \mid x = \lambda T(x) \text{ für ein } \lambda \in [0, 1]\} \subset B_R(0).$$

Wir definieren

$$L(x) = \begin{cases} x & \text{falls } \|x\| \leq R \\ R \frac{x}{\|x\|} & \text{falls } \|x\| > R. \end{cases}$$

Dann ist  $L : X \rightarrow X$  stetig. Wir setzen  $F = L \circ T|_{\overline{B_R(0)}}$ . Dann ist  $F : \overline{B_R(0)} \rightarrow \overline{B_R(0)}$  stetig und  $F(\overline{B_R(0)})$  ist relativ kompakt in  $X$ . Gemäß Satz 1.6 existiert ein  $x_* \in \overline{B_R(0)}$  mit  $F(x_*) = x_*$ . Falls  $\|T(x_*)\| \leq R$ , so ist  $x_*$  Fixpunkt von  $T$ . Anderenfalls wäre

$$F(x_*) = R \frac{T(x_*)}{\|T(x_*)\|} = x_*.$$

Wegen  $\|T(x_*)\| > R$  ist  $\lambda = \frac{R}{\|T(x_*)\|} \in [0, 1]$  und  $x_* = \lambda T(x_*) \in B_R(0)$ . Dies widerspricht aber  $\|x_*\| = \|F(x_*)\| = R$ . Folglich hat  $T$  einen Fixpunkt. ■

**Folgerung 1.8** Sei  $T : X \rightarrow X$  stetig und kompakt und  $T(X)$  beschränkt. Dann besitzt  $T$  einen Fixpunkt.

**Satz 1.9** Sei  $\mathbf{F} : \overline{B_R(0)} \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig mit  $(\mathbf{F}(x), x) \geq 0$  für alle  $x \in \partial B_R$ . Dann existiert ein  $x \in \overline{B_R(0)}$  mit  $\mathbf{F}(x) = 0$ .

**Beweis** Angenommen  $\mathbf{F}$  hat keine Nullstelle, dann existiert ein  $\alpha > 0$ , so dass  $|\mathbf{F}(x)| \geq \alpha$  für alle  $x \in \overline{B_R(0)}$ . Wir setzen  $\mathbf{G}(x) := -R \frac{\mathbf{F}(x)}{|\mathbf{F}(x)|}$ . Dann ist  $\mathbf{G} : \overline{B_R(0)} \rightarrow \overline{B_R(0)}$  stetig. Nach Satz 1.5 existiert ein  $x \in \overline{B_R(0)}$ , so dass  $\mathbf{G}(x) = x$ . Insbesondere ist  $x \in \partial B_R$ . Nach Voraussetzung haben wir  $R^2 = |x|^2 = (\mathbf{G}(x), x) = -\frac{R}{|\mathbf{F}(x)|} (\mathbf{F}(x), x) \leq 0$ , was aber ein Widerspruch ist. Also ist die Behauptung richtig. ■

## 2. Monotone Operatoren

**Motivation:** Ist  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  stetig, nicht fallend nicht, nach oben und unten beschränkt, so ist  $f$  surjektiv. Diese Aussage lässt sich auf Operatoren  $F : X \rightarrow X$  verallgemeinern.

Im folgenden sei  $X$  ein reeller Banachraum. Mit  $X^*$  bezeichnen den Dualraum von  $X$ , welche besteht aus der Menge aller stetigen linearen Funktionalen  $x^* : X \rightarrow \mathbb{R}$ . Für  $x \in X, x^* \in X^*$  schreiben wir:  $\langle x^*, x \rangle = x^*(x)$ .

**Definition 2.1** Sei  $F : X \rightarrow X^*$  ein Operator.

(a)  $F$  heißt *monoton*, genau dann wenn

$$\langle F(x_1) - F(x_2), x_1 - x_2 \rangle \geq 0 \quad \forall x_1, x_2 \in X.$$

(b)  $F$  heißt *koerziv*, genau dann wenn

$$\lim_{\|x\| \rightarrow +\infty} \frac{\langle F(x), x \rangle}{\|x\|} \rightarrow +\infty.$$

(c)  $F$  heißt *hemistetig*, genau dann wenn für alle  $x_1, x_2, x_3 \in X$  die Abbildung  $t \mapsto \langle F(x_1 + tx_2), x_3 \rangle$  von  $[0, 1]$  in  $\mathbb{R}$  stetig ist.

(d)  $F$  heißt *demistetig*, genau dann wenn, aus  $x_k \rightarrow x$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$  folgt

$$F(x_k) \xrightarrow{*} F(x) \quad \text{in } X^* \quad \text{für } k \rightarrow +\infty^1).$$

**Lemma 2.2** Sei  $F : X \rightarrow X^*$  *monoton*. Dann ist  $F$  *lokal beschränkt*, d. h. zu jedem  $x_0 \in X$  existiert ein  $r > 0$ , so dass  $F(B_r(x_0))$  in  $X^*$  *beschränkt* ist.

**Beweis.** Annahme  $F$  ist nicht lokal beschränkt in  $x_0$ . Dann existiert eine Folge  $x_k \rightarrow x_0$  und  $\|F(x_k)\|_{X^*} \rightarrow +\infty$  für  $k \rightarrow +\infty$ . O.B.d.A. können wir annehmen, dass  $\|F(x_k)\|_{X^*} \geq 1$  für alle  $k \in \mathbb{N}$ . Sei  $y \in X$  beliebig gewählt. Da  $F$  *monoton* ist haben wir

$$\begin{aligned} 0 &\leq \langle F(x_k) - F(x_0 + y), x_k - x_0 - y \rangle \\ \iff \langle F(x_k), y \rangle &\leq \langle F(x_k), x_k - x_0 \rangle - \langle F(x_0 + y), x_k - x_0 - y \rangle. \end{aligned}$$

Hieraus folgt

$$\langle F(x_k), y \rangle \leq \|F(x_k)\|_{X^*} \|x_k - x_0\|_X + \|F(x_0 + y)\|_{X^*} (\|x_k - x_0\|_X + \|y\|).$$

Wir definieren  $f_k \in X^*$  gemäß

$$f_k = \frac{F(x_k)}{1 + \|F(x_k)\|_{X^*} \|x_k - x_0\|_X}, \quad k \in \mathbb{N}.$$

---

<sup>1)</sup> Sei  $(f_k)$  eine Folge in  $X^*$ . Wir sagen  $f_k \xrightarrow{*} f$  in  $X^*$  für  $k \rightarrow +\infty$ , falls  $\langle f_k, x \rangle \rightarrow \langle f, x \rangle$  für alle  $x \in X$ .

Aus der obigen Ungleichung schließt man

$$\langle f_k, y \rangle \leq 1 + \|F(x_0 + y)\|_{X^*} (1 + \|y\|_{X^*}) \quad \forall y \in X.$$

Nach dem Satz von Banach-Steinhaus ist  $(f_k)$  in  $X^*$  beschränkt, d.h. es existiert ein  $M > 0$ , so dass  $\|f_k\|_{X^*} \leq M$ . Gemäß der Definition von  $f_k$  erhält man

$$\|F(x_k)\|_{X^*} \leq M(1 + \|F(x_k)\|_{X^*} \|x_k - x_0\|_X) \quad \forall k \in \mathbb{N}.$$

Nach Voraussetzung existiert ein  $k_0 \in \mathbb{N}$ , so dass  $\|x_k - x_0\|_X \leq \frac{1}{2M}$  für alle  $k \geq k_0$ . Folglich wäre

$$\frac{1}{2} \|F(x_k)\|_{X^*} \leq M \quad \forall k \geq k_0,$$

was aber der Annahme widerspricht. Also ist  $F$  lokal beschränkt. ■

**Beispiel 2.3** Sei  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  stetig differenzierbar mit  $0 \leq f'(s) \leq L$  für alle  $s \in \mathbb{R}$ . Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  offen und beschränkt. Wir setzen  $X := W_0^{1,2}(\Omega)$ , versehen mit der Norm

$$\|v\|_X = \left( \|v\|_{L^2}^2 + \|\nabla v\|_{L^2}^2 \right)^{1/2}, \quad v \in X.$$

**Poincaré-Ungleichung:** Es existiert eine Konstante  $c_0 > 0$ , so dass

$$\|v\|_{L^2} \leq c_0 \|\nabla v\|_{L^2} \quad \forall v \in X.$$

Dies impliziert

$$\|v\|_X \leq \sqrt{1 + c_0^2} \|\nabla v\|_{L^2} \quad \forall v \in X.$$

Betrachte Abbildung  $F : X \rightarrow X^*$  gegeben durch

$$\langle F(u), v \rangle := \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v \, dx + \int_{\Omega} f(u)v \, dx, \quad u, v \in X.$$

(i)  $F$  ist wohldefiniert: HS der IDR liefert  $f(s) = f(0) + \int_0^1 f'(\tau s) s \, d\tau$ . Hiermit ergibt sich

$$|f(s)| \leq |f(0)| + L|s| \quad \forall s \in \mathbb{R}.$$

Seien  $u, v \in X$ . Mithilfe der obigen Ungleichung und der Cauchy-Schwarzschen Ungleichung findet man

$$\begin{aligned} |\langle F(u), v \rangle| &\leq \int_{\Omega} |\nabla u| |\nabla v| \, dx + \int_{\Omega} |f(u)| |v| \, dx \\ &\leq \|\nabla u\|_{L^2} \|\nabla v\|_{L^2} + \int_{\Omega} (|f(0)| + L|u|) |v| \, dx \\ &\leq \|u\|_X \|v\|_X + \left( \int_{\Omega} 1 \, dx \right)^{1/2} \|v\|_{L^2} + L \|u\|_{L^2} \|v\|_{L^2} \\ &\leq (|\Omega|^{1/2} + (1 + L) \|u\|_X) \|v\|_X. \end{aligned}$$

(ii)  $F$  ist monoton. Seien  $u_1, u_2 \in X$ . Dann

$$\begin{aligned} \langle F(u_1) - F(u_2), u_1 - u_2 \rangle &= \int_{\Omega} |\nabla u_1 - \nabla u_2|^2 dx \\ &\quad + \int_{\Omega} (f(u_1) - f(u_2))(u_1 - u_2) dx \\ &\geq \|\nabla(u_1 - u_2)\|_{L^2} \geq 0. \end{aligned}$$

(iii)  $F$  ist koerziv. Sei  $u \in X$ . Dann haben wir

$$\begin{aligned} \langle F(u), u \rangle &= \int_{\Omega} |\nabla u|^2 dx + \int_{\Omega} f(u)u dx \\ &= \|\nabla u\|_{L^2}^2 + \int_{\Omega} (f(u) - f(0))(u - 0) dx + \int_{\Omega} f(0)u dx \\ &\geq \|\nabla u\|_{L^2}^2 - |\Omega|^{1/2} |f(0)| \|u\|_X \\ &\geq \frac{1}{\sqrt{1 + c_0^2}} \|u\|_X^2 - |\Omega|^{1/2} |f(0)| \|u\|_X. \end{aligned}$$

Hieraus folgt

$$\frac{\langle F(u), u \rangle}{\|u\|_X} \geq \frac{1}{\sqrt{1 + c_0^2}} \|u\|_X - |\Omega|^{1/2} |f(0)| \rightarrow +\infty \quad \text{für} \quad \|u\|_X \rightarrow +\infty.$$

(iv)  $F$  ist hemistetig. Seien  $u_1, u_2, u_3 \in X$ .

$$\begin{aligned} \Phi(t) &= \langle F(u_1 + tu_2), u_3 \rangle = \int_{\Omega} (\nabla u_1 + t\nabla u_2) \cdot \nabla u_3 dx + \int_{\Omega} f(u_1 + tu_2)u_3 dx \\ &= \Phi_1(t) + \Phi_2(t). \end{aligned}$$

1)  $\Phi_1(t) = \int_{\Omega} \nabla u_1 \cdot \nabla u_3 dx + t \int_{\Omega} \nabla u_2 \cdot \nabla u_3 dx$  ist stetig.

2) Seien  $t_0, t \in [0, 1]$ . Dann

$$|\Phi_2(t_0) - \Phi_2(t)| \leq \int_{\Omega} |f(u_1 + tu_2) - f(u_1 + t_0 u_2)| |u_3| dx \leq L|t - t_0| |\Omega|^{1/2} \|u_2\|_X \|u_3\|_X.$$

Dies zeigt, dass  $\Phi$  stetig ist.

**Lemma 2.4 (Lemma von Minty)** Sei  $F : X \rightarrow X^*$  monoton und hemistetig. Dann gilt:

(a) Ist  $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$  eine Folge mit

$$\begin{aligned} x_k &\rightharpoonup x \quad \text{in } X, \quad F(x_k) \overset{*}{\rightharpoonup} f \quad \text{in } X^*, \\ \langle F(x_k), x_k \rangle &\rightarrow \langle f, x \rangle \quad \text{für } k \rightarrow +\infty, \end{aligned}$$

so folgt  $f = F(x)$ .

(b)  $F$  ist demistetig.

