

非線型固有値と領域特異振動

東工大理 小沢 真
(Shin Ozawa)

1. Introduction

$M \subset \mathbb{R}^3$ の有界領域, $\partial M \in C^\infty$

$w \in M$ a fixed point

$B(\varepsilon; w) \equiv B_\varepsilon : w$ 中心, 半径 ε の球

$M_\varepsilon = M \setminus \overline{B(\varepsilon; w)}$ とおく。

$p \in (1, 5)$ とする。

minimizing problem を考える。

$$(1) \quad \lambda(\varepsilon) = \inf_{X_\varepsilon} \int_{M_\varepsilon} |\nabla u|^2 dx$$

$$X_\varepsilon = \{ u; u \in H^1(M_\varepsilon), \|u\|_{L^p(M_\varepsilon)} = 1, u \geq 0 \}$$

ここで扱おうとする問題は次のとおりである。

問題 $\lambda(\varepsilon)$ の $\varepsilon \rightarrow 0$ するときの漸近状態をしろ。

Sobolev 埋めこみ定理によつて、次の事がわかる。

* $p \in (1, 5)$ とするとして、必ずしも $\varepsilon < \varepsilon_0$ にも 1 つの positive

solution u_ε が存在して (1) を attain する。 u_ε は

$$(2)_\varepsilon \quad -\Delta u_\varepsilon = \lambda(\varepsilon) |u_\varepsilon|^{p-2} u_\varepsilon \quad \text{in } M_\varepsilon$$

$$u_\varepsilon = 0 \quad \text{on } M_\varepsilon$$

注. $p \in (1, 5)$ のときは $H^1(M_\varepsilon) \hookrightarrow L^{p^*}(M_\varepsilon)$ が compact 埋め込み
 となるが, $p = 5$ のときは $H^1(M_\varepsilon) \hookrightarrow L^6(M_\varepsilon)$ は連続埋め込みであるが
 compact 性をもたず, 上に掲げた 問題 $\lambda(\varepsilon)$ の $\varepsilon \rightarrow 0$ での
 挙動は不明である。 $p \in (1, 5)$ に対しては問題は良い結果をも
 つて解決された。

また,

$$(3) \quad \lambda(0) = \inf_X \int_M |\nabla u|^2 dx$$

$$X = \{u : u \in H^1_0(M), \|u\|_{L^{p^*}(M)} = 1, u \geq 0\}$$

となる。

$$A = \begin{array}{ccc} \psi & \longrightarrow & \Delta \psi \\ \uparrow & & \uparrow \\ H^2(M) \cap H^1_0(M) & & L^2(M) \end{array}$$

なる Laplace operator となる。

定理を述べたためには, 次の property (p, M) を導入する。

Property (p, M) : $-\Delta u = \lambda u^p$ in M , under the Dirichlet

condition on ∂M がある positive solution が一意である。

Property (p, M) を満たす M の example は Gidas-Ni-Nirenberg
 Commun. Math. Phys 68 (1979) Bv. Dancer, J of Diff. Equations 74
 (1988) によって知られている。 Gidas-Ni-Nirenberg
 の場合は $M = B_R$ (半径 R の球)。

次の結果が主定理である。

定理 1. $p \in (1, 5)$ を固定する。 M が property (p, M) を満たす
 となる。 这时 $\text{Ker}(A + \lambda p u^{p-1}) = \{0\}$ となる。

とせよ。

$$(4) \quad \lambda(\varepsilon) - \lambda = 4\pi\varepsilon u(w)^2 + o(\varepsilon)$$

as $\varepsilon \rightarrow 0$. (Tôhoku Math. J. 45 (1993))

定理 1 の Corollary として

系 1. (T. Ozawa and S. Ozawa Proc. Japan Acad 69 (1993))

$P^*(M) > 1$ ならば存在して, $p \in (1, P^*(M))$ なる p の fixed point

P に対して, M が (p, M) 条件を満たせば, (4) が成り立つ。

だから, 球の場合, 実際は (4) が成り立つ。 w は球の
 w の点でもよい。 定理 1 は次の 定理 2 と Dancer の Theorem
 3 により得られる。

