

Eine äquivalente Formulierung von (3.44) ist: Suche ein $u \in C$, so dass

$$b \in \partial\chi(u) + Au, \quad (3.45)$$

wobei χ die Indikatorfunktion von C ist, d.h.

$$\chi(u) = \begin{cases} 0 & u \in C, \\ \infty & u \in X \setminus C. \end{cases}$$

Wir haben gezeigt, dass das Subdifferential $\partial\chi$ gegeben ist durch:

$$\partial\chi(u) = \begin{cases} \{u^* \in X^* \mid \langle u^*, u - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in C\} & u \in C, \\ \emptyset & u \in X \setminus C. \end{cases}$$

Daher bedeutet $b \in \partial\chi(u) + Au$ mit $u \in C$, dass $b - Au \in \partial\chi(u)$ mit $u \in C$ oder äquivalent $\langle b - Au, u - v \rangle \geq 0$ für alle $v \in C$. Falls $X = C$, so ist (3.44) äquivalent zu $Au = b$.

3.46 Satz. Sei $C \neq \emptyset$ eine konvexe, abgeschlossene Teilmenge eines reellen, reflexiven Banachraumes X . Sei $A: C \rightarrow X^*$ pseudomonoton, demistetig und beschränkt. Falls C unbeschränkt ist, existiere ein $u_0 \in C$, so dass

$$\frac{\langle Au, u - u_0 \rangle}{\|u\|} \rightarrow \infty \quad \text{für } \|u\| \rightarrow \infty, \quad u \in C.$$

Dann gilt:

- (i) Für alle $b \in X$ gibt es eine Lösung u von (3.44).
- (ii) Falls $A: C \rightarrow X^*$ monoton ist, ist die Lösungsmenge von (3.44) abgeschlossen und konvex.
- (iii) Falls $A: C \rightarrow X^*$ strikt monoton ist, ist (3.44) eindeutig lösbar.

BEWEIS : 1. Die Menge C ist konvex und abgeschlossen und daher ist die Indikatorfunktion χ konvex und unterhalbstetig (vgl. Lemma 3.17). Lemma 3.17 liefert dann, dass $\partial\chi: C \rightarrow 2^{X^*}$ maximal monoton ist. Außerdem gilt für $u \in C$ dass $\partial\chi(u) \neq \emptyset$. In Satz 3.29 und in der Bemerkung nach diesem Satz wählen wir $A = \partial\chi$ und $B = A$. Dann existiert ein $u \in C$ so, dass

$$b \in \partial\chi(u) + Au.$$

Die ist aufgrund obiger Überlegungen äquivalent zur Existenz einer Lösung von (3.44).

2. Da $A: C \rightarrow X^*$ monoton ist, ist (3.44) äquivalent zu: Suche $u \in C$, so dass

$$\langle b - Av, u - v \rangle \geq 0 \quad \forall v \in C. \quad (3.47)$$

In der Tat, sei u eine Lösung von (3.44), dann haben wir aufgrund der Monotonie von A

$$\begin{aligned} \langle Av, v - u \rangle &= \langle Au, v - u \rangle + \langle Av - Au, v - u \rangle \\ &\geq \langle Au, v - u \rangle \stackrel{(3.44)}{\geq} \langle b, v - u \rangle, \end{aligned}$$

d.h. u ist eine Lösung von (3.47). Sei umgekehrt u eine Lösung von (3.47). Wir setzen $v = (1-t)u + tw$, $w \in C$, $0 < t < 1$. Da C konvex ist, folgt $v \in C$. Die Ungleichung (3.47) impliziert daher

$$\langle b - A((1-t)u + tw), u - w \rangle t \geq 0$$

oder äquivalent

$$\langle b - A((1-t)u + tw), u - w \rangle \geq 0.$$

Im Grenzübergang $t \rightarrow 0^+$ folgt, da A demistetig ist,

$$\langle b - Au, u - w \rangle \geq 0.$$

Das ist aber gerade (3.44).