**Beweis** (a) Sei  $\tilde{x} \in X$ ,  $F$  monoton

$$\begin{aligned} 0 &\leq \langle F(x_k) - F(\tilde{x}), x_k - \tilde{x} \rangle \\ &= \langle F(x_k), x_k \rangle - \langle F(x_k), \tilde{x} \rangle - \langle F(\tilde{x}), x_k \rangle + \langle F(\tilde{x}), \tilde{x} \rangle \\ &\xrightarrow{k \rightarrow \infty} \langle f, x \rangle - \langle f, \tilde{x} \rangle - \langle F(\tilde{x}), x \rangle + \langle F(\tilde{x}), \tilde{x} \rangle \\ &= \langle f - F(\tilde{x}), x - \tilde{x} \rangle. \end{aligned}$$

Setzt man für  $\tilde{x} = x + ty$  mit  $y \in X$  und  $t \in (0, 1]$ , so folgt

$$0 \leq \langle f - F(x + ty), -ty \rangle \implies \langle f - F(x + ty), y \rangle \leq 0.$$

Da  $F$  hemistetig ist, folgt mit  $t \rightarrow 0$ ,

$$\langle f - F(x), y \rangle \leq 0 \quad \forall y \in X.$$

Dies impliziert  $f = F(x)$ .

(b) Sei  $(x_k)$  eine Folge mit  $x_k \rightarrow x_0$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Gemäß Lemma 2.2 ist  $F$  lokal beschränkt. Folglich existiert ein  $M > 0$ , so dass

$$\|F(x_k)\|_{X^*} \leq M \quad \forall k \in \mathbb{N}.$$

Sei  $y \in X$  beliebig gewählt. Wir definieren  $\tilde{X} = \overline{\text{span}\{y, x_1, x_2, \dots\}}$ . Dann ist  $\tilde{X}$  ein separabler Banachraum. Wir definieren  $\tilde{F}(x_k) := F(x_k)|_{\tilde{X}}$ . Offensichtlich ist  $(\tilde{F}(x_k))$  in  $\tilde{X}^*$  beschränkt. Unter Verwendung des Satzes von Banach-Alaoglu existiert eine Teilfolge  $(x_{k_j})$  und ein  $f \in \tilde{X}^*$ , so dass

$$\tilde{F}(x_{k_j}) \xrightarrow{*} f \quad \text{in } \tilde{X}^* \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Wie man leicht sieht ist  $x_0 \in \tilde{X}$  und es gilt  $\langle \tilde{F}(x_{k_j}), x_{k_j} \rangle \rightarrow \langle f, x_0 \rangle$  für  $j \rightarrow +\infty$ . In der Tat,

$$\begin{aligned} |\langle \tilde{F}(x_{k_j}), x_{k_j} \rangle - \langle f, x_0 \rangle| &= |\langle F(x_{k_j}), x_{k_j} - x_0 \rangle| + |\langle \tilde{F}(x_{k_j}) - f, x_0 \rangle| \\ &\leq M \|x_{k_j} - x_0\|_X + |\langle \tilde{F}(x_{k_j}) - f, x_0 \rangle| \\ &\rightarrow 0 \quad \text{für } j \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

Wir definieren nun  $\tilde{F} : \tilde{X} \rightarrow \tilde{X}^*$  gemäß

$$\tilde{F}(x) = F(x)|_{\tilde{X}}, \quad x \in \tilde{X}.$$

Dann ist  $\tilde{F}$  monoton und hemistetig. Gemäß (a) folgt somit  $f = \tilde{F}(x_0)$ . Folglich gilt  $\tilde{F}(x_k) \xrightarrow{*} \tilde{F}(x_0)$  in  $\tilde{X}^*$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Insbesondere haben wir

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \langle F(x_k), y \rangle = \lim_{k \rightarrow \infty} \langle \tilde{F}(x_k), y \rangle = \langle \tilde{F}(x_0), y \rangle = \langle F(x_0), y \rangle.$$



Somit

$$F(x_k) \xrightarrow{*} F(x_0) \quad \text{in } X^* \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Also ist  $F$  demi-stetig. ■

**Satz 2.5 (Browder-Minty)** *Sei  $X$  reflexiv und separabel. Sei  $F : X \rightarrow X^*$  monotoner, koerziver und hemistetiger Operator. Dann ist  $F$  surjektiv, d.h. für jedes  $f \in X^*$  existiert ein  $x \in X$ , so dass  $F(x) = f$ .*

**Beweis.** Da  $X$  separabel ist, existiert eine Folge  $(a_k)$  linear unabhängiger Vektoren, so dass

$$\overline{\text{span}\{a_1, a_2, \dots\}} = X.$$

Wir definieren

$$X_n := \text{span}\{a_1, a_2, \dots, a_n\}, \quad n \in \mathbb{N}.$$

Offensichtlich gilt:  $X_n \subset X_{n+1}$  für alle  $n \in \mathbb{N}$ .

**Galerkin-Verfahren:** Wir definieren die Isometrie  $\Phi_n : \mathbb{R}^n \rightarrow X_n$ , durch

$$\Phi_n(\xi) = \sum_{i=1}^n \xi_i a_i, \quad \xi \in \mathbb{R}^n.$$

Als nächstes definieren wir  $G_n : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  durch

$$(G_n(\xi), \eta) = \langle F(\Phi_n(\xi)) - f, \Phi_n(\eta) \rangle, \quad \xi, \eta \in \mathbb{R}^n.$$

Zunächst zeigen wir, dass  $G_n$  stetig ist. In der Tat, sei  $(\xi_k)$  eine Folge in  $\mathbb{R}^n$  mit  $\xi_k \rightarrow \xi$  in  $\mathbb{R}^n$ . Da  $\Phi_n$  ein Isomorphismus ist ergibt sich  $\Phi_n(\xi_k) \rightarrow \Phi_n(\xi)$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Nach Lemma 2.4/(b) ist  $F$  demistetig. Folglich haben wir

$$F(\Phi_n(\xi_k)) \xrightarrow{*} F(\Phi_n(\xi)) \quad \text{in } X^* \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Hiermit folgert man für jedes  $\eta \in \mathbb{R}^n$

$$(G_n(\xi_k), \eta) = \langle F(\Phi_n(\xi_k)) - f, \Phi_n(\eta) \rangle \rightarrow \langle F(\Phi_n(\xi)) - f, \Phi_n(\eta) \rangle = (G_n(\xi), \eta)$$

für  $k \rightarrow +\infty$ .

Somit ist  $G_n$  schwach stetig, also auch stark stetig.

Da  $F$  koerziv ist, existiert ein  $c_1 > 0$ , so dass

$$\langle F(x), x \rangle \geq \|f\|_{X^*} \|x\|_X, \quad \forall x \in X, \|x\|_X \geq c_1.$$

Da  $\Phi_n$  Isomorphismus ist existiert  $c_2 > 0$ , so dass

$$\|\Phi_n(\xi)\|_X \geq c_2^{-1} |\xi| \quad \forall \xi \in \mathbb{R}^n.$$

Folglich

$$\|\Phi_n(\xi)\|_X \geq c_1 \quad \forall \xi \in \mathbb{R}^n, |\xi| \geq c_1 c_2.$$

Hiermit bekommt man für alle  $\xi \in \mathbb{R}^n$  mit  $|\xi| = c_1 c_2$

$$\begin{aligned} (G_n(\xi), \xi) &= \langle F(\Phi_n(\xi)) - f, \Phi_n(\xi) \rangle \\ &\geq \|f\|_{X^*} \|\Phi_n(\xi)\|_X - \|f\|_{X^*} \|\Phi_n(\xi)\|_X \\ &\geq 0. \end{aligned}$$

Nach dem Zwischenwertsatz, Satz 1.9, existiert ein  $\xi_n \in \mathbb{R}^n$ , so dass  $G_n(\xi_n) = 0$ , was equivalent ist zu

$$\langle F(x_n), w \rangle = \langle f, w \rangle \quad \forall w \in X_n, \quad x_n := \Phi_n(\xi_n).$$

(i) Wir zeigen nun, dass  $(x_n)$  in  $X$  beschränkt ist. Wir nehmen an,  $\|x_n\|_X \rightarrow +\infty$ . Aus der obigen Identität und der Koerzivität von  $F$  folgt

$$\left\langle f, \frac{x_n}{\|x_n\|_X} \right\rangle = \frac{\langle F(x_n), x_n \rangle}{\|x_n\|_X} \rightarrow +\infty \quad \text{für } n \rightarrow +\infty.$$

Dies ist aber ein Widerspruch zu  $\langle f, \frac{x_n}{\|x_n\|_X} \rangle \leq \|f\|_{X^*}$ . Somit ist  $(x_n)$  in  $X$  beschränkt. Gemäß Lemma 2.2 ist  $F$  lokal beschränkt. Folglich existiert ein  $r > 0$  und ein  $M > 0$ , so dass

$$\|F(x)\|_{X^*} \leq M \quad \forall x \in \overline{B_r(0)}.$$

Sei  $n \in \mathbb{N}$  und  $x \in \overline{B_r(0)}$ . Dann folgt aus der Monotonie und  $\langle F(x_n), x_n \rangle = \langle f, x_n \rangle$

$$\begin{aligned} \langle F(x_n), x \rangle &= \langle F(x_n), x - x_n \rangle + \langle F(x_n), x_n \rangle \\ &= \langle F(x_n) - F(x), x - x_n \rangle + \langle f, x_n \rangle + \langle F(x), x - x_n \rangle \\ &\leq \|f\|_{X^*} \|x_n\|_X + M(\|x\|_X + \|x_n\|_X) \leq C_0. \end{aligned}$$

Hieraus schließt man  $\|F(x_n)\|_{X^*} \leq C_0 r^{-1}$ . Aufgrund der Reflexivität von  $X$  und der schwach-\* Kompaktheit beschränkter Mengen in  $X^*$  findet man eine Teilfolge  $(x_{n_j})$  und Elemente  $x \in X$  sowie  $g \in X^*$ , so dass

$$\begin{aligned} x_{n_j} &\rightharpoonup x \quad \text{in } X, \\ F(x_{n_j}) &\overset{*}{\rightharpoonup} g \quad \text{in } X^* \quad \text{für } j \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

Sei  $w \in \text{span}\{a_1, a_2, \dots\}$ , d.h.  $w \in X_m$  für ein  $m \in \mathbb{N}$ . Dann existiert ein  $j_0 \in \mathbb{N}$ , so dass  $n_j \geq m$  für alle  $j \geq j_0$ . Dann

$$\langle g, w \rangle = \lim_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), w \rangle = \langle f, w \rangle.$$

Da  $\text{span}\{a_1, a_2, \dots\}$  dicht in  $X$  ist, erhält man  $g = f$ . Auf der anderen Seite haben wir

$$\lim_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} \rangle = \lim_{j \rightarrow \infty} \langle f, x_{n_j} \rangle = \langle f, x \rangle$$

Nach Lemma 2.4 (a) ergibt sich  $f = F(x)$ . ■

**Bemerkung 2.5'** Ist  $F$  zusätzlich strikt monoton, d. h.

$$\langle F(x_1) - F(x_2), x_1 - x_2 \rangle > 0 \quad \forall x_1, x_2 \in X \quad \text{mit} \quad x_1 \neq x_2,$$

dann existiert für jedes  $f \in X^*$  genau eine Lösung  $x \in X$  von  $F(x) = f$ .  
Angenommen es gibt  $\tilde{x} \in X$  mit  $\tilde{x} \neq x$  und  $F(\tilde{x}) = f$ , so wäre

$$0 = \langle F(x) - F(\tilde{x}), x - \tilde{x} \rangle > 0,$$

was aber ein Widerspruch ist. ■

**Anwendung** Sei  $\Omega \in \mathbb{R}^n$  ein beschränktes Gebiet,  $f \in C^1(\mathbb{R})$  mit  $0 \leq f'(s) \leq L$  für alle  $s \in \mathbb{R}$ . Wir betrachten das Problem

$$(*) \quad \begin{cases} -\operatorname{div}(|\nabla u|^{p-2} \nabla u) + f(u) = 0 & \text{in } \Omega, \\ u = 0 & \text{auf } \partial\Omega. \end{cases}$$

**Satz 2.6** Sei  $X = W_0^{1,p}(\Omega)$  ( $p > 2$ ). Für jedes  $g \in X^*$  existiert genau ein  $u \in X$ , so dass

$$\int_{\Omega} |\nabla u|^{p-2} \nabla u \cdot \nabla v dx = \langle g, v \rangle \quad \forall v \in W_0^{1,p}(\Omega).$$

**Beweis** Wir definieren  $F : X \rightarrow X^*$  durch

$$\langle F(u), v \rangle = \int_{\Omega} |\nabla u|^{p-2} \nabla u \cdot \nabla v dx, \quad u, v \in X.$$

Bekanntlich ist  $X$  ein separabler, reflexiver Banachraum. Wir zeigen  $F$  ist strikt monoton. Hierzu betrachten wir  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  definiert durch  $S(\xi) = |\xi|^{p-2} \xi$  für  $\xi \in \mathbb{R}^n$ . Wir berechnen

$$\frac{\partial S_i}{\partial \xi_j}(\xi) = (p-2)|\xi|^{p-4} \xi_i \xi_j + |\xi|^{p-2} \delta_{ij}.$$

Mithilfe der Newton-Leibniz Formel findet man

$$\begin{aligned} & S_i(\xi) - S_i(\eta) \\ &= (p-2) \int_0^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-4} (t\xi_i + (1-t)\eta_i) (t\xi_j + (1-t)\eta_j) (\xi_j - \eta_j) dt \\ &+ \int_0^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-2} \delta_{ij} (\xi_j - \eta_j) dt \end{aligned} \quad (2)$$

für alle  $\xi, \eta \in \mathbb{R}^n$ . Hieraus ergibt sich

$$|S(\xi) - S(\eta)| \leq (p-1)(|\xi| + |\eta|)^{p-2}|\xi - \eta| \quad \forall \xi, \eta \in \mathbb{R}^n.$$

(i) *Stetigkeit* Seien  $u, v, w \in X$ . Mithilfe der obigen Ungleichung erhält man

$$\begin{aligned} |\langle F(u) - F(v), w \rangle| &\leq \left| \int_{\Omega} (S(\nabla u) - S(\nabla v)) \cdot \nabla w dx \right| \\ &\leq (p-1) \int_{\Omega} (|\nabla u| + |\nabla v|)^{p-2} |\nabla u - \nabla v| |\nabla w| dx \\ &\leq (p-1) (\|u\|_X^{p-2} + \|v\|_X^{p-2}) \|u - v\|_X \|w\|_X \end{aligned}$$

Somit

$$\|F(u) - F(v)\|_{X^*} \leq (p-1) (\|u\|_X^{p-2} + \|v\|_X^{p-2}) \|u - v\|_X.$$

Hieraus folgt die Stetigkeit von  $F$ .