これは $(2)\varepsilon$ に対して positive
 solution $u \in C^1$ unique とする。

定理 2. $p \in (1, 5)$ とする。 M が property

(p, M) を満たすとする。 ε と δ (4) が成り立つ。

定理 3 (Dancer, Math Z. 206 (1991))

$p \in (1, 5)$ とする。 M が property (p, M) を満たすとする。

ε と δ $\text{Ker}(A + \lambda p u^{p-1}) = \{0\}$ ならば $(2)\varepsilon$ に対して $u \in C^1$ は
 unique である。

今後の課題として, $-\Delta u = \lambda u^p$ in M , $u = 0$ on ∂M

なる positive solution が 1 個とは限らず n 個ある場合の
 研究がある。 また $M \subset \mathbb{R}^3$ ではなく $M \subset \mathbb{R}^d$ ($d \geq 4$) の場
 合どうなるかは, 今も不明であり, 興味深い。

定理 1 の証明の outline に加えて、この定理 1 の周辺
事柄について少しだけ言及しておく。

$$(5) \quad \mu(\varepsilon) = \inf_{u \in X_\varepsilon} \left(\int_{M_\varepsilon} |\nabla u|^2 dx + k \int_{\partial B_\varepsilon} u^2 d\sigma_x \right),$$

$$X_\varepsilon = \{ u \in H^1(M_\varepsilon), u = 0 \text{ on } \partial M, u \geq 0 \text{ in } M_\varepsilon, \|u\|_{L^2(M_\varepsilon)} = 1 \}$$

$p \in (1, 5)$ とする。このとき (5) を attain する u_ε は $\mu(\varepsilon) < \mu < 1$ かつ

存在して

$$\begin{cases} -\Delta u_\varepsilon(x) = \mu(\varepsilon) u_\varepsilon(x)^p & \text{in } M_\varepsilon \\ u_\varepsilon(x) = 0 & \text{on } \partial M \\ k u_\varepsilon(x) + \left(\frac{\partial}{\partial \nu_x} \right) u_\varepsilon(x) = 0 & \text{on } \partial B_\varepsilon \end{cases}$$

ここで $\frac{\partial}{\partial \nu_x}$ は M_ε の boundary の点 x の exterior normal
vector. $S_\varepsilon = \{ (5) \text{ を attain する positive function } u_\varepsilon \text{ の全体} \}$

とする。このとき

定理 3 (submitted).

Fix $p \in (1, 2)$. このとき ε は無関係な定数 C が存在し
て

$$\sup_{u_\varepsilon \in S_\varepsilon} \sup_{x \in M_\varepsilon} u_\varepsilon(x) < C.$$

以下は著者の意見だが、 $\mu(\varepsilon)$ の $\varepsilon \rightarrow 0$ での挙動を調べよう
ためには、Dancer の定理の Robin condition 版が必要となる。
Dancer は直接連絡をとり、たしか、彼の意見は、「この場合にも
Robin condition 版が成立すると予想されるが、証明には、

工夫が必要と存する。

2. Sketch (定理2の証明)

$$\lambda(\varepsilon) - \lambda(0) = \int_0^\varepsilon \lambda'(t) dt$$

を用いる。 $\varepsilon = 3$ で、次の結果が知られてる。

$$\lambda'(t) = \int_{\partial B_t} \left(\frac{\partial u_t}{\partial \nu} \right)^2 d\sigma_t \quad (\text{S. Rappongi})$$

だから、結局 Claim $\lambda'(t) = 4\pi u(w)^2 + o(1)$ as $t \rightarrow 0$

を証明すればよい。 claim の証明であるが、一見事態は複雑に思える。 代わりに見ると、すなわち、 $\frac{\partial u_\varepsilon}{\partial \nu}$ という量があるわけだ。 余計に解析しにくく思えるからである。

