

caso $n=2$

$$\int_{B(0,R)} \phi(x,y) dx dy =$$

$$= -\frac{1}{2\pi} \int_{B(0,R)} \ln(\sqrt{x^2+y^2}) dx dy$$

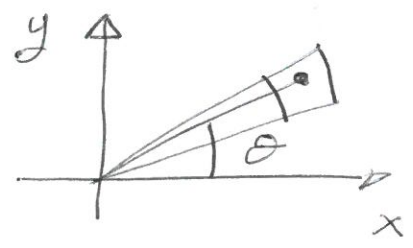
$$= -\frac{1}{2\pi} \int_0^R \int_0^{2\pi} \ln(\rho) \rho d\theta d\rho =$$

$$= - \int_0^R \ln(\rho) \rho d\rho = - \ln(\rho) \frac{\rho^2}{2} \Big|_0^R + \int_0^R \frac{1}{2} \rho^2 d\rho$$

||
Dis $_{1/2}$

$$= - \ln(R) \frac{R^2}{2} + \frac{R^2}{4} < \infty$$

would note polar coord



$$x = \rho \cos \theta$$

$$y = \rho \sin \theta$$

$$dx dy = \rho d\theta d\rho$$

concludemolo $n \geq 2$

$$\int_{B(0,R)} \phi dV \begin{cases} \rho < \infty \\ \rightarrow 0 \text{ se } R \rightarrow 0 \\ \rightarrow +\infty \text{ se } R \rightarrow \infty \end{cases}$$

Proprietà 2 (caso $m \geq 3$)

○ Sia $f \in L^1(\mathbb{R}^m)$ limitata ovvero

$$\int_{\mathbb{R}^m} |f| dV < \infty \quad \text{e} \quad \exists M \text{ t.c. } |f| \leq M$$

Verifichiamo che $\int_{\mathbb{R}^m} \phi(\bar{y}) f(\bar{x} - \bar{y}) dV(\bar{y}) < \infty$
 ↓
 qui \bar{x} è fissato

○ Scriviamo l'integrale come

$$\int_{\mathbb{R}^m - B(\omega, R)} \phi(y) f(x-y) dV(y) + \int_{B(\omega, R)} \phi(y) f(x-y) dV(y)$$

||
||
II
I

○ $|I| \leq \int_{B(\omega, R)} |\phi(y)| |f(x-y)| dV(y) \leq M \int |\phi| dV < \infty$

II \Rightarrow considero $y \notin B(\omega, R)$ ovvero $|y| > R$

$$\phi(y) = \frac{1}{m(m-2)\alpha(m)} \frac{1}{|y|^{m-2}} \leq \frac{1}{m(m-2)\alpha(m)} \frac{1}{R^{m-2}}$$

Quindi $|II| \leq \int_{\mathbb{R}^m - B(\omega, R)} |\phi(y)| |f(x-y)| \leq$

$$|II| \leq \frac{1}{n(n-2)} R^{n-2} \int_{\mathbb{R}^n \setminus B(0, R)} |f(x-y)| dy \leq$$

$$\leq \frac{1}{n(n-2)} R^{n-2} \int_{\mathbb{R}^n} |f(x-y)| dV(y)$$

$\underbrace{\hspace{10em}}$

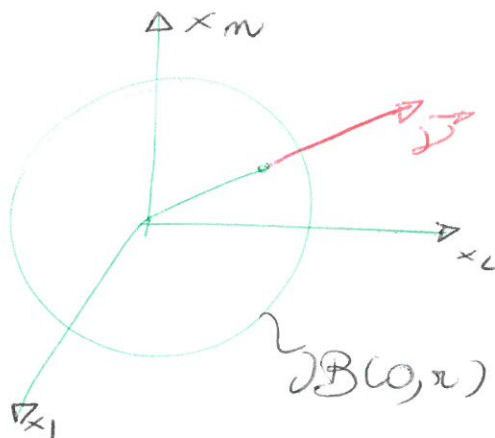
$$\|f\|_{L^1} = \int_{\mathbb{R}^n} |f(x)| dV(x)$$