3. Sei S die Lösungsmenge von (3.47) und seien $u, \bar{u} \in S$. Dann gilt für $w = (1-t)u + t\bar{u}$:

$$\begin{aligned} \langle b - Av, w - v \rangle &= \langle b - Av, (1-t)u + t\bar{u} - ((1-t)v + tv) \rangle \\ &= (1-t)\langle b - Av, u - v \rangle + t\langle b - Av, \bar{u} - v \rangle \geq 0, \end{aligned}$$

aufgrund von (3.47), d.h. S ist konvex. Sei (u_n) eine Folge in S mit $u_n \rightarrow u$ ($n \rightarrow \infty$). Dann gilt:

$$\langle b - Av, u_n - v \rangle \geq 0.$$

Für $n \rightarrow \infty$ folgt $\langle b - Av, u - v \rangle \geq 0$ und damit $u \in S$. Also ist S abgeschlossen.

4. Für $u, \bar{u} \in S$. Dann gilt

$$\begin{aligned} \langle b - Au, u - v \rangle &\geq 0, \\ \langle b - A\bar{u}, \bar{u} - v \rangle &\geq 0. \end{aligned}$$

Wir setzen $v = \bar{u}$ in die 1. Ungleichung ein und $v = u$ in die 2. Ungleichung und addieren dann beide Ungleichungen. Dies ergibt

$$\langle -Au + A\bar{u}, u - \bar{u} \rangle \geq 0 \quad \Leftrightarrow \quad \langle Au - A\bar{u}, u - \bar{u} \rangle \leq 0.$$

Da A strikt monoton ist, folgt daraus $u = \bar{u}$. ■

Beispiel: Wir betrachten folgendes *Hindernisproblem*: Gesucht ist ein $u \in W_0^{1,2}(\Omega)$ so, dass

$$\begin{aligned} -\Delta u &= f && \text{in } \Omega, \\ u &= 0 && \text{auf } \partial\Omega, \\ u &\geq g && \text{in } \Omega, \end{aligned} \tag{3.48}$$

wobei f, g gegebene Funktionen sind. Diese Gleichungen beschreiben das Verhalten einer elastischen Membran unter dem Einfluß einer Kraft f , falls die Bewegung durch

ein Hindernis g beeinflusst wird. Wir setzen

$$\begin{aligned} C &= \{u \in W_0^{1,2}(\Omega) \mid u \geq g\}, \\ \langle Au, v \rangle &= \int_{\Omega} \nabla u \nabla v \, dx, \\ \langle b, v \rangle &= \int_{\Omega} f v \, dx, \end{aligned}$$

und betrachten die folgende Variationsungleichung: Suche ein $u \in C$ mit

$$\langle b - Au, u - v \rangle \geq 0, \quad \forall v \in C, \quad (3.49)$$

d.h. suche ein $u \in C$ mit

$$\int_{\Omega} f(u - v) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u \nabla (u - v) \, dx \geq 0 \quad \forall v \in C.$$

3.50 Satz. Sei $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ ein beschränktes Gebiet mit Rand $\partial\Omega \in C^{0,1}$. Dann existiert für alle $f \in L^2(\Omega)$ und $g \in W^{1,2}(\Omega)$, $g \leq 0$ auf $\partial\Omega$, genau eine Lösung $u \in C$ von (3.49).

BEWEIS : 1. Die Menge C ist nichtleer, da für

$$v = \max(g, 0)$$

offensichtlich $v \geq g$ gilt und man zeigen kann, dass v zum Raum $W^{1,2}(\Omega)$ gehört. Offensichtlich ist C konvex. Die Menge C ist auch abgeschlossen, da für eine Folge $(u_n) \subseteq C$ mit $u_n \rightarrow u$ in $W^{1,2}(\Omega)$ ($n \rightarrow \infty$) folgt, dass es eine Teilfolge gibt mit $u_{n_k}(x) \rightarrow u(x)$ fast überall in Ω ($k \rightarrow \infty$). Daraus folgt, dass auch $u \in C$.