(ii) *Monotonie* Seien  $\xi, \eta \in \mathbb{R}^n$  mit  $\xi \neq \eta$ . Wir multiplizieren beide Seiten von (2) mit  $(\xi_i - \eta_i)$  und summieren das Ergebnis über  $i = 1, \dots, n$ . Hieraus folgt

$$\begin{aligned} (S(\xi) - S(\eta)) \cdot (\xi - \eta) &= \\ &= (p-2) \int_0^1 \|t\xi + (1-t)\eta\|^{p-4} [(t\xi + (1-t)\eta) \cdot (\xi - \eta)]^2 dt \\ &\quad + \int_0^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-2} |\xi - \eta|^2 \\ &\geq \int_0^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-2} dt |\xi - \eta|^2 \end{aligned}$$

O.B.d.A. können wir annehmen, dass  $|\xi| \geq |\eta|$ . Dann erhält man

$$\begin{aligned} &\int_0^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-2} \\ &\geq \int_{3/4}^1 |t\xi + (1-t)\eta|^{p-2} dt \geq \frac{1}{4} \left( \frac{3}{4}|\xi| - \frac{1}{4}|\eta| \right)^{p-2} \\ &\geq \frac{1}{4} \left( \frac{1}{4}(|\xi| + |\eta|) \right)^{p-2} = 4^{1-p} (|\xi| + |\eta|)^{p-2}. \end{aligned}$$

Hiermit folgt

$$\begin{aligned} \langle F(u) - F(v), u - v \rangle &= \int_{\Omega} (S(\nabla u) - S(\nabla v)) \cdot (\nabla u - \nabla v) dx \\ &\geq 4^{1-p} \int_{\Omega} (|\nabla u| + |\nabla v|)^{p-2} |\nabla u - \nabla v|^2 dx. \end{aligned}$$

(iii)  $F$  ist koerziv. Mithilfe der Poincaré-Ungleichung schließen wir

$$\langle F(u), u \rangle = \int_{\Omega} |\nabla u|^p dx \geq \frac{1}{1 + c_0^p} \|u\|_X^p.$$

Dies impliziert, dass  $F$  koerziv ist.

Nach Satz 2.5 existiert für jedes  $g \in X^*$  genau eine Lösung  $u \in X$  von  $F(u) = g$  in  $X^*$ . ■

## Pseudomonotone Operatoren

Im folgenden werden wir den Begriff der Monotonie erweitern, um eine größere relevante Klasse nichtlinearer Gleichungen lösen zu können. Hierzu die folgende

**Definition 2.7** Ein Operator  $F : X \rightarrow X^*$  heißt *pseudomonoton*, falls aus

$$x_n \rightharpoonup x \text{ in } X \text{ für } n \rightarrow +\infty \text{ und } \limsup_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - x \rangle \leq 0,$$

folgt, dass

$$\langle F(x), x - y \rangle \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - y \rangle \quad \forall y \in X.$$

**Lemma 2.8** Sei  $F : X \rightarrow X^*$  ein Operator. Dann gilt:

- (i) Ist  $F$  monoton und hemistetig, so ist  $F$  pseudomonoton.
- (ii) Ist  $F$  pseudomonoton und lokal beschränkt, so ist  $F$  demistetig.

**Beweis** (i) Sei  $(x_n)$  eine Folge in  $X$  mit

$$x_n \rightharpoonup x \text{ in } X \text{ für } n \rightarrow +\infty \text{ und } \limsup_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - x \rangle \leq 0.$$

Da  $F$  monoton ist, haben wir

$$\langle F(x_n), x_n - x \rangle \geq \langle F(x), x_n - x \rangle.$$

Hieraus ergibt sich

$$\liminf_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - x \rangle \geq \lim_{n \rightarrow \infty} \langle F(x), x_n - x \rangle = 0 \geq \limsup_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - x \rangle.$$

Dies zeigt, dass

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - x \rangle = 0.$$

Sei  $y \in X$  beliebig. Da  $F$  monoton ist, haben wir

$$\langle F(x + t(y - x)) - F(x_n), x + t(y - x) - x_n \rangle \geq 0.$$

Nach Umformung folgt

$$\begin{aligned} & t \langle F(x + t(y - x)), x - y \rangle \\ & \leq \langle F(x_n), x_n - x \rangle + t \langle F(x_n), x - y \rangle + \langle F(x + t(y - x)), x_n - x \rangle \\ & = (1 - t) \langle F(x_n), x_n - x \rangle + t \langle F(x_n), x_n - y \rangle + \langle F(x + t(y - x)), x_n - x \rangle. \end{aligned}$$

Mithilfe der obigen Konvergenzeigenschaft schließt man

$$t \langle F(x + t(y - x)), x - y \rangle \leq t \liminf_{n \rightarrow \infty} \langle F(x_n), x_n - y \rangle.$$

Wir dividieren beide Seiten durch  $t$  und führen anschließend den Grenzübergang  $t \rightarrow 0^+$  aus. Da  $F$  hemistetig ist ergibt sich

$$\langle F(x), x - y \rangle \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \langle F(x), x_n - y \rangle.$$

Dies zeigt, dass  $F$  pseudomonoton ist.

(ii) Sei  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  eine Folge mit  $x_n \rightarrow x$  in  $X$  für  $n \rightarrow +\infty$ . Da  $F$  lokal beschränkt ist, ist die Folge  $(F(x_n))$  in  $X^*$  beschränkt. Mithilfe des Satzes von Banach-Alaoglu findet man eine Teilfolge  $(x_{n_j})$  und ein  $f \in X^*$ , so dass

$$F(x_{n_j}) \overset{*}{\rightharpoonup} f \quad \text{in } X^* \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Auf der anderen Seite haben wir

$$\limsup_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - x \rangle = 0.$$

Sei  $y \in X$  beliebig. Da  $F$  pseudomonoton ist haben wir

$$\langle F(x), x - y \rangle \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - y \rangle = \langle f, x - y \rangle.$$

Dies impliziert mit  $z = x - y$

$$\langle F(x), z \rangle \leq \langle f, z \rangle \quad \forall z \in X.$$

Folglich ist  $f = F(x)$ , also  $F$  auch demistetig. ■

**Satz 2.9** *Sei  $X$  separabel und reflexiv. Sei  $F : X \rightarrow X^*$  pseudomonoton, koerziv und beschränkt ( d.h. für jede in  $X$  beschränkte Menge  $M$  ist  $F(M)$  in  $X^*$  beschränkt ). Dann ist  $F$  surjektiv, das heißt, für alle  $f \in X^*$  ist  $F(x) = f$  lösbar.*

**Beweis** Sei  $f \in X^*$  gegeben. Sei  $\{a_1, a_2, \dots\}$  und  $X_n$  wie im Beweis von Satz 2.5. Aus Lemma 2.8 folgt dass  $F$  demistetig und koerziv ist. Wie im Beweis von Satz 2.5 zeigt man die Existenz eines  $x_n \in X_n$ , so dass

$$\langle F(x_n), w \rangle = \langle f, w \rangle \quad \forall w \in X_n.$$

Außerdem folgt aus der Koerzivität von  $F$ , dass  $(x_n)$  in  $X$  und mithin  $(F(x_{n_j}))$  in  $X^*$  beschränkt sind. Aufgrund der Reflexivität von  $X$  und dem Satz von Banach-Alaoglu gibt es eine Teilfolge  $(x_{n_j})$  und  $x \in X$  sowie  $g \in X^*$ , so dass

$$x_{n_j} \rightharpoonup x \quad \text{in } X, \quad F(x_{n_j}) \rightharpoonup g \quad \text{in } X^* \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Wie im Beweis von Satz 2.5 zeigt man, dass  $g = f$ .

Es bleibt noch zu zeigen, dass  $F(x) = f$ . Denn

$$\begin{aligned} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - x \rangle &= \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} \rangle - \langle F(x_{n_j}), x \rangle \\ &= \langle f, x_{n_j} \rangle - \langle F(x_{n_j}), x \rangle \\ &\rightarrow 0 \quad \text{für } j \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

Insbesondere haben wir  $\limsup_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - x \rangle \leq 0$ . Da  $F$  pseudomonoton ist erhalten wir

$$\langle F(x), x - y \rangle \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} \langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - y \rangle \quad \forall y \in X.$$

Auf der anderen Seite haben wir

$$\langle F(x_{n_j}), x_{n_j} - y \rangle = \langle f, x_{n_j} \rangle - \langle F(x_{n_j}), y \rangle \rightarrow \langle f, x - y \rangle \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Setzt man  $y = x - z$ , so folgt  $\langle F(x), z \rangle \leq \langle f, z \rangle$ , für alle  $z \in X$ , was impliziert, dass  $F(x) = f$ . ■

**Beispiel 2.10** Sei  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  stetig mit

$$|f(s)| \leq a_0(1 + |s|) \quad \forall s \in \mathbb{R}.$$

Sei  $X := W^{1,p}(\Omega)$  ( $p > 2$ ). Wir definieren  $A : X \rightarrow X^*$  durch

$$\langle A(u), v \rangle = \int_{\Omega} |\nabla u|^{p-2} \nabla u \cdot \nabla v + f(u)v dx, \quad u, v \in X.$$

Wegen  $|\nabla u|^{p-2} \nabla u \in L^{p'}(\Omega)$  folgt mithilfe der Hölderschen Ungleichung

$$\begin{aligned} |\langle A(u), v \rangle| &\leq \|\nabla u\|_{L^p}^{p'} \|\nabla v\|_{L^p} + a_0 \int_{\Omega} (1 + |u|)|v| dx \\ &\leq \|u\|_X^{p'} \|v\|_X + a_0 |\Omega|^{1/p'} \|v\|_X + a_0 \|u\|_X \|v\|_X. \end{aligned}$$

Hieraus ergibt sich

$$\|A(u)\|_{X^*} \leq \|u\|_X^{p'} + a_0(|\Omega|^{1/p'} + \|u\|_X)$$

Insbesondere ist  $A$  beschränkt.

(i) Wir zeigen  $A$  ist pseudomonoton: Hierfür sei  $(u_k)$  eine Folge mit

$$u_k \rightharpoonup u \quad \text{für } k \rightarrow +\infty, \quad \limsup_{k \rightarrow \infty} \langle A(u_k), u_k - u \rangle \leq 0.$$

Da die Einbettung  $X \hookrightarrow L^p(\Omega)$  kompakt ist folgt

$$u_k \rightarrow u \quad \text{in } L^p(\Omega) \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Folglich ist  $(f(u_k))$  in  $L^{p'}(\Omega)$  beschränkt. Nach dem Satz von Riesz-Fischer existiert eine Teilfolge  $(u_{k_j})$  so dass  $u_{k_j} \rightarrow u$  fast überall in  $\Omega$  für  $j \rightarrow +\infty$ . Unter Verwendung des Satzes von Vitali und der Stetigkeit von  $f$  folgt

$$f(u_{k_j}) \rightarrow f(u) \quad \text{in } L^{p'}(\Omega) \quad \text{für } j \rightarrow +\infty$$



Da der Grenzwert eindeutig ist, konvergiert die gesamte Folge. Dies zeigt, dass

$$f(u_k) \rightarrow f(u) \quad \text{in } L^{p'}(\Omega) \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Hiermit ergibt sich

$$\begin{aligned} \langle A(u_k), u_k - v \rangle &= \int_{\Omega} |\nabla u_k|^{p-2} \nabla u_k \cdot (\nabla u_k - \nabla v) + f(u_k)(u_k - v) dx \\ &= \langle F(u_k), u_k - v \rangle + \int_{\Omega} f(u_k)(u_k - v) dx \\ &\geq \langle F(v), u_k - v \rangle + \int_{\Omega} f(u_k)(u_k - v) dx \\ &\rightarrow \langle A(u), u - v \rangle \quad \text{für } k \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

(ii) *Wir zeigen  $A$  ist koerziv* Wir haben

$$\begin{aligned} \langle A(u), u \rangle &= \int_{\Omega} |\nabla u|^p dx + \int_{\Omega} f(u)u dx \\ &\geq \frac{1}{1+c_0^p} \|u\|_X^p - a_0 \int_{\Omega} (|u| + |u|^2) dx \geq \frac{1}{1+c_0^p} \|u\|_X^p - c_1 \|u\|_X^2 \\ &\geq \frac{1}{2(1+c_0^p)} \|u\|_X^p - c_2. \end{aligned}$$

Hiermit ergibt sich

$$\frac{\langle A(u), u \rangle}{\|u\|_X} \geq \frac{1}{2(1+c_0^p)} \|u\|_X^{p-1} - c_2 \|u\|_X^{-1} \rightarrow +\infty \quad \text{für } \|u\|_X \rightarrow +\infty.$$

(iii)  $A$  ist hemistetig, denn  $A$  ist sogar stetig.