$$|II| \leq \frac{1}{n(n-2)} R^{n-2} \|f\|_{L^1} < \infty$$

$$\Rightarrow |I + II| \leq |I| + |II| < \infty$$

Gradiente soluzione fondamentale

Calcoliamo $\langle \vec{\nabla} \phi(x) \cdot \vec{\nu} \rangle$
 $\partial B(0, r)$



$$\vec{\nabla} \phi = \sum_{i=1}^n \vec{e}_i \frac{\partial \phi}{\partial x_i} = \sum_{i=1}^n \vec{e}_i \frac{\partial \phi}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x_i} = \sum_{i=1}^n \vec{e}_i \frac{x_i}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r}$$

Vettore normale $\vec{\nu} = \frac{\vec{x}}{|\vec{x}|} = \frac{\vec{x}}{r} = \sum_j \vec{e}_j \frac{x_j}{r}$

$$\langle \vec{\nu} \cdot \vec{\nabla} \phi \rangle = \sum_{i,j} \langle \vec{e}_i \cdot \vec{e}_j \rangle \frac{x_i}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} \frac{x_j}{r} = \sum_i \frac{x_i^2}{r^2} \frac{\partial \phi}{\partial r} = \frac{\partial \phi}{\partial r}$$

$\langle \vec{\nu} \cdot \vec{\nabla} \phi \rangle = \frac{\partial \phi}{\partial r}$

Valutiamo esplicitamente

caso $n \geq 3$ $\frac{\partial \phi}{\partial r} = \frac{1}{n(n-2)\alpha(n)} \frac{\partial}{\partial r} r^{2-n} =$

$$\frac{\partial \phi}{\partial r} = -\frac{1}{n \alpha(n) r^{n-1}} = -\frac{1}{|\partial B(\omega, r)|}$$

con $n=2$

$$\frac{\partial \phi}{\partial r} = -\frac{1}{2\pi} \frac{\partial h(r)}{\partial r} = -\frac{1}{2\pi r} = -\frac{1}{|\partial B(\omega, r)|}$$

Quindi $\vec{\nu} \cdot \vec{\nabla} \phi \Big|_{\partial B(\omega, r)} = -\frac{1}{|\partial B(\omega, r)|}$

Sommeabilità di $\nabla \phi$ attorno all'origine

calcoliamo $\int_{B(\omega, R)} |\nabla \phi| dV(x) = R$

abbiamo $|\nabla \phi|^2 = \sum_{i=1}^n \frac{x_i^2}{r^2} \left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)^2 = \left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)^2$

$$\Rightarrow |\nabla \phi| = \left| \frac{\partial \phi}{\partial x} \right|$$

$$\int_{B(\omega, R)} |\nabla \phi| dV(x) = \int_{B(\omega, R)} \left| \frac{\partial \phi}{\partial x}(x) \right| dV(x) = \text{costante}$$

$$\int_0^R dr \int_{\partial B(\omega, r)} \left| \frac{\partial \phi}{\partial r} \right| dS(x) = \int_0^R dr = R$$

$\underbrace{\int_{\partial B(\omega, r)} dS(x)}_{|\partial B(\omega, r)|}$

Utilizziamo la soluz. fondol. $\phi(x)$ per ottenere
 una soluzione esplicita (di tipo integrale)
 dell'equazione di Poisson $\Delta w = -f$ in \mathbb{R}^m

Premessa

$\phi(\vec{x})$ è armonica ($\Delta\phi=0$) in $\mathbb{R}^m - \{0\}$
 $\{x=0\}$

$\Rightarrow \underbrace{\phi(\vec{x} - \vec{y}_0)}_{\text{traslazione}} : \Delta\phi=0$ in $\mathbb{R}^m - \{x=y_0\}$