そこで、次の idea を導入する。

$$u_\varepsilon = \lambda(\varepsilon) G_\varepsilon u_\varepsilon^p$$

$G_\varepsilon = M_\varepsilon$ での ∂M_ε 上 Dirichlet 条件を置いた ε での $-\Delta$ の Green 関数による Green 作用素。

$$G_\varepsilon(x, y) = \begin{cases} -\Delta_x G_\varepsilon(x, y) = \delta(x-y), & x, y \in M_\varepsilon \\ G_\varepsilon(x, y) = 0 & x \in \partial M_\varepsilon \end{cases}$$

$$G(x, y) = \begin{cases} -\Delta_x G(x, y) = \delta(x-y), & x, y \in M \\ G(x, y) = 0 & x \in \partial M \end{cases}$$

Schiffer-Spencer により (彼らは $2 \leq p \leq \infty$ 場合だから) G_ε は次の如く近似できる。 ε がわかっている。

$$P_\varepsilon(x, y) = G(x, y) - 4\pi\varepsilon G(x, w) G(w, y)$$

とす。 ε のとき

$$G_\varepsilon(x, y) \sim p_\varepsilon(x, y) \quad (\sim \text{の定義は} \varepsilon = 2 \text{ "は特異点" 間 " あり})$$

$$G_\varepsilon f(x) = \int_{M_\varepsilon} G_\varepsilon(x, y) f(y) dy$$

$$P_\varepsilon f(x) = \int_{M_\varepsilon} p_\varepsilon(x, y) f(y) dy$$

$$G f(x) = \int_M G(x, y) f(y) dy$$

次の補題が crucial である。

補題 1

$$\left\{ \begin{array}{ll} \Delta u(x) = 0 & x \in M \setminus \bar{B}_\varepsilon & \textcircled{1} \\ u(x) = 0 & x \in \partial M & \textcircled{2} \\ u(x) = L(\theta) & x = w + \varepsilon \theta, \quad \theta = (\theta_1, \theta_2, \theta_3) \in S^2 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \int_{S^2} \left(\left(\frac{\partial u}{\partial \nu} \right)(x) \right)_{|_{\partial B_\varepsilon}}^2 \varepsilon^2 d\theta \leq C \left(\max_{\theta} L(\theta)^2 + W \right)$$

$$W = \left(\max_{\theta} L(\theta)^2 \right)^{\sigma/(1+\sigma)} \left(\|L\|_{H^1(S^2)}^2 + \|L\|_{C^{1,\sigma}(S^2)}^2 \right)^{1/(1+\sigma)}$$

for $\sigma > 0 > 0$. つまり $L(\theta)$ が小さければ: $\int_{S^2} \left(\frac{\partial u}{\partial \nu} \right)(x) \Big|_{\partial B_\varepsilon}^2 \varepsilon^2 d\theta$

も小さい。この補題の証明は non-trivial であり、工夫を要する。

さて、 G_ε と P_ε が近似する。この意味は、 $u = (P_\varepsilon - G_\varepsilon)f$ とおけば u は $\textcircled{1}$, $\textcircled{2}$ をみたし、補題 1 における $L(\theta)$ は小さい。したがって、この事を用いて、次の補題 2 が示される。

補題 2. $h, c > 0$ が存在して.

$$\int_{S^2} \left(\frac{\partial}{\partial \nu} (P_\varepsilon - Q_\varepsilon) f \right)_{|_{\partial B_\varepsilon}}^2 \varepsilon^2 d\theta \leq c \varepsilon^h \|f\|_{L^q(M_\varepsilon)},$$

かつ $f \in L^q(M_\varepsilon)$ $q > 3$ に對して成立する.

$\varepsilon = 3^{-j}$ で, $p \in (1, 5)$ の ε に対し $u_\varepsilon \in (1.1)$ の解とすると.

$$\sup_{0 < \varepsilon < \varepsilon_0} \sup_{x \in M_\varepsilon} |u_\varepsilon(x)| < C < \infty$$

が成立する $\varepsilon > 0$ が成り立つ. $u_\varepsilon(x) = \lambda(\varepsilon) \varphi_\varepsilon u_\varepsilon^p$ を用いて示される.