*Gemäß Satz 2.9 existiert für jedes  $g \in X^*$  ein  $u \in X$  so dass  $A(u) = g$ . Das heißt  $u \in W_0^{1,p}(\Omega)$  ist schwache Lösung von*

$$-\operatorname{div}(|\nabla u|^{p-2} \nabla u) + f(u) = g \quad \text{in } \Omega, \quad u = 0 \quad \text{auf } \partial\Omega.$$

### 3. Maximal monotone Operatoren

**Beispiele in  $\mathbb{R}$ .** 1. Sei  $f(x) = x^3$ . Dann ist  $f$  monoton und stetig also maximal monoton.

2. Die Abbildung  $H : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  mit

$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{für } x < 0 \\ 1 & \text{für } x \geq 0 \end{cases}$$

ist monoton, aber nicht maximal monoton. Veranschaulichung am Graphen. Erweiterung zu einem maximal monotonen Operators  $\bar{f} : \mathbb{R} \rightarrow 2^{\mathbb{R}}$

$$\bar{f}(x) = \begin{cases} 0 & \text{für } x < 0, \\ [0, 1] & \text{für } x = 0, \\ 1 & \text{für } x > 0. \end{cases}$$

(Hier bezeichne  $2^X$  die Potenzmenge von  $X$ )

Dies führt zu mehrdeutigen Abbildungen.

**Definition 3.1** Seien  $X, Y$  Mengen. Sei  $A : X \rightarrow 2^Y$  eine Abbildung. Das heißt für jedes  $x \in X$  ist  $A(x) \subset Y$ . Dann heißt

- (i)  $D(A) = \{x \in X \mid A(x) \neq \emptyset\}$  der *effektive Definitionsbereich* von  $A$ ,
- (ii)  $R(A) = \cup_{x \in D(A)} A(x)$  der *Wertebereich* von  $A$
- (iii)  $G(A) = \{(x, y) \mid x \in D(A), y \in A(x)\}$  der *Graph* von  $A$ .
- (iv) Die *Umkehrabbildung*  $A^{-1} : Y \rightarrow 2^X$  von  $A$  ist definiert durch

$$A^{-1}(y) = \{x \in D(A) \mid y \in A(x)\}.$$

Offensichtlich gilt

$$\begin{aligned} D(A^{-1}) &= R(A), & R(A^{-1}) &= D(A), \\ G(A^{-1}) &= \{(y, x) \mid y \in D(A^{-1}), x \in A^{-1}(y)\} = \{(y, x) \mid (x, y) \in G(A)\}. \end{aligned} \quad ^2)$$

Ferner haben wir  $G(A^{-1}) = G(A)^t$ .

**Bemerkung 3.2** 1. Seien  $X, Y$  lineare Räume. Seien  $A, B : X \rightarrow 2^Y$  Abbildungen. Dann definieren wir  $\alpha A + \beta B : X \rightarrow 2^Y$  durch

$$D(\alpha A + \beta B) = \{x \in X \mid A(x) \cap B(x) \neq \emptyset\}$$

---

<sup>2)</sup> Man beachte,  $y \in D(A^{-1}), x \in A^{-1}(y)$  genau, dann wenn  $y \in R(A), x \in D(A), y \in A(x)$ .

und

$$(\alpha A + \beta B)(x) = \{\alpha y_1 + \beta y_2 \mid y_1 \in A(x), y_2 \in B(x)\}.$$

Ist  $A : D(A) \subset X \rightarrow Y$  ein Operator, so kann man  $A$  als mehrdeutige Abbildung  $\bar{A} : X \rightarrow 2^Y$  auffassen, gemäß

$$\bar{A}(x) = \begin{cases} \{A(x)\} & \text{falls } x \in D(A), \\ \emptyset & \text{sonst.} \end{cases}$$

In den folgenden Betrachtungen schreiben wir stets  $A$  statt  $\bar{A}$ .

**Definition 3.3** Sei  $X$  Banachraum. Die Abbildung  $A : X \rightarrow 2^{X^*}$  heißt *monoton*, falls

$$\langle u^* - v^*, u - v \rangle \geq 0 \quad \forall u, v \in D(A), \quad u^* \in A(u), \quad v^* \in A(v).$$

Sei  $M \subset X$ .  $A : M \rightarrow 2^{X^*}$  heißt *maximal monoton*, falls  $F$  monoton ist und für  $(u, u^*) \in M \times X^*$  mit

$$\langle u^* - v^*, u - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in D(A), v^* \in A(v)$$

folgt dass  $u \in D(A)$  und  $u^* \in F(u)$ .

**Bemerkung 3.4** 1. Ist  $A : D(A) \subset X \rightarrow X^*$  monoton, so ist  $A$  maximal monoton, falls aus

$$\langle u^* - A(v), u - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in D(A),$$

folgt, dass  $u \in D(A)$  und  $u^* = A(u)$ .

2. Ferner besagt die maximale Monotonie, dass der Graph  $G(A)$  nicht monoton erweiterbar ist.

**Lemma 3.5** Sei  $A : X \rightarrow X^*$  ein monotoner hemistetiger Operator. Dann ist  $F$  maximal monoton.

**Beweis** Sei  $(u, u^*) \in X \times X^*$ , so dass

$$\langle u^* - A(v), u - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in X.$$

Mit  $v = u - tw$  für  $w \in X$  und  $t \in [0, 1]$  folgt

$$\langle u^* - A(u + tw), w \rangle \geq 0.$$

Nach  $t \rightarrow 0^+$  unter Verwendung der Hemistetigkeit bekommt man

$$\langle u^* - A(u), w \rangle \geq 0 \quad \forall w \in X.$$

Dies impliziert  $u^* = A(u)$ . ■

**Lemma 3.6** Sei  $X$  reflexiv. Sei  $A : X \rightarrow 2^{X^*}$  maximal monoton. Dann ist  $A^{-1} : X^* \rightarrow 2^X$  maximal monoton.

**Beweis** Da  $X$  reflexiv ist, gilt  $\varepsilon : X \cong X^{**}$ , wobei  $\langle \varepsilon(x), x^* \rangle = \langle x^*, x \rangle$ . Folglich können wir  $A^{-1} : X^* \rightarrow 2^{X^{**}}$  schreiben, wobei

$$G(A^{-1}) = \{(x^*, \varepsilon(x)) \mid x \in D(A), x^* \in A(x)\} \cong \{(x^*, x) \mid x \in D(A), x^* \in A(x)\}.$$

Das heißt  $x^{**} \in A^{-1}(x^*)$  gdw. für  $x = \varepsilon^{-1}(x^{**})$  gilt  $x^* \in A(x)$ .

Seien  $u^*, v^*$ , so dass

$$\langle u^{**} - v^{**}, u^* - v^* \rangle_{X^*} \geq 0 \quad \forall v^* \in D(A^{-1}), v^{**} \in A^{-1}(x^*)$$

Dies ist äquivalent zu

$$\begin{aligned} & \langle u^* - v^*, u - v \rangle \quad \forall v^* \in D(A^{-1}), v \in A^{-1}(x^*) \\ \Leftrightarrow & \langle u^* - v^*, u - v \rangle \quad \forall v \in D(A), v^* \in A(x). \end{aligned}$$

Da  $A$  maximal monoton ist, folgt  $u^* \in A(u)$ , was äquivalent ist zu  $\varepsilon(u) = u^{**} \in A(u^*)$ . Also ist  $A^{-1}$  maximal monoton. ■

## Subdifferential

**Definition 3.7** Sei  $f : X \rightarrow [-\infty, \infty]$  Funktional. Ein Element  $u^* \in X^*$  heißt **Subgradient** von  $f$  in  $u \in X$ , falls  $f(u) \in \mathbb{R}$  und

$$f(v) \geq f(u) + \langle u^*, v - u \rangle_X \quad \forall v \in X.$$

Die Menge aller Subgradienten in  $u$  heißt **Subdifferential** in  $u$  und wird mit  $\partial f(u)$  bezeichnet. Falls kein Subgradient existiert, setzen wir  $\partial f(u) = \emptyset$ .  $f$  heißt *subdifferenzierbar* in  $u \in X$ , falls  $\partial f(u) \neq \emptyset$ .

**Lemma 3.8** Ist  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  differenzierbar in  $x \in \mathbb{R}$  und ist  $\partial f(x) \neq \emptyset$ , so gilt  $\partial f(x) = \{f'(x)t\}$ .

**Beweis** Sei  $x^* = \{at\} \in \mathbb{R}^*$ , so dass

$$f(y) - f(x) \geq \langle x^*, y - x \rangle = a(y - x) \quad \forall y \in \mathbb{R}.$$

Dann folgt  $\frac{f(x) - f(y)}{x - y} \geq a$  für alle  $y \in \mathbb{R}$  mit  $y > x$ . Aus der Definition von  $f'(x)$  folgt  $f'(x) \geq a$ . Analog zeigt man  $f'(x) \leq a$ , also  $a = f'(x)$ . ■

**Beispiel 3.9** 1)  $f(x) = |x|$ . Dann ist  $\partial f(x) = \{1\}$  für alle  $x > 0$ ,  $\partial f(x) = \{-1\}$  für alle  $x < 0$  und  $\partial f(0) = [-1, 1]$ . Sei  $a \in [-1, 1]$ . Dann

$$a(0 - y) \leq |a||y| \leq |0| - |y| = f(0) - f(y) \quad \forall y \in \mathbb{R}.$$

2) Sei  $C \subset X$  convex und abgeschlossen mit  $\text{int}(C) \neq \emptyset$ . Sei  $I_C$  die Indikatorfunktion

$$I_C(u) = \begin{cases} 0 & \text{für } u \in C \\ \infty & \text{für } u \in X \setminus C. \end{cases}$$

Sei  $u \in \partial C$ . Nach dem Satz von Mazur existiert ein  $u^* \in X^*$ , so dass

$$\langle u^*, v - u \rangle \leq 0 \quad \forall v \in C \Leftrightarrow I_C(v) = 0 \geq I_C(u) + \langle u^*, v - u \rangle \quad \forall v \in C.$$

Folglich ist  $u^* \in \partial I_C(u)$ . Ist  $u \in \text{int}(C)$ , so ist  $\partial I_C(u) = \{0\}$ . Somit ist  $I_C$  in  $C$  subdifferenzierbar.

**Definition 3.10**  $f : X \rightarrow (-\infty, \infty]$  heißt **schwach Folgen-unterhalbstetig**, falls für jede Folge  $(u_k) \subset X$  mit  $u_k \rightarrow u$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$  gilt

$$f(u) \leq \liminf_{k \rightarrow \infty} f(u_k).$$

Zum Beispiel ist  $f(u) = \|u\|_X$  stets schwach Folgen-unterhalbstetig.

**Lemma 3.11 (Eigenschaften)** Sei  $F : X \rightarrow (-\infty, \infty]$ .

1.  $\partial F(u)$  ist konvex und schwach\*-Folgen-abgeschlossen.
2.  $F$  subdiff. in  $u \in X \Rightarrow F$  ist schwach Folgen-unterhalbst. in  $u$
3.  $F$  subdiff. in  $u \in X \Rightarrow F$  hat ein globales Minimum in  $u$  gdw.  $0 \in \partial F(u)$ .
4.  $\partial F : X \rightarrow 2^{X^*}$  ist monoton.

**Beweis** 1.  $\partial F(u)$  konvex ist klar. Sei  $(u_k^*) \subset \partial F(u)$  mit

$$u_k^* \xrightarrow{*} u^* \quad \text{in } X^* \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Dann haben wir für  $v \in X$

$$\langle u^*, v - u \rangle = \lim_{k \rightarrow \infty} \langle u_k^*, v - u \rangle \leq F(v) - F(u).$$

Folglich,  $u^* \in \partial F(u)$ .

2. Sei  $u^* \in \partial F(u)$ . Sei  $(u_k) \subset X$  mit  $u_k \rightarrow u$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Dann haben wir

$$F(u_k) \geq F(u) + \langle u^*, u_k - u \rangle \rightarrow F(u).$$

Somit ist  $\liminf_{k \rightarrow \infty} F(u_k) \geq F(u)$ .

3.  $\Rightarrow f(v) - f(u) \geq 0 = \langle 0, v - u \rangle$  für alle  $v \in X$ , also  $0 \in \partial f(u)$ .