2. Der Operator A ist stetig, strikt monoton und koerziv, wie wir in Lemma 1.29 gezeigt haben ($p = 2, s = 0$). Satz 3.46 liefert also sofort die Behauptung. ■

Welcher Zusammenhang besteht nun zwischen der Lösung der Variationsungleichung (3.49) und der Lösung unseres ursprünglichen Problems (3.48)? Falls die Lösung u und die Daten f, g glatt sind, dann erhalten wir, dass

$$O = \{x \in \Omega \mid u(x) > g(x)\}$$

offen ist und dass

$$A = \{x \in \Omega \mid u(x) = g(x)\}$$

abgeschlossen ist. Wir setzen $v = u + \tau\varphi$ mit $\varphi \in C_0^\infty(O)$ und $|\tau|$ klein. Dann ist $v \in C$, und es folgt

$$-\tau \int_{\Omega} f\varphi \, dx + \tau \int_{\Omega} \nabla u \nabla \varphi \, dx = \tau \int_O \nabla u \nabla \varphi - f\varphi \, dx \geq 0.$$

Wir ersetzen τ durch $-\tau$, und erhalten insgesamt

$$\int_O f\varphi \, dx - \int_O \nabla u \nabla \varphi \, dx = 0 \quad \forall \varphi \in C_0^\infty(O).$$

Daraus erhalten wir durch partielle Integration, dass

$$-\Delta u = f \quad \text{in } O.$$

Sei nun $\varphi \in C_0^\infty(\Omega)$, $\varphi \geq 0$, $0 < \tau \leq 1$. Wir setzen $v = u + \tau\varphi$. Dann ist $v \in C$ und es gilt

$$-\tau \int_\Omega f\varphi \, dx + \tau \int_\Omega \nabla u \nabla \varphi \, dx \geq 0.$$

Partielle Integration der Gleichung ergibt

$$-\int_\Omega (f + \Delta u)\varphi \, dx \geq 0 \quad \forall \varphi \in C_0^\infty(\Omega), \varphi \geq 0,$$

d.h.

$$-\Delta u \geq f \quad \text{in } \Omega.$$

Wir haben also gezeigt, dass eine glatte Lösung u der Variationsungleichung (3.49) das Problem

$$\begin{aligned} -\Delta u &\geq f, & u &\geq g && \text{in } \Omega, \\ -\Delta u &= f, & u &> g && \text{in } O. \end{aligned}$$

löst.

Evolutionsprobleme

Betrachte für alle $t \in I = (0, T)$ das Anfangswertproblem

$$\begin{aligned} \frac{du(t)}{dt} + Au(t) &= b(t), \\ u(0) &= 0. \end{aligned} \tag{3.51}$$

Sei L definiert durch $Lu = \frac{du}{dt}$ mit

$$D(L) = \{u \in W \mid u(0) = 0\},$$

wobei

$$W = \left\{ u \in L^p(I; V) \mid \frac{du}{dt} \in L^{p'}(I; V^*) \right\},$$

mit $\frac{1}{p} + \frac{1}{p'}$. Mithilfe von L schreibt sich (3.51) als

$$Lu + Au = b, \quad u \in D(L). \tag{3.52}$$

3.53 Satz. Sei (V, H, V^*) ein Gelfand-Tripel, und sei $X = L^p(I; V)$, $1 < p < \infty$, $I = (0, T)$, $T < \infty$. Sei $A: X \rightarrow X^*$ pseudomonoton, koerziv, demistetig und beschränkt. Dann existiert für alle $b \in X^*$ eine Lösung $u \in D(L)$ von (3.51). Falls A strikt monoton ist, ist diese eindeutig bestimmt.

BEWEIS : 1. Existenz einer Lösung: Nach Lemma 3.21 ist L maximal monoton auf $D(L)$. Weiterhin ist $D(L)$ konvex und abgeschlossen in der Norm von W . Mit $C = D(L)$, $u_0 = 0$, $A = L$ und $B = A$ sind die Voraussetzungen von Satz 3.29 und der Bemerkung danach erfüllt. Daher gibt es ein $u \in D(L)$, das (3.52) löst.