したがって補題 2 に於いて f の代わりに u_ε を代入する $\varepsilon > 0$ が可能と成る.

補題 3. $p \in (1, 5)$ を固定. Property (p, M) を仮定, λ が

$$\lambda(\varepsilon) \longrightarrow \lambda(0) \quad \text{as } \varepsilon \rightarrow 0.$$

注. Property (p, M) を仮定しても, これは言えないのである. λ の場合

証明は nontrivial である.

定理 2 の証明

$$\lambda(t) = \lambda(t)^2 (K_1 + K_2 + K_3)$$

$$K_1 = \int_{S^2} (\partial P_\varepsilon u_\varepsilon^p / \partial \nu_x)^2 t^2 d\theta$$

$$K_2 = 2 \int_{S^2} (\partial P_\varepsilon u_\varepsilon^p / \partial \nu_x) (\partial (P_\varepsilon - Q_\varepsilon) u_\varepsilon^p / \partial \nu_x) t^3 d\theta$$

$$K_3 = \int_{S^2} (\partial (P_\varepsilon - Q_\varepsilon) u_\varepsilon^p / \partial \nu_x)^2 t^2 d\theta$$

と成る. 補題 2 より $K_3 = O(t^4)$, $\nu > 0$ が成り立つ.

また Poincaré の不等式と 補題 2 より, $t \leq K_1 \leq C t^{\nu+1}$

が示されることは $K_2 = O(t^{4/2})$ が成り立つ.

Claim $K_1 = O(1)$.

この claim が正しいかは K_1, K_2, K_3 の中で K_1 が主項となる。さて

$$\lambda(t)^2 K_1 = L_1 + L_2 + L_3,$$

$$L_1 = \lambda(t)^2 \int_{S^2} (\partial_t \hat{u}_t^p / \partial x)^2 t^2 d\theta$$

$$L_2 = -4\pi t \lambda(t)^2 \int_{S^2} \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{u}_t^p(x) \right) \left(\frac{\partial}{\partial x} G(x, w) \hat{u}_t^p(w) \right) t^2 d\theta$$

$$L_3 = 16\pi^2 t^2 \lambda(t)^2 \int_{S^2} \left(\frac{\partial}{\partial t} G(x, w) \right)^2 (\hat{u}_t^p(w))^2 t^2 d\theta.$$

である。ここで \hat{u}_t は $u_t \in M$ の extension $(t_2 \in \mathbb{R})$ $B_\varepsilon \perp 0$

なる関数である。さて $L_1 = O(t^2)$, $L_2 = O(t)$, $L_3 = O(1)$

はすぐわかる。問題は L_3 の部分である。

$$\frac{\partial}{\partial t} G(x, w) = \frac{\partial}{\partial t} \frac{1}{4\pi} |x-w|^{-1}, \quad (G \hat{u}_t^p(w))^2 \rightarrow (G u^p(w))^2 + o(1)$$

これを用いて計算する = ことよって。

$$\lambda(t)^2 K_1 = 4\pi \lambda(0) (G u^p(w))^2 + o(1)$$

がわかる。まとめると。

$$\lambda'(t) = 4\pi u(w)^2 + o(1),$$

定理の証明おわり。

さて、ここで筆者が強調したいのは、非線型固有値と領域擾動および、非線型偏微分方程式と領域擾動の分野は、まだまったばかりであり、十分研究するに値する肥沃な未開拓地であるということである。7-ラニ研究所の Nirenberg の部屋を訪れたとき、彼にどのような研究をしようかと尋ねたところ、それは研究に値するかと、ぜひ

やり直しという事であった。その理由の1つとして非線型の場合、半線型方程式に限っても解は一般に無限あり、そのような場合には領域を移動することによって解達がどう振る舞うかを調べる事によって、色々なことがわかってきたという事であった。それを言われたのは1983年のことである。しばらく忘れていた、その事を思い出して、近年研究をはじめたという具合である。