Sei  $0 \in \partial f(u)$ . Dann  $f(v) \geq f(u)$  für alle  $v \in X$ . Wegen  $f \not\equiv +\infty$  erhält man  $f(u) = \min_{v \in X} f(v)$ .

4. Sei  $u_i^* \in \partial F(u_i)$  ( $i = 1, 2$ ). Dann

$$\begin{aligned} F(u_2) - F(u_1) &\geq \langle u_1^*, u_2 - u_1 \rangle, \\ F(u_1) - F(u_2) &\geq \langle u_2^*, u_1 - u_2 \rangle. \end{aligned}$$

Summiert man beide Gleichungen, so ergibt sich  $0 \geq \langle u_1^* - u_2^*, u_2 - u_1 \rangle$ . ■

## Dualitätsabbildung

**Definition 3.12** Wir definieren die Dualitätsabbildung  $J : X \rightarrow 2^{X^*}$  durch

$$J(u) := \{u^* \in X^* \mid \|u^*\|_{X^*}^2 = \|u\|_X^2 = \langle u^*, u \rangle\}, \quad u \in X.$$

**Bemerkung 3.13** 1. Nach dem Satz von Hahn/Banach existiert ein  $v^* \in X^*$  mit

$$\langle v^*, u \rangle = \|u\|_X, \quad \|v^*\|_{X^*} = 1.$$

Setzt man  $u^* = \|u\|_X v^*$ , so ergibt sich  $u^* \in J(u)$ . Also  $J(u) \neq \emptyset$ , also  $D(J) = X$ .

2.  $J$  ist monoton. In der Tat, haben wir für  $u_i \in X$  und  $u_i^* \in J(u_i)$

$$\begin{aligned} \langle u_1^* - u_2^*, u_1 - u_2 \rangle &= \|u_1\|_X^2 + \|u_2\|_X^2 - \langle u_1^*, u_2 \rangle - \langle u_2^*, u_1 \rangle \\ &\geq (\|u_1\|_X - \|u_2\|_X)^2. \end{aligned}$$

3. Seien  $u_i \in X$  und  $u_i^* \in J(u_i)$ , so dass

$$\langle u_1^* - u_2^*, u_1 - u_2 \rangle = (\|u_1\|_X - \|u_2\|_X)^2 = 0,$$

so folgt  $\|u_1\|_X = \|u_2\|_X = a^2 = \|u_1^*\|_{X^*} = \|u_2^*\|_{X^*}$ . Auf der anderen Seite haben wir

$$2a^2 = \langle u_2^*, u_1 \rangle + \langle u_1^*, u_2 \rangle \leq \langle u_2^*, u_1 \rangle + a^2.$$

Folglich gilt  $a^2 \leq \langle u_2^*, u_1 \rangle \leq a^2$ , also

$$\langle u_2^*, u_1 \rangle = \langle u_1^*, u_2 \rangle = a^2.$$

Dies zeigt, dass  $u_2^* \in J(u_1)$ ,  $u_1^* \in J(u_2)$ .

Ist  $X$  uniform konvex, so besteht  $J(u)$  aus nur einem Element. Aus den obigen Betrachtungen folgt, dass in diesem Fall  $J$  strikt konvex ist.

**Lemma 3.14** Es gilt  $J = \partial F$ , wobei  $F(u) = \frac{1}{2}\|u\|_X^2$ .

**Beweis** Sei  $u^* \in \partial F(u)$ . Dann

$$\frac{1}{2}\|v\|_X^2 \geq \frac{1}{2}\|u\|_X^2 + \langle u^*, u - v \rangle \quad \forall v \in X.$$

Setzen  $v = u + th$ , mit  $\|h\| = 1$  und  $t > 0$ . Dann

$$\langle u^*, th \rangle \leq \frac{t}{2}(\|u + th\| + \|u\|)(\|u + th\| - \|u\|) \leq \frac{t}{2}(\|u + th\| + \|u\|).$$

Dividieren durch  $t$  und dann  $t \rightarrow 0^+$  liefert

$$\langle u^*, h \rangle \leq \|u\| \quad \Rightarrow \quad \|u^*\|_{X^*} \leq \|u\|.$$

Als nächstes setzen wir  $v = tu$  ( $0 < t < 1$ ). Dann folgt

$$(t-1)\langle u^*, u \rangle \leq \frac{t^2-1}{2}\|u\|^2 \quad \Rightarrow \quad \langle u^*, u \rangle \geq \|u\|^2.$$

Also ist  $\|u\|^2 = \langle u^*, u \rangle \leq \|u\|_X \|u^*\|_{X^*}$ . Folglich ist  $u^* \in J(u)$ .  
Ist  $u^* \in J(u)$  so haben wir für alle  $v \in X$

$$\begin{aligned} \langle u^*, v-u \rangle &\leq \|u\|_X \|v\|_X - \|u\|_X^2 = -\frac{1}{2}(\|v\| - \|u\|)^2 + \frac{1}{2}\|v\|_X^2 - \frac{1}{2}\|u\|_X^2 \\ &\leq \frac{1}{2}\|v\|_X^2 - \frac{1}{2}\|u\|_X^2. \end{aligned}$$

Somit ist  $u^* \in \partial F(u)$ . ■

**Bemerkung 3.15** Aus Lemma 3.14 folgt, dass  $F(u) = \|u\|_X^2$  in jedem  $u \in X$  subdifferenzierbar ist. Gemäß Lemma 3.11/2 ist  $\|\cdot\|_X^2$  schwach Folgen-unterhalbstetig. Folglich ist auch  $\|\cdot\|_X$  schwach Folgen-unterhalbstetig.

**Satz 3.16 (Rockafellar)**  $X$  reflexiv. Sei  $f : X \rightarrow (-\infty, \infty]$  konvex und schwach Folgen-unterhalbstetig auf  $X$  mit  $f \not\equiv +\infty$ . Dann ist  $\partial f : X \rightarrow 2^{X^*}$  maximal monoton.

**Beweis** Sei  $(u, u^*) \in X \times X^*$ , so dass

$$\langle u^* - v^*, u - v \rangle \geq 0 \quad \forall (v, v^*) \in \partial f.$$

Wir definieren das Funktional

$$G(v) = \frac{1}{2}\|v\|_X^2 + f(u+v) - \langle u^*, v \rangle, \quad v \in X.$$

Da  $f \not\equiv +\infty$  existiert ein  $u_0 \in X$ , so dass  $f(u+u_0) \in \mathbb{R}$ . Wir zeigen nun, dass ein  $\delta > 0$  existiert, so dass

$$f(u+u_0+h) \geq f(u+u_0) - 1 \quad \forall h \in \overline{B_\delta(0)}.$$

Sonst gäbe es eine Folge  $h_k \rightarrow 0$  in  $X$ , mit  $f(u+u_0+h_k) < f(u+u_0) - 1$  für alle  $k \in \mathbb{N}$ . Da  $f$  schwach Folgen-unterhalbstetig ist, ergibt sich  $f(u+u_0) \leq f(u+u_0) - 1$  ein Widerspruch.

Nun sei  $h \in X$  mit  $\|h\|_X = \delta$ . Da  $f$  convex ist, haben wir

$$f(u+u_0+h) = f\left((1-t)(u+u_0) + t\left(u+u_0 + \frac{h}{t}\right)\right) \leq (1-t)f(u+u_0) + tf\left(u+u_0 + \frac{h}{t}\right).$$

Dies impliziert

$$tf\left(u+u_0 + \frac{h}{t}\right) \geq f(u+u_0+h) - (1-t)f(u+u_0) \geq f(u+u_0) - 1.$$

Folglich haben wir

$$f\left(u+u_0 + \frac{h}{t}\right) \geq f(u+u_0) - \frac{\|h/t\|_X}{\delta} \quad \forall t \in (0, 1].$$

Sei  $v \in X$  mit  $\|v\|_X \geq \delta$ . Setzen  $h = \frac{\delta}{\|v\|_X}v$  und  $t = \frac{\delta}{\|v\|_X}$ , so dass  $v = \frac{h}{t}$ . Hiemit ergibt sich

$$f(u + u_0 + v) \geq f(u + u_0) - \frac{\|v\|}{\delta}.$$

Dies zeigt, dass  $G(v) \rightarrow +\infty$  für  $\|v\| \rightarrow +\infty$ , d.h.  $G$  ist koerziv. Als nächstes zeigen wir, dass das Minimumproblem

$$G(w) = \min G(v)$$

eine Lösung in  $X$  hat. Wir setzen  $\alpha = \inf G < +\infty$ . Dann existiert eine Folge  $(v_k) \subset X$ , so dass  $G(v_k) \rightarrow \alpha$ . Da  $G$  koerziv ist, muss  $(v_k)$  beschränkt sein. Wegen der Reflexivität von  $X$  existiert ein  $w \in X$  und eine Teilfolge  $(v_{k_j})$ , so dass  $v_{k_j} \rightharpoonup w$  in  $X$  für  $j \rightarrow +\infty$ . Da  $f$  schwach Folgen-unterhalbstetig ist, ergibt sich

$$G(w) \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} G(v_{k_j}) = \alpha.$$

Insbesondere zeigt dies dass  $\alpha > -\infty$  und  $\alpha \leq f(w) \leq \alpha$ , also  $f(w) = \min G(v)$ . Aus Lemma 3.11/3 folgt, dass  $G$  in  $w$  subdifferenzierbar ist und dass  $(w, 0) \in \partial G$ . Mithilfe von Lemma 3.14 bekommt man

$$0 \in J(w) + \partial f(u + w) - \{u^*\}.$$

Somit existieren  $w_1^* \in J(w), w_2^* \in \partial f(u + w)$ , so dass

$$w_1^* = u^* - w_2^*.$$

Dies impliziert  $(u + w, w_2^*) \in \partial f$  und

$$\|w\|_X^2 = \langle w_1^*, w \rangle = \langle u^* - w_2^*, w \rangle = -\langle u^* - w_2, u - (u + w) \rangle \leq 0.$$

Also ist  $w = 0$  und  $w_1^* = 0$ . Dies zeigt  $w_2^* = u_*$  und folglich ist  $(u, u^*) \in \partial f$ . ■

**Definition 3.17** Sei  $A : D(A) \subset X \rightarrow X^*$ . Ein Operator  $B : X \rightarrow X^*$  heißt pseudomonoton bezüglich  $A$ , falls gilt:

Ist  $(u_k) \subset D(A)$  mit

- (i)  $(A(u_k))$  ist in  $X^*$  beschränkt;
- (ii)  $u_k \rightharpoonup u$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$ ,  $\limsup_{k \rightarrow \infty} \langle B(u_k), u_k - u \rangle \leq 0$ ,

Dann gilt  $\langle B(u), u - v \rangle \leq \liminf_{k \rightarrow \infty} \langle B(u_k), u_k - v \rangle \quad \forall v \in X$ .

**Satz 3.18** Sei  $X$  separabler, reflexiver Banachraum. Sei  $A : D(A) \subset X \rightarrow X^*$  maximal monoton, wobei  $D(A)$  ein dichter Teilraum ist. Sei  $B : X \rightarrow X^*$  pseudomonoton bezüglich  $A$ , koerziv und beschränkt. Dann ist  $A + B : D(A) \rightarrow X^*$  surjektiv.



**Beweis** Wir zeigen zunächst, dass  $A + B$  koerziv ist. In der Tat, wegen der Monotonie von  $A$  bekommt man für  $u \in D(A)$ :

$$\frac{\langle A(u) + B(u), u \rangle}{\|u\|_X} \geq \frac{\langle B(u), u \rangle}{\|u\|_X} + \frac{A(0), u}{\|u\|_X} \geq \frac{\langle B(u), u \rangle}{\|u\|_X} - \|A(0)\|_{X^*}.$$

Da  $B$  koerziv ist, folgt die Behauptung.