2. Eindeutigkeit der Lösung: Seien $u_1, u_2 \in D(L)$ Lösungen von (3.52). Dann gilt

$$\begin{aligned} Lu_1 + Au_1 &= b, \\ Lu_2 + Au_2 &= b. \end{aligned}$$

Subtrahieren wir beide Gleichungen voneinander, folgt mit Hilfe von Lemma 3.17

$$\begin{aligned} 0 &= \langle L(u_1 - u_2), u_1 - u_2 \rangle + \langle Au_1 - Au_2, u_1 - u_2 \rangle \\ &= \frac{1}{2} \left(\|(u_1 - u_2)(T)\|_H^2 - \|(u_1 - u_2)(0)\|_H^2 \right) + \langle Au_1 - Au_2, u_1 - u_2 \rangle \\ &\geq \langle Au_1 - Au_2, u_1 - u_2 \rangle. \end{aligned}$$

Da A strikt monoton ist, folgt daraus $u_1 = u_2$. ■

Quasilineare parabolische Gleichungen

Zur Illustration der allgemeinen Theorie betrachten wir nun folgendes Problem:

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t} - \operatorname{div}(|\nabla u|^{p-2} \nabla u) + g(u) &= f && \text{in } \Omega \times I, \\ u &= 0 && \text{in } \partial\Omega \times I, \\ u(0) &= 0 && \text{in } \Omega, \end{aligned} \tag{3.54}$$

wobei f eine gegebene rechte Seite ist und g die Bedingungen (2.14) und (2.18) erfüllt. Wir bezeichnen mit $I = (0, T)$ ein Zeitintervall und setzen $V = W_0^{1,p}(\Omega)$, $H = L^2(\Omega)$ und $X = L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega))$. Analog zum Falle quasilinearer elliptischer Gleichungen setzen wir:

$$\begin{aligned} \langle A_1 u, v \rangle_X &= \int_I \int_\Omega |\nabla u|^{p-2} \nabla u \nabla v \, dx \, dt, \\ \langle A_2 u, v \rangle_X &= \int_I \int_\Omega g(u) v \, dx \, dt. \end{aligned}$$

Wie wir in Lemma 1.29 ($s = 0$) gezeigt haben, ist der Operator A_1 „im stationären Fall“ stetig, monoton, beschränkt und koerziv. Weiterhin wissen wir aus Lemma 2.13, dass der Operator A_2 „im stationären Fall“ beschränkt und stark stetig ist, falls

$r \leq \frac{np}{n-p}$. In Lemma 2.17 wurde gezeigt, dass „im stationären Fall“ der Operator $A = A_1 + A_2$ pseudomonoton, koerziv, stetig und beschränkt ist.

Im hier vorliegenden „instationären Fall“ müssen wir einerseits zeigen, dass für den Operator $A: X = L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega)) \rightarrow X^* = (L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega)))^* = L^{p'}(I; (W_0^{1,p}(\Omega))^*)$, mit $\frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$, gilt und andererseits überprüfen inwieweit sich die Eigenschaften der Operatoren „im stationären Fall“ auf den „instationären Fall“ übertragen lassen.

3.55 Lemma. *Sei $1 < p < \infty$ und $X = L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega))$. Dann bildet der Operator A_1 den Raum X in seinen Dualraum X^* ab.*

BEWEIS : Aus dem Beweis von Lemma 1.27 erhalten wir für alle $u, v \in X$ die Abschätzung

$$\int_I \langle A_1 u, v \rangle dt \leq C \int_I \|\nabla u\|_{L^p}^{p-1} \|\nabla v\|_{L^p} dt \leq \left(\int_I \|\nabla u\|_{L^p}^p dt \right)^{\frac{1}{p'}} \left(\int_I \|\nabla v\|_{L^p}^p dt \right)^{\frac{1}{p}}.$$

Damit folgt $A_1: X \rightarrow X^*$. ■

3.56 Lemma. *Für alle $1 < p < \infty$ ist der Operator $A_1: X \rightarrow X^*$ strikt monoton, stetig, koerziv und beschränkt.*