Se considero la combinazione lineare

$$w(\vec{x}) = \sum_{i=1}^m \phi(\vec{x} - \vec{y}_i) \underbrace{f(y_i)}_{\text{coeff.}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \Delta_x w = 0 \quad \text{in } \mathbb{R}^m - \{\vec{x} = y_i \quad i=1 \dots m\}$$

Cosa posso dire per il limite al continuo!

$$w(\vec{x}) = \int_{\mathbb{R}^m} \phi(\vec{x} - \vec{y}) f(\vec{y}) dV(\vec{y})$$

Soluzioni dell'equazione Poisson:

formula integrale

Th: Sia $f \in C_0^2(\mathbb{R}^m)$
 \downarrow
supp. compatto

considero $w(x) = \int_{\mathbb{R}^m} \phi(|x-y|) f(y) dV(y)$

esplicitamente $w = \left\{ \begin{array}{l} -\frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}^2} \ln|x-y| f(y) dV(y) \quad m=2 \\ \frac{1}{m(m-2)\alpha(m)} \int_{\mathbb{R}^m} \frac{f(y)}{|x-y|^{m-2}} dV(y) \quad m \geq 3 \end{array} \right.$

Si ha

1) $w \in C^2(\mathbb{R}^m)$

2) $\Delta w = -f \quad x \in \mathbb{R}^m$

Dimostrazione: Punto 1

IDEA della dimostrazione

$$z = x - y$$

Basta osservare
$$u(x) = \int_{\mathbb{R}^n} \phi(x-y) f(y) dV(y) =$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n} \phi(\bar{z}) f(x-\bar{z}) dV(\bar{z})$$

\bar{x} è costante nell'integrale $dV(y) = dV(\bar{z})$

abbiamo verificato che $\int \phi(x-y) f(y) < \infty \Rightarrow u(x)$ è ben definito

$$\partial_{x_i} u(x) = \partial_{x_i} \int f(x-z) \phi(\bar{z}) dV(z)$$

tutto è regolare
$$= \int \partial_{x_i} f(x-z) \phi(\bar{z}) dV(z)$$

ben definito, $f \in C_0^2(\mathbb{R}^n)$

Utilizzo f per determinare la regolarità di u

NOTA: non posso usare questo argomento con ϕ

$$\partial_{x_i} u = \int \partial_{x_i} \phi(x-y) f(y) dV(y)$$

ϕ è $C^2(\mathbb{R} - \phi)$ non so cosa succede quando $x=y$ nell'integrale / potrebbe non essere ben definito

ho introdotto il fatto che w è scritto sotto
 forma di convoluzione fra ϕ e f

$$w(x) = \int_{\mathbb{R}^m} \phi(x-y) f(y) dV(y)$$

Def. di convoluzione $w = \phi * f$

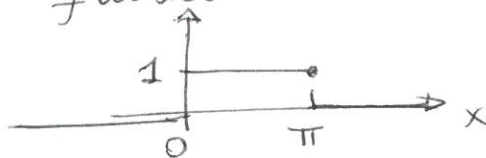
In generale si ha che "la funzione eredita
 la regolarità della componente più regolare" del
 prod. di convoluzione.

Esempio in \mathbb{R} : consideriamo

$$\varphi = \sin(x) \in C^\infty(\mathbb{R})$$

$$\psi = \chi_{[0, \pi]}(x)$$

funzione carrett.



$$w(x) = \varphi * \psi = \int_{\mathbb{R}} \sin(y) \chi_{[0, \pi]}(x-y) dy =$$

$$= \int_{\mathbb{R}} \sin(x-y) \chi_{[0, \pi]}(y) dy =$$

$$\int_0^\pi \sin(x-y) dy = \cos(x-y) \Big|_0^\pi = \cos(x-\pi) - \cos(x)$$

$$= -2\cos(x) \in C^\infty(\mathbb{R})$$

Per la demo di 1 ricordiamo

Teorema della convergenza dominata

Sia $