Nun sei  $u^* \in X^*$ . Wir gehen wie im Beweis von Satz 2.5 vor. Da  $D(A) \subset X$  dicht ist, existiert eine abzählbare Menge  $\{a_1, a_2, \dots\} \subset D(A)$  linear unabhängiger Elemente, so dass  $\text{span}\{a_1, a_2, \dots\} = X$ . Wir definieren  $X_n := \text{span}\{a_1, \dots, a_n\}$ . Da  $D(A)$  linearer Raum ist, gilt  $X_n \subset D(A)$ . Wie im Beweis von Satz 2.5 sei  $\Phi_n : \mathbb{R}^n \rightarrow X_n$  ein Isomorphismus. Es existiert also eine Konstante  $c_n > 1$ , so dass

$$\frac{1}{c_n} |\xi| \leq \|\Phi_n(\xi)\|_X \leq c_n |\xi| \quad \forall \xi \in \mathbb{R}^n.$$

Wir definieren  $F_n : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  durch

$$(F_n(\xi), \eta) = \langle A(\Phi_n(\xi)) + B(\Phi_n(\xi)) - u^*, \Phi_n(\eta) \rangle, \quad \xi, \eta \in \mathbb{R}^n.$$

Da  $A$  und  $B$  demistetig sind, ist  $F_n$  stetig. Da  $A + B$  koerziv ist, existiert ein  $r > 0$ , so dass

$$\langle A(u) + B(u), u \rangle \geq \|u^*\|_{X^*} \|u\|_X \quad \forall u \in D(A), \quad \|u\|_X \geq r.$$

Für  $h \in \mathbb{R}^n$  mit  $|\eta| \geq c_n r$  gilt  $\|\Phi_n(\eta)\|_X \geq c_n^{-1} c_n r = r$  und mithin

$$\begin{aligned} (F_n(\eta), \eta) &\geq \langle A(\Phi_n(\eta)) + B(\Phi_n(\eta)) \rangle - \|u^*\|_{X^*} \|\Phi_n(\eta)\|_X \\ &\geq 0. \end{aligned}$$

Gemäß Satz 1.9 hat  $F_n$  eine Nullstelle  $\xi_n \in \mathbb{R}^n$ . Wir setzen  $u_n := \Phi_n(\xi_n)$ . Dann ist  $u_n$  die  $n$ -te Galerkin-Näherung, das heißt

$$\langle A(u_n) + B(u_n), w \rangle = \langle u^*, w \rangle \quad \forall w \in X_n.$$

Ähnlich wie im Beweis von Satz 2.5 zeigt man, dass  $(u_n)$  in  $X$  beschränkt ist. Nach Voraussetzung ist auch  $(B(u_n))$  in  $X^*$  beschränkt. Wir zeigen nun, dass  $(A(u_n))$  in  $X^*$  beschränkt ist. Hierfür sei  $v \in D(A)$  beliebig gewählt. Gemäß Lemma 2.2 ist  $A$  lokal beschränkt. Es gibt also ein  $R > 0$ , so dass

$$\|A(v)\|_{X^*} \leq C_0 \quad \forall v \in D(A), \quad \|v\|_X \leq R.$$

Mithilfe der Monotonie von  $A$  bekommt man

$$\begin{aligned} \langle A(u_n), v \rangle &= \langle A(u_n), v - u_n \rangle + \langle A(u_n), u_n \rangle \\ &\leq \langle A(v), v - u_n \rangle + \langle u^* - B(u_n), u_n \rangle \\ &\leq C_0 (\|v\|_X + \|u_n\|_X) + (\|u^*\|_{X^*} + \|B(u_n)\|_{X^*}) \|u_n\|_X \leq C_1. \end{aligned}$$

Hieraus folgt  $\|A(u_n)\|_{X^*} \leq C_1 R^{-1}$ . Also ist  $(A(u_n))$  in  $X^*$  beschränkt.

Aufgrund der Reflexivität von  $X$  und dem Satz von Banach-Alaoglu existiert eine Teilfolge  $(u_{n_j})$  und Elemente  $u \in X, v^*, w^* \in X^*$ , so dass

$$\begin{aligned} u_{n_j} &\rightharpoonup u \quad \text{in } X \\ A(u_{n_j}) &\overset{*}{\rightharpoonup} v^*, \quad B(u_{n_j}) \overset{*}{\rightharpoonup} w^* \quad \text{in } X^* \quad \text{für } j \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

Sei  $v \in \cup_{n=1}^{\infty} X_n$ . Dann haben wir

$$\langle v^* + w^*, v \rangle = \lim_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) + B(u_{n_j}), v \rangle = \langle u^*, v \rangle.$$

Da  $\cup_{n=1}^{\infty} X_n$  dicht in  $X$  ist haben wir  $v^* + w^* = u^*$ . Hiermit ergibt sich

$$\lim_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) + B(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle = \lim_{j \rightarrow \infty} \langle u^*, u_{n_j} \rangle - \langle u^*, u \rangle = 0.$$

Dies liefert

$$\limsup_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle = 0 - \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle.$$

Auf der anderen Seite schließt man mithilfe der Monotonie von  $A$ , dass

$$\begin{aligned} - \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle &= - \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) - A(v), u_{n_j} - u \rangle \\ &\leq - \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) - A(v), v - u \rangle \\ &= \langle A(v) - v^*, v - u \rangle \end{aligned}$$

für alle  $v \in D(A)$ . Setzt man insbesondere  $v = u_{n_k}$  und wendet  $\limsup_{k \rightarrow \infty}$  auf beide Seiten an, so folgt

$$- \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle \leq \limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle.$$

Dies impliziert  $-\limsup_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle \leq 0$ , also

$$\limsup_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle \leq 0.$$

Nun ist  $B$  bezüglich  $A$  pseudomonoton. Somit haben wir für alle  $v \in X$

$$\langle B(u), u - v \rangle \leq \liminf_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} - v \rangle.$$

Insbesondere gilt  $\lim_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} - u \rangle = 0$  also  $\lim_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} \rangle = \langle w^*, u \rangle$ .  
Folglich

$$\langle B(u), u - v \rangle \leq \langle w^*, u - v \rangle \quad \forall v \in X.$$

Dies impliziert  $w^* = B(u)$ .

Auf der anderen Seite haben wir

$$\begin{aligned}\lim_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}), u_{n_j} \rangle &= \lim_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) + B(u_{n_j}), u_{n_j} \rangle - \lim_{j \rightarrow \infty} \langle B(u_{n_j}), u_{n_j} \rangle \\ &= \langle u^*, u \rangle - \langle w^*, u \rangle = \langle v^*, u \rangle.\end{aligned}$$

Aufgrund der Monotonie von  $A$  findet man für jedes  $w \in D(A)$

$$\langle v^* - A(w), u - w \rangle = \lim_{j \rightarrow \infty} \langle A(u_{n_j}) - A(w), u_{n_j} - w \rangle \geq 0.$$

Da  $A$  maximal monoton ist, folgt  $u \in D(A)$  und  $v^* = A(u)$ . Also  $u^* = A(u) + B(u)$ . ■

## 4. Evolutionsgleichungen

### Räume vektorwertiger Funktionen.

Sei  $X$  ein Banachraum.

**Definition 4.1**  $f : (0, T) \rightarrow X$  heißt *einfach*, falls  $f((0, T)) = \{x_1, \dots, x_N\}$  und  $A_i = f^{-1}(\{x_i\}) \subset (0, T)$  ( $i = 1, \dots, N$ ) Lebesgue-messbar. In diesem Fall sind  $A_i$  ( $i = 1, \dots, N$ ) paarweise disjunkt und es gilt

$$f = \sum_{i=1}^N x_i \chi_{A_i}.$$

Eine Funktion  $f : (0, T) \rightarrow X$  heißt *Bochner-messbar*, falls eine Folge  $(f_k)$  einfacher Funktionen existiert, mit  $f_k(t) \rightarrow f(t)$  für fast alle  $t \in (0, T)$ .

**Satz 4.2 (Pettis)**  $f : (0, T) \rightarrow X$  ist Bochner-messbar, genau dann wenn ein separabler Teilraum  $Y \subset X$  existiert, so dass

$$f(t) \in Y \quad \text{f.f.a.} \quad t \in (0, T)$$

und für jedes  $x^* \in X^*$  die Abbildung  $t \mapsto \langle x^*, f(t) \rangle$  messbar ist. <sup>3)</sup>

**Beweis**  $\Rightarrow$ . Sei  $(f_k)$  eine Folge einfacher Funktionen, welche gegen  $f$  fast überall konvergiert. Dann existiert eine Nullmenge  $N \subset (0, T)$ , so dass

$$f_k(t) \rightarrow f(t) \quad \text{in } X \quad \forall t \in (0, T) \setminus N \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Dann ist die Menge  $A = \cup_{k=1}^{\infty} f_k((0, T))$  höchstens abzählbar und  $Y = \overline{\text{span}(A)}^X$  ist ein separabler Teilraum von  $X$ . Aus der Konvergenzeigenschaft folgt  $f(t) \in Y$  für alle  $t \in (0, T) \setminus N$ .

---

<sup>3)</sup>Eine Funktion  $\phi : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  heißt messbar, falls für alle  $\alpha > 0$  die Menge  $\{t \in (a, b) | \phi(t) > \alpha\}$  Lebesgue-messbar ist.

Als nächstes sei  $x^* \in X^*$  beliebig. Aus der Stetigkeit von  $x^*$  folgt, dass  $\varphi_k : t \mapsto \langle x^*, f_k(t) \rangle$  für jedes  $k \in \mathbb{N}$  messbar ist. Außerdem gilt  $\varphi_k \rightarrow \langle x^*, f(\cdot) \rangle$  fast überall in  $(0, T)$ . Folglich ist  $\langle x^*, f(\cdot) \rangle$  messbar.

$\Leftarrow$ . Ohne Beschränkung der Allgemeinheit können wir annehmen, dass  $X$  separabel ist. Sei  $A = \{a_1, a_2, \dots\}$  eine abzählbar dichte Teilmenge. Zunächst zeigen wir  $M_\alpha = \{t \in (0, T) \mid \|f(t)\|_X > \alpha\}$  ist für jedes  $\alpha > 0$  messbar.

Für alle  $k, n \in \mathbb{N}$  existiert ein  $x_{k,n}^* \in X^*$  mit  $\|x_{k,n}^*\|_{X^*} = 1$ , so dass  $\langle x_{k,n}^*, a_n \rangle \geq \|a_n\| - \frac{1}{k}$ . Wir setzen

$$B_{k,n} = \{t \in (0, T) \mid \langle x_{k,n}^*, f(t) \rangle > \alpha\}, \quad k, n \in \mathbb{N}.$$

Gemäß Voraussetzung ist  $B_{k,n}$  in  $(0, T)$  meßbar, also auch die Menge  $B = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=1}^{\infty} B_{k,n}$ . Wir zeigen nun  $M_\alpha = B$ . Wie man leicht sieht folgt aus  $\|f(t)\| \leq \alpha$ , dass  $t \notin B_{k,n}$  für alle  $n, k \in \mathbb{N}$ , also  $t \notin B$ . Folglich ist  $B \subset M_\alpha$ . Nun sei  $t \in M_\alpha$ . Dann existiert ein  $a_n \in A$ , so dass  $\|f(t) - a_n\|_X \leq \frac{1}{4}(\|f(t)\|_X - \alpha)$ . Wählen  $k \in \mathbb{N}$ , so dass  $\frac{1}{k} \leq \frac{1}{4}(\|f(t)\|_X - \alpha)$ . Dann haben wir

$$\begin{aligned} \langle x_{k,n}^*, f(t) \rangle &= \langle x_{k,n}^*, a_n \rangle + \langle x_{k,n}^*, f(t) - a_n \rangle \geq \|a_n\|_X - \frac{1}{k} - \|f(t) - a_n\|_X \\ &\geq \|f(t)\|_X - \frac{1}{k} - 2\|f(t) - a_n\|_X > \|f(t)\|_X - (\|f(t)\|_X - \alpha) = \alpha. \end{aligned}$$

Somit ist  $t \in B$ .

Sei  $k \in \mathbb{N}$ . Wir definieren rekursiv  $E_{k,n}$  durch

$$\begin{cases} E_{k,1} = \left\{ t \in (0, T) \mid \|f(t) - a_1\|_X \leq \frac{1}{k} \right\}, \\ E_{k,n} = \left\{ t \in (0, T) \setminus \bigcup_{i=1}^{n-1} E_{k,i} \mid \|f(t) - a_n\|_X \leq \frac{1}{k} \right\}. \end{cases}$$

Dann sind  $E_{k,n} \subset (0, T)$  p.w. disjunkte messbare Mengen. Aus der Dichtheit von  $A$ , folgt  $\bigcup_{n=1}^{\infty} E_{k,n} = (0, T)$ . Es existiert also ein  $N_k \in \mathbb{N}$ , so dass

$$\left| (0, T) \setminus \bigcup_{n=1}^{N_k} E_{k,n} \right| \leq 2^{-k}.$$

Wir setzen  $f_k = \sum_{n=1}^{N_k} a_n \chi_{E_{k,n}}$  und zeigen, dass  $f_k(t) \rightarrow f(t)$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$  für fast alle  $t \in (0, T)$ .

Wir setzen

$$N = \bigcap_{m=1}^{\infty} \bigcup_{k=m}^{\infty} \left( (0, T) \setminus \bigcup_{n=1}^{N_k} E_{k,n} \right).$$

Dann ist  $N$  eine Nullmenge. Nun sei  $t \in (0, T) \setminus N$ . Das heißt, es existiert ein  $m \in \mathbb{N}$ , so dass für alle  $k \geq m$  existiert ein  $n \in \{1, \dots, N_k\}$  mit  $t \in E_{k,n}$ , also

$$\|f_k(t) - f(t)\|_X = \|a_n - f(t)\|_X \leq \frac{1}{k}.$$

Dies zeigt, dass  $f_k(t) \rightarrow f(t)$  in  $X$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Somit ist  $f$  Bochner-messbar.  $\blacksquare$

## Bochner-Integral

Ist  $f = \sum_{i=1}^N a_i \chi_{A_i}$  eine einfache Funktion von  $(a, b)$  in  $X$ . Dann setzen wir

$$\int_a^b f(t) dt = \sum_{i=1}^N a_i |A_i|.$$

**Definition 4.3** Sei  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-messbar.  $f$  heißt *Bochner-integrierbar*, falls eine Folge  $(f_k)$  einfacher Funktionen existiert mit

$$\int_a^b \|f_k(t) - f(t)\|_X dt \rightarrow 0 \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

In diesem Fall existiert genau ein Element  $\int_a^b f(t) dt \in X$  (Bochner-Integral), so dass

$$\int_a^b f_k(t) dt \rightarrow \int_a^b f(t) dt \quad \text{in } X \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

**Existenz:** Mit Hilfe der Dreiecksungleichung folgt

$$\left\| \int_a^b f_k(t) dt - \int_a^b f_l(t) dt \right\|_X \leq \int_a^b \|f_k - f_l(t)\|_X dt + \int_a^b \|f_l - f(t)\|_X dt$$

$\rightarrow 0$  für  $k, l \rightarrow +\infty$ . Folglich ist  $\left( \int_a^b f_k(t) dt \right)$  eine Cauchy-Folge in  $X$ . Da  $X$  vollständig ist, konvergiert diese Folge gegen einen Grenzwert.

**Eindeutigkeit:** Ist  $(g_k)$  eine weitere Folge einfacher Funktionen mit

$$\int_a^b \|g_k(t) - f(t)\|_X dt \rightarrow 0 \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Dann hat die Mischfolge  $\{f_1, g_1, f_2, g_2, \dots\}$  die gleiche Eigenschaft. Ihre Integrale bilden ebenfalls eine Cauchy-Folge in  $X$ . Folglich konvergiert  $\int_a^b g_k(t) dt$  ebenfalls gegen

$$\int_a^b f(t) dt. \quad \blacksquare$$

**Bemerkung 4.4** Ist  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-integrierbar, so ist für jede Lebesgue-messbare Menge  $A$  die Funktion  $f \chi_A$  ebenfalls Bochner-integrierbar und es gilt

$$\int_A f(t) dt := \int_a^b f(t) \chi_A(t) dt = \lim_{k \rightarrow \infty} \int_a^b f_k(t) \chi_A(t) dt.$$

In der Tat, mithilfe der Dreiecksungleichung findet man

$$\int_a^b \|f_k(t)\chi_A(t) - f(t)\chi_A(t)\|_X dt \leq \int_a^b \|f_k(t) - f(t)\|_X dt \rightarrow 0$$

für  $k \rightarrow +\infty$ . Also ist  $f\chi_A$  ebenfalls Bochner-integrierbar. ■

**Satz 4.5** Sei  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-integrierbar. Dann gilt

$$\left\| \int_a^b f(t) dt \right\|_X \leq \int_a^b \|f(t)\|_X dt.$$

**Beweis** Sei  $(f_k)$  Folge einfacher Funktionen mit

$$\int_a^b \|f_k(t) - f(t)\|_X dt \rightarrow 0 \quad \text{und} \quad \int_a^b f_k(t) dt \rightarrow \int_a^b f(t) dt \quad \text{für} \quad k \rightarrow +\infty.$$

Mit Hilfe der Dreiecksungleichung folgt

$$\left\| \int_a^b f_k(t) dt \right\|_X \leq \int_a^b \|f_k(t)\|_X dt \quad \forall k \in \mathbb{N}.$$

Hiermit ergibt sich

$$\begin{aligned} \left\| \int_a^b f(t) dt \right\|_X &\leq \int_a^b \|f_k(t)\|_X dt + \left\| \int_a^b f(t) - f_k(t) dt \right\|_X \\ &\leq \int_a^b \|f(t)\|_X dt + \int_a^b \|f(t) - f_k(t)\|_X dt + \left\| \int_a^b f(t) - f_k(t) dt \right\|_X \\ &\rightarrow \int_a^b \|f(t)\|_X dt \quad \text{für} \quad k \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

**Satz 4.6** Sei  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-messbar.  $f$  ist Bochner-integrierbar, genau dann wenn

$$\int_a^b \|f(t)\|_X dt < +\infty.$$

**Beweis**  $\Rightarrow$ : Folgt sofort aus der Dreiecksungleichung

$$\int_a^b \|f(t)\|_X dt \leq \int_a^b \|f_k(t)\|_X dt + \int_a^b \|f(t) - f_k(t)\|_X dt < +\infty.$$

$\Leftarrow$ : Da  $f$  Bochner-messbar ist, existiert eine Folge einfacher Funktionen  $(f_k)$ , so dass

$$f_k(t) \rightarrow f(t) \quad \text{in } X \quad \text{f.f.a. } t \in (a, b) \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Sei  $n \in \mathbb{N}$ . Wir betrachten die Menge  $A_{n,k} = \{t \in (a, b) \mid \exists l \geq k : \|f_l(t) - f(t)\|_X > \frac{1}{n}\}$ . Nach Voraussetzung ist  $\lim_{k \rightarrow \infty} |A_{n,k}| = 0$ . Somit gibt es für jedes  $n \in \mathbb{N}$  ein  $k_n \in \mathbb{N}$ , so dass  $|A_{n,k_n}| \leq \frac{1}{n}$ . Wir definieren

$$g_n = f_{k_n} \chi_{A_{n,k_n}^c}.$$

Dann haben wir

$$\int_a^b \|f(t) - g_n(t)\|_X dt \leq \frac{1}{n}(b-a) + \int_{A_{n,k_n}} \|f(t)\|_X dt \rightarrow 0 \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Folglich ist  $f$  Bochner-integrierbar. ■

**Lemma 4.7** *Ist  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-integrierbar. Dann ist für jedes  $x^* \in X^*$  die Funktion  $t \mapsto \langle x^*, f(t) \rangle$  Lebesgue-integrierbar und es gilt:*

$$\int_a^b \langle x^*, f(t) \rangle dt = \left\langle x^*, \int_a^b f(t) dt \right\rangle.$$

**Beweis** Sei  $(f_k)$  eine Folge einfacher Funktionen mit

$$\int_a^b \|f(t) - f_k(t)\|_X dt \rightarrow 0 \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Dies impliziert

$$\left| \int_a^b \langle x^*, f(t) \rangle dt - \int_a^b \langle x^*, f_k(t) \rangle dt \right| \leq \|x^*\|_{X^*} \int_a^b \|f(t) - f_k(t)\|_X dt \rightarrow 0$$

für  $k \rightarrow +\infty$ . Dann haben wir

$$\left\langle x^*, \int_a^b f(t) dt \right\rangle = \lim_{k \rightarrow \infty} \left\langle x^*, \int_a^b f_k(t) dt \right\rangle = \lim_{k \rightarrow \infty} \int_a^b \langle x^*, f_k(t) \rangle dt = \int_a^b \langle x^*, f(t) \rangle dt.$$

■

**Lemma 4.8** *Seien  $X, Y$  Banachräume. Sei  $T \in \mathcal{L}(X, Y)$ .*

(i) *Ist  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-messbar, so ist  $Tf : (a, b) \rightarrow Y$  Bochner-messbar, wobei*

$$(Tf)(t) = T(f(t)), \quad t \in (a, b).$$

(ii) Ist  $f$  Bochner-integrierbar, so ist  $Tf : (a, b) \rightarrow Y$  Bochner-integrierbar und es gilt

$$\int_a^b Tf(t)dt = T\left(\int_a^b f(t)dt\right).$$

**Beweis** (i) Sei  $y^* \in Y^*$ . Wir setzen  $x^* = T^*y^* \in X^*$ , d.h.

$$\langle x^*, f \rangle = \langle y^*, Tf \rangle, \quad x \in X.$$

Aus dem Satz von Pettis folgt  $\langle y^*, Tf \rangle = \langle x^*, f \rangle$  ist Lebesgue-messbar. Außerdem ist  $f((a, b))$  separabel. Folglich ist  $Tf((a, b))$  separabel. Nach dem Satz von Pettis ist  $Tf$  Bochner-messbar.

(ii) Da  $T$  beschränkt ist, haben wir

$$\int_a^b \|Tf(t)\|_Y dt \leq \|T\| \int_a^b \|f(t)\|_X dt < +\infty.$$

Gemäß Satz 4.5 ist  $Tf$  Bochner-integrierbar. Ferner haben wir für  $y^* \in Y^*$  unter Verwendung von Lemma 4.6

$$\begin{aligned} \left\langle y^*, \int_a^b Tf(t)dt \right\rangle &= \int_a^b \langle T^*y^*, f(t) \rangle dt = \left\langle T^*y^*, \int_a^b f(t)dt \right\rangle \\ &= \left\langle y^*, T\left(\int_a^b f(t)dt\right) \right\rangle. \end{aligned}$$

Damit ist die Behauptung bewiesen. ■

**Lemma 4.9** Sei  $f : (a, b) \rightarrow X$  Bochner-integrierbar. Dann existiert ein  $t_0 \in (a, b)$ , so dass

$$\|f(t_0)\|_X \leq \frac{1}{b-a} \int_a^b \|f(t)\|_X dt.$$

**Beweis** Wir nehmen an, die Aussage ist falsch. Dann wäre  $\|f(s)\|_X > \frac{1}{(b-a)} \int_a^b \|f(t)\|_X dt$

für alle  $s \in (a, b)$ . Dies impliziert jedoch, dass  $\|f(s)\|_X = \frac{1}{(b-a)} \int_a^b \|f(t)\|_X dt$  f.f.a.

$s \in (a, b)$ , was aber ein Widerspruch ist. ■

**Notation**  $L^p(a, b; X)$  bezeichne den Raum aller Bochner-messbaren Funktionen  $f : (a, b) \rightarrow X$ , so dass

$$\begin{aligned} \|f\|_{L^p(a,b;X)}^p &= \int_a^b \|f(t)\|_X^p dt < +\infty && \text{falls } 1 \leq p < +\infty, \\ \|f\|_{L^\infty(a,b;X)} &= \operatorname{ess\,sup}_{t \in (a,b)} \|f(t)\|_X < +\infty && \text{falls } p = +\infty \end{aligned}$$



**Satz 4.10**  $L^p(a, b; X)$  ist ein Banachraum.

**Beweis** Wir beweisen die Aussage nur für  $1 \leq p < \infty$ . Den Fall  $p = \infty$  überlassen wir dem Leser.

Sei  $(f_n)$  eine Cauchy-Folge in  $L^p(a, b; X)$ . Wir wählen eine Teilfolge  $(f_{n_k})$ , so dass

$$\|f_{n_k} - f_{n_{k+1}}\|_{L^p(a,b;X)} \leq k^{-4}.$$

Wir definieren

$$A_k = \left\{ t \in (a, b) \mid \|f_{n_k}(t) - f_{n_{k+1}}(t)\|_X > k^{-2} \right\}.$$

Dann folgt

$$k^{-2p}|A_k| \leq \int_a^b \|f_{n_k}(t) - f_{n_{k+1}}(t)\|_X^p dt \leq k^{-4p}.$$

Folglich gilt  $|A_k| \leq k^{-2p}$ . Wegen  $\sum_{k=1}^{\infty} k^{-2p} < +\infty$  haben wir

$$\lim_{m \rightarrow \infty} \left| \bigcup_{k=m}^{\infty} A_k \right| = 0.$$

Somit ist  $N = \bigcap_{m=1}^{\infty} \bigcup_{k=m}^{\infty} A_k$  eine Nullmenge. Sei  $t \in (a, b) \setminus N$ . Dann existiert ein  $m \in \mathbb{N}$ , so dass

$$t \in (a, b) \setminus A_k \quad \forall k \geq m \quad \iff \quad \|f_{n_k}(t) - f_{n_{k+1}}(t)\|_X \leq k^{-2} \quad \forall k \geq m.$$

Wegen  $\sum_{k=1}^{\infty} k^{-2} < +\infty$  ist  $(f_{n_k}(t))$  eine Cauchy-Folge in  $X$ . Da  $X$  vollständig ist, konvergiert diese Folge in  $X$ . Es existiert also eine Bochner-messbare Funktion  $f : (a, b) \rightarrow X$ , so dass

$$f_{n_k}(t) \rightarrow f(t) \quad \text{in } X \quad \text{f.f.a. } t \in (a, b) \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Wir setzen  $g_k(t) := \|f_{n_k}(t) - f(t)\|_X$ . Mithilfe der Dreiecksungleichung bekommt man

$$|g_l(t) - g_k(t)| \leq \left| \|f_{n_l}(t) - f(t)\|_X - \|f_{n_k}(t) - f(t)\|_X \right| \leq \|f_{n_l}(t) - f_{n_k}(t)\|_X$$

for a.a.  $t \in (a, b)$ . Also ist  $(g_k)$  eine Cauchy-Folge in  $L^p((a, b))$  mit  $g_k(t) \rightarrow 0$  f.f.a.  $t \in (a, b)$  für  $k \rightarrow +\infty$ . Somit haben wir

$$\|f_{n_k} - f\|_{L^p(a,b;X)} = \|g_k\|_{L^p((a,b))} \rightarrow 0 \quad \text{für } n \rightarrow +\infty.$$

Hieraus folgert man  $f_n \rightarrow f$  in  $L^p(a, b; X)$  für  $n \rightarrow +\infty$ . ■

**Das Steklov-Mittel** Sei  $f \in L^1(a, b; X)$ . Wir setzen  $f$  auf  $\mathbb{R}$  durch 0 fort und bezeichnen diese Fortsetzung ebenfalls mit  $f$ . Für  $\lambda \in \mathbb{R}$  definieren wir das Steklov-Mittel

$$f_\lambda(t) = \frac{1}{\lambda} \int_t^{t+\lambda} f(s) ds, \quad t \in (a, b).$$

Falls  $\lambda < 0$ , gilt die Konvention

$$\int_t^{t+\lambda} f(s)ds = - \int_{t+\lambda}^t f(s)ds.$$

**Lemma 4.11 (Eigenschaften)** 1. Für  $f \in L^p(a, b; X)$  haben wir  $f_\lambda \in L^p(a, b; X)$  und es gilt

$$\|f_\lambda\|_{L^p(a, b; X)} \leq \|f\|_{L^p(a, b; X)} \quad \forall |\lambda| < b - a,$$

$$f_\lambda \rightarrow f \quad \text{in } L^p(a, b; X) \quad \text{für } \lambda \rightarrow 0.$$

2.  $\frac{\partial f_\lambda}{\partial t} = \frac{f(t+\lambda) - f(t)}{\lambda}$  für alle  $f \in L^1(a, b; X)$ .