BEWEIS : Dies folgt völlig analog zum Beweis von Lemma 1.29 mit $s = 0$, allerdings muß beim Beweis der Stetigkeit und der Koerzivität anstatt mit den Räumen $L^p(\Omega)$ bzw. $L^{p'}(\Omega)$ mit den Räumen $L^p(I \times \Omega)$ bzw. $L^{p'}(I \times \Omega)$ gearbeitet werden. ■

Im Beweis von Lemma 2.13 wurde für den Beweis der starken Stetigkeit von A_2 im „stationären Fall“ die kompakte Einbettung $W_0^{1,p}(\Omega) \hookrightarrow L^r(\Omega)$, für $r < \frac{np}{n-p}$, benutzt. Im allgemeinen gilt allerdings nicht, dass die Einbettung

$$X = L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega)) \hookrightarrow L^p(I; L^r(\Omega)),$$

mit $r < \frac{np}{n-p}$ kompakt ist. Dies sieht man sofort, wenn man eine Folge $f_n: I \rightarrow \mathbb{R}$ betrachtet, die schwach in $L^p(I)$ gegen ein $f \in L^p(I)$ konvergiert, für die aber nicht gilt $f_n \rightarrow f$ stark in $L^p(I)$ ($n \rightarrow \infty$). Sei nun $v \in W_0^{1,p}(\Omega)$ fest gewählt, dann kann die Folge

$$u_n(t, x) = f_n(t)v(x) \in L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega))$$

nicht stark in $L^p(I; L^r(\Omega))$ konvergieren. In der Tat gilt:

$$\|u_n - u\|_{L^p(I; L^r(\Omega))}^p = \int_0^T \left(\int_{\Omega} |f_n(t) - f(t)|^r |v(x)|^r dx \right)^{\frac{p}{r}} dt = \|v\|_{L^r(\Omega)}^p \|f_n - f\|_{L^p(I)}^p$$

und somit konvergiert $u_n \rightarrow u$ in $L^p(I; L^r(\Omega))$ ($n \rightarrow \infty$) genau dann, wenn $f_n \rightarrow f$ in $L^p(I)$ ($n \rightarrow \infty$). Wenn wir allerdings A_2 nur auf dem Raum

$$W = \left\{ u \in L^p(I; W_0^{1,p}(\Omega)) \mid \frac{du}{dt} \in L^{p'}(I; (W_0^{1,p}(\Omega))^*) \right\}$$

betrachten, erhalten wir eine kompakte Einbettung für W .

Wir betrachten folgende allgemeine Situation. Seien B, B_0, B_1 Banachräume, wobei B_0 und B_1 reflexiv sind und folgende Einbettungen gelten:

$$B_0 \hookrightarrow B \hookrightarrow B_1, \tag{3.57}$$

$$B_0 \hookrightarrow\hookrightarrow B, \quad (3.58)$$

d.h. B_0 bettet kompakt in B ein. Wir bezeichnen

$$W_0 = \left\{ u \in L^{p_0}(I; B_0) \mid \frac{du}{dt} \in L^{p_1}(I; B_1) \right\}, \quad (3.59)$$

mit $1 < p_0, p_1 < \infty$, und versehen W_0 mit der Norm

$$\|u\|_{W_0} = \|u\|_{L^{p_0}(I; B_0)} + \left\| \frac{du}{dt} \right\|_{L^{p_1}(I; B_1)}.$$

Offensichtlich ist W_0 ein reflexiver Banachraum und es gilt:

$$W_0 \hookrightarrow L^{p_0}(I; B). \quad (3.60)$$

Allerdings haben wir folgendes stärkere Resultat:

3.61 Satz (Aubin 1963, Lions 1969). *Unter den Voraussetzungen (3.57), (3.58) und $1 < p_0, p_1 < \infty$ ist die Einbettung (3.60) kompakt, d.h.*

$$W_0 \hookrightarrow\hookrightarrow L^{p_0}(I; B). \quad (3.62)$$

Bevor wir dies beweisen benötigen wir noch folgendes Resultat:

3.63 Lemma. *Unter den Voraussetzungen (3.57) und (3.58) gibt es für alle $\eta > 0$ eine Konstante $c(\eta)$ so, dass für alle $v \in B_0$ gilt:*

$$\|v\|_B \leq \eta \|v\|_{B_0} + c(\eta) \|v\|_{B_1}. \quad (3.64)$$

BEWEIS : Falls (3.64) nicht gilt, gibt es ein $\eta > 0$ und eine Folge $v_n \in B_0$ und $(c_n) \in \mathbb{R}^+, c_n \rightarrow \infty (n \rightarrow \infty)$ so, dass

$$\|v_n\|_B \geq \eta \|v_n\|_{B_0} + c_n \|v_n\|_{B_1}.$$

Wir setzen $w_n = v_n / \|v_n\|_{B_0}$ und erhalten

$$\|w_n\|_B \geq \eta + c_n \|w_n\|_{B_1}. \quad (3.65)$$

Aufgrund der Einbettung (3.57) gilt

$$\|w_n\|_B \leq c \|w_n\|_{B_0} = c,$$

und somit folgt aus (3.65) und $c_n \rightarrow \infty (n \rightarrow \infty)$, dass

$$\|w_n\|_{B_1} \rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty). \quad (3.66)$$

Allerdings gilt $\|w_n\|_{B_0} = 1$ nach Konstruktion. Somit folgt aus der kompakten Einbettung $B_0 \hookrightarrow\hookrightarrow B$, dass es eine Teilfolge (w_{n_k}) gibt so, dass

$$w_{n_k} \rightarrow w \quad \text{in } B \quad (k \rightarrow \infty).$$

Aus der Einbettung $B \hookrightarrow B_1$ folgt sofort

$$w_{n_k} \rightarrow w \quad \text{in } B_1 \quad (k \rightarrow \infty),$$

was zusammen mit (3.66) liefert $w = 0$. Insgesamt haben wir also

$$\|w_{n_k}\|_B \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty),$$

was ein Widerspruch zu (3.65) ist, da $\eta > 0$. ■

BEWEIS (Satz 3.61): Sei (v_n) eine beschränkte Folge in W_0 . Da W_0 reflexiv ist gibt es eine Teilfolge (v_{n_k}) für die gilt:

$$v_{n_k} \rightharpoonup v \quad \text{in } W_0 \quad (k \rightarrow \infty).$$

Durch Übergang zur Folge $u_k = v_{n_k} - v$ gilt also

$$\begin{aligned} u_n &\rightharpoonup 0 && \text{in } W_0 && (n \rightarrow \infty), \\ \|u_n\|_W &\leq c && \forall n \in \mathbb{N}. \end{aligned} \quad (3.67)$$

Aufgrund von Lemma 3.63 gibt es für alle $\eta > 0$ ein $d(\eta)$ mit

$$\|u_n\|_{L^{p_0}(I;B)} \leq \eta \|u_n\|_{L^{p_0}(I;B_0)} + d(\eta) \|u_n\|_{L^{p_0}(I;B_1)}. \quad (3.68)$$

Sei nun $\varepsilon > 0$ beliebig. Aus (3.67)₂ und (3.68) mit $\eta = \frac{\varepsilon}{2c}$ erhalten wir

$$\|u_n\|_{L^{p_0}(I;B)} \leq \frac{\varepsilon}{2} + d(\eta) \|u_n\|_{L^{p_0}(I;B_1)}.$$

Um den Satz zu beweisen reicht es also zu zeigen, dass

$$u_n \rightarrow 0 \quad \text{in } L^{p_0}(I;B_1) \quad (n \rightarrow \infty). \quad (3.69)$$

Aus der Definition von W_0 und der Einbettung $W^{1,p_1}(I) \hookrightarrow C(\bar{I})$ folgt sofort

$$W_0 \hookrightarrow W^{1,p_1}(I;B_1) \hookrightarrow C(\bar{I};B_1). \quad (3.70)$$