3. Sei  $f \in L^1(a, b; X)$ . Dann

$$f_\lambda(t) \rightarrow f(t) \quad \text{in } X \quad \text{für } \lambda \rightarrow 0 \quad \text{f.f.a. } t \in (a, b).$$

## Der Operator der Zeitableitung

**Definition 4.12** Sei  $u \in L^p(a, b; X)$ . Sei  $Y$  ein Banachraum mit  $X \hookrightarrow Y$ . Eine Funktion  $v \in L^1(a, b; Y)$  heißt schwache Zeitableitung von  $u$  in  $Y$ , falls

$$\int_a^b v(t)\phi(t)dt = - \int_a^b u(t)\phi'(t)dt \quad \text{in } Y \quad \forall \phi \in C_0^1((a, b)).$$

Dann ist  $v$  eindeutig und wird mit  $v'$  bezeichnet.

**Satz 4.13** Sei  $u \in L^1(a, b; X)$  mit schwacher Zeitableitung  $u' \in L^1(a, b; Y)$ . Dann existiert ein Vertreter  $\tilde{u} \in C([a, b]; Y)$  ( $\tilde{u}(t) = u(t)$  f.f.a.  $t \in (a, b)$ ) und es gilt

$$\tilde{u}(t) = \tilde{u}(s) + \int_s^t u'(\tau)d\tau \quad \text{in } Y \quad \forall s, t \in [a, b].$$

**Beweis** Gemäß Lemma 4.11/3. existiert eine Nullmenge  $N \subset (a, b)$ , so dass  $u_\lambda(t) \rightarrow u(t)$  für alle  $t \in (a, b) \setminus N$ . Seien  $a < s < t < b$  mit  $s, t \notin N$ . Aus der Definition des Steklov-Mittels folgt

$$u'_\lambda = \frac{u(\cdot + \lambda) - u}{\lambda} \quad \text{in } (a, b - \lambda)$$

Dann haben wir

$$\int_a^b (u')_\lambda \phi d\tau = - \int_a^{b-\lambda} u(\phi_{-\lambda})' d\tau = \int_a^b (u_\lambda)' \phi d\tau$$

für alle  $\phi \in C_0^1((a, b - \lambda))$ . Folglich haben wir für  $0 < \lambda < b - t$

$$u_\lambda(t) = u_\lambda(s) + \int_s^t (u')_\lambda(\tau) d\tau \quad \text{in } Y \quad \forall s, t \in [a, b].$$

Nach  $\lambda \rightarrow 0^+$  erhalten wir unter Verwendung von Lemma 4.11/1.

$$u(t) = u(s) + \int_s^t u'(\tau) d\tau \quad \text{in } Y \quad \forall s, t \in (a, b) \setminus N.$$

Sei  $t_0 \in (a, b) \setminus N$  beliebig. Wir definieren

$$\tilde{u}(t) = u(t_0) + \int_{t_0}^t u'(\tau) d\tau, \quad t \in [a, b].$$

Dann hat  $\tilde{u}$  die geforderten Eigenschaften. ■

*Bezeichnung 1.* Falls  $u \in L^1(a, b; X)$  mit  $u' \in L^1(a, b; Y)$  so sei O.B.d.A.  $\tilde{u} = u \in C([a, b]; Y)$ .

2. Mit  $W_q^p(a, b; X, Y)$  ( $1 \leq p \leq +\infty; 1 \leq q < +\infty$ ) bezeichnen wir die Menge aller  $u \in L^p(a, b; X)$ , so dass ein  $u' \in L^q(a, b; Y)$ . Nach Satz 4.13 haben wir

$$W_q^p(a, b; X, Y) \hookrightarrow C([a, b]; Y).$$

Sei  $(H, (\cdot, \cdot))$  ein Hilbertraum mit der Norm  $|\cdot| = (\cdot, \cdot)^{1/2}$ , so dass  $X \hookrightarrow H$  dicht. Dann heißt  $X \hookrightarrow H \cong H^* \hookrightarrow X^*$  ein Gelfand-Tripel. Insbesondere haben wir die stetige Einbettung  $i: X \rightarrow X^*$ , wobei für  $x \in X$  gilt

$$\langle i(x), \xi \rangle := (x, \xi) \leq |x| |\xi| \leq c|x| \|\xi\|_X \quad \forall \xi \in X.$$

Mit  $W^p(a, b; X)$  ( $1 \leq p < +\infty$ ) bezeichnen wir die Menge aller  $u \in L^p(a, b; X)$  mit  $u' \in L^{p'}(a, b; X^*) \cong (L^p(a, b; X))^*$ . Dann haben wir

**Satz 4.14**  $W^p(a, b; X) \hookrightarrow C([a, b]; H)$ .

**Beweis** Seien  $a \leq s < t < b$ . Für  $0 < \lambda < b - t$  haben wir  $u_\lambda \in C([s, t]; H)$ ,  $u'_\lambda \in L^{p'}(s, t; H)$ . Dann folgt unter Verwendung der Produktregel für das Skalarprodukt

$$\frac{d}{dt}(u_\lambda, u_\mu) = (u'_\lambda, u_\mu) + (u'_\mu, u_\lambda) \quad \forall 0 < \lambda, \mu < b - t.$$

Mithilfe partieller Integration findet man

$$\begin{aligned} (*) \quad (u_\lambda(t), u_\mu(t)) - (u_\mu(s), u_\lambda(s)) &= \int_s^t (u'_\lambda(\tau), u_\mu(\tau)) + (u'_\mu(\tau), u_\lambda(\tau)) d\tau \\ &= \int_s^t \langle u'_\lambda(\tau), u_\mu(\tau) \rangle + \langle u'_\mu(\tau), u_\lambda(\tau) \rangle d\tau \\ &\leq 2 \|u'\|_{L^{p'}(a, b; X^*)} \|u\|_{L^p(a, b; X)}. \end{aligned}$$

Sei  $t \in (a, b)$ , so dass  $u_\lambda(t) \rightarrow u(t)$  in  $X$  für  $\lambda \rightarrow 0$ . Mit  $\mu = \lambda$  folgt aus der obigen Identität, dass  $(u_\lambda(s))$  in  $H$  beschränkt ist. Da  $H$  reflexiv ist, existiert eine Folge  $\lambda_j \rightarrow 0$  für  $j \rightarrow +\infty$ , und ein  $\xi \in H$ , so dass

$$u_{\lambda_j}(s) \rightharpoonup \xi \quad \text{in } H \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Auf der anderen Seite haben wir jedoch  $u \in C([a, b]; X^*)$ . Somit ist  $\xi = u(s)$  und

$$u_\lambda(s) \rightharpoonup u(s) \quad \text{in } H \quad \text{für } \lambda \rightarrow 0.$$

Sei  $0 < \mu < b - t$  fixiert. Aus (\*) mit  $\lambda \rightarrow 0$  folgt

$$(u(t), u_\mu(t)) + (u_\mu(s), u(s)) = \int_s^t \langle u'(\tau), u_\mu(\tau) \rangle + \langle u'_\mu(\tau), u(\tau) \rangle d\tau$$

Hieraus folgt mit  $\mu \rightarrow 0$

$$|u(t)|^2 - |u(s)|^2 = 2 \int_s^t \langle u'(\tau), u(\tau) \rangle d\tau \quad \forall a \leq s < t \leq b.$$

Insbesondere haben wir

$$\|u\|_{L^\infty(a,b;H)} \leq 2\|u\|_{L^p(a,b;X)} \|u'\|_{L^{p'}(a,b;X^*)}.$$

Fixiere  $t \in [a, b]$ . Sei  $(t_k)$  Folge in  $(a, b)$  mit  $t_k \rightarrow t$ . Da  $(u(t_k))$  in  $H$  beschränkt ist, existiert eine Teilfolge  $(t_{k_j})$  und ein  $\eta \in H$ , so dass

$$u(t_{k_j}) \rightharpoonup \eta \quad \text{in } H \quad \text{für } j \rightarrow +\infty.$$

Wegen  $u \in C([a, b]; X^*)$  folgt  $\eta = u(t)$ . Also konvergiert  $u(t_k)$  gegen  $u(t)$  schwach in  $H$ . Auf der andern Seite haben wir

$$|u(t_k)|^2 = |u(t)|^2 + \int_t^{t_k} \langle u'(\tau), u(\tau) \rangle d\tau \rightarrow |u(t)|^2 \quad \text{für } k \rightarrow +\infty.$$

Folglich konvergiert  $u(t_k)$  gegen  $u(t)$  in  $H$  für  $k \rightarrow +\infty$ . ■

**Folgerung 4.15** Seien  $u, v \in W^p(a, b; X)$ . Dann haben wir

$$\int_s^t \langle u'(\tau), v(\tau) \rangle + \langle v'(\tau), u(\tau) \rangle d\tau = (u(t), v(t)) - (u(s), v(s)) \quad \forall s, t \in [a, b].$$

**Beweis** Seien  $a \leq s < t < b$ . Für  $0 < \lambda < b - t$  erhält man wie oben

$$\int_s^t \langle u'_\lambda(\tau), v_\lambda(\tau) \rangle + \langle v'_\lambda(\tau), u_\lambda(\tau) \rangle d\tau = (u_\lambda(t), v_\lambda(t)) - (u_\lambda(s), v_\lambda(s)) \quad \forall s, t \in [a, b].$$

Wegen  $u, v \in C([a, b]; H)$  folgt die Behauptung nach  $\lambda \rightarrow 0^+$  unter Verwendung von Lemma 4.11. ■

**Satz 4.16** Wir definieren den Operator der Zeitableitung  $L : D(L) \subset L^p(a, b; X) \rightarrow L^p(a, b; X^*)$  durch

$$\begin{cases} D(L) = \{u \in W^p(a, b; X) \mid u(a) = 0\} \\ Lu = u'. \end{cases}$$

Dann ist  $L$  maximal monoton.

**Beweis 1.**  $L$  ist monoton. Aus Folg. 4.15 mit  $u = v$  folgt

$$\langle Lu, u \rangle = \int_a^b \langle u'(t), u(t) \rangle dt = \frac{1}{2} |u(b)|^2 \geq 0 \quad \forall u \in D(L).$$

Wegen der Linearität von  $L$  ist  $L$  monoton.

2.  $L$  ist maximal monoton. Seien  $u \in L^p(a, b; X)$  und  $f \in L^p(a, b; X^*)$ , so dass

$$\langle u - Lv, f - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in D(L).$$

Sei  $v \in C_0^1(a, b; X)$ . Sei  $\gamma > 0$ . Dann ist  $\gamma v \in D(L)$  und unter Verwendung von Folg. 4.15 folgt

$$\langle f - L(\gamma v), u - \gamma v \rangle \geq 0 \quad \Leftrightarrow \quad \gamma \langle Lv, u \rangle \leq \langle f, u \rangle - \gamma \langle f, v \rangle.$$

Teilt man beide Seiten durch  $\gamma$  so folgt nach  $\gamma \rightarrow +\infty$

$$\langle Lv, u \rangle \leq -\langle f, v \rangle \leq \|f\|_{L^p(a, b; X^*)} \|v\|_{L^p(a, b; X)} \quad \forall v \in C_c^1(a, b; X).$$

Aus der obigen Identität mit  $v = \xi\eta$ , wobei  $\xi \in X$  und  $\eta \in C_0^1(a, b)$  schließt man

$$\left\langle \int_a^b u(t)\eta'(t)dt, \xi \right\rangle = - \int_a^b \langle f(t), \eta(t)\xi \rangle dt = - \left\langle \int_a^b f(t)\eta(t)dt, \xi \right\rangle$$

Dies zeigt, dass  $f = u' \in L^p(a, b; X^*)$ , also  $u \in W^p(a, b; X)$ . Bleibt noch zu zeigen, dass  $u(a) = 0$ . Hiefür wählen wir  $\eta \in C^1(a, b)$  mit  $\eta(a) = 0$  und  $\eta(1) = 1$ . Dann ist  $v = u\eta \in D(L)$ . Mithilfe von Folg. 4.15 bekommt man

$$0 \leq \langle u' - v', u - v \rangle = \frac{1}{2} |u(b) - v(b)|^2 - \frac{1}{2} |u(a) - v(a)|^2 = -\frac{1}{2} |u(a)|^2.$$

Dies zeigt, dass  $u \in D(L)$  und  $Lu = f$ . ■