Aus dieser Einbettung und (3.67)₂ erhalten wir sofort, dass für alle $t \in I$ gilt:

$$\|u_n(t)\|_{B_1} \leq c. \quad (3.71)$$

Wir definieren für $1 > \lambda > 0$ fest, aber beliebig,

$$w_n(t) = u_n(\lambda t) \quad (3.72)$$

und erhalten aus (3.67)₂

$$\begin{aligned} w_n(0) &= u_n(0), \\ \|w_n\|_{L^{p_0}(I;B_0)} &= \frac{1}{\lambda^{\frac{1}{p_0}}} \|u_n\|_{L^{p_0}(0,\lambda T;B_0)} \leq c \lambda^{-\frac{1}{p_0}}, \\ \left\| \frac{d}{dt} w_n \right\|_{L^{p_1}(I;B_1)} &= \frac{\lambda}{\lambda^{\frac{1}{p_1}}} \left\| \frac{d}{dt} u_n \right\|_{L^{p_1}(0,\lambda T;B_1)} \leq c \lambda^{1-\frac{1}{p_1}}. \end{aligned} \quad (3.73)$$

Sei $\varphi \in C^1(I)$ derart, dass $\varphi(T) = 0, \varphi(0) = -1$. Dann gilt:

$$w_n(0) = \int_0^T \frac{d}{dt}(w_n(t)\varphi(t)) dt = \int_0^T \varphi(t) \frac{dw_n(t)}{dt} dt = \int_0^T \frac{d\varphi(t)}{dt} w_n(t) dt,$$

was zusammen mit (3.73)₃ liefert

$$\begin{aligned} \|w_n(0)\|_{B_1} &\leq c(\varphi) \left\| \frac{dw_n}{dt} \right\|_{L^{p_1}(I; B_1)} + \left\| \int_0^T \frac{d\varphi}{dt} w_n dt \right\|_{B_1} \\ &\leq c\lambda^{1-\frac{1}{p_1}} + \left\| \int_0^T \frac{d\varphi}{dt} w_n dt \right\|_{B_1}. \end{aligned} \quad (3.74)$$

Da $p_1 > 1$ ist, können wir λ derart wählen, dass

$$c\lambda^{1-\frac{1}{p_1}} \leq \frac{\varepsilon}{2} \quad (3.75)$$

gilt. Weiter haben wir für alle $g \in B_0^*$

$$\begin{aligned} \left\langle g, \int_0^T w_n \frac{d\varphi}{dt} dt \right\rangle_{B_0} &= \int_0^T \langle g, w_n \rangle_{B_0} \frac{d\varphi}{dt} dt \\ &= \int_0^{\lambda T} \left\langle g \frac{d\varphi}{ds} \left(\frac{s}{\lambda} \right), u_n(s) \right\rangle_{B_0} \frac{1}{\lambda} ds \rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty), \end{aligned}$$

da $\frac{d\varphi}{ds}g \in L^{p'_0}(0, \lambda T; B_0^*)$ und $u_n \rightarrow 0$ in $L^{p_0}(0, \lambda T; B_0)$ ($n \rightarrow \infty$) aufgrund von (3.67) und $\lambda < 1$. Also haben wir gezeigt, dass

$$\int_0^T w_n \frac{d\varphi}{dt} dt \rightarrow 0 \quad \text{in } B_0 \quad (n \rightarrow \infty),$$

was aufgrund der kompakten Einbettung $B_0 \hookrightarrow B$ impliziert

$$\int_0^T w_n \frac{d\varphi}{dt} dt \rightarrow 0 \quad \text{in } B \quad (n \rightarrow \infty).$$

Dies zusammen mit (3.75), (3.74) und (3.67) ergibt

$$u_n(0) = w_n(0) \rightarrow 0 \quad \text{in } B_1 \quad (n \rightarrow \infty).$$

Sei nun $s \in I$ beliebig. Ein völlig analoges Vorgehen mit w_n ersetzt durch

$$\tilde{w}_n(t) = u_n(s + \lambda t),$$

liefert sofort für alle $s \in I$

$$u_n(s) \rightarrow 0 \quad \text{in } B_1 \quad (n \rightarrow \infty).$$

Dies zusammen mit (3.71) und dem Satz über dominierte Konvergenz liefert (3.69) und der Satz ist bewiesen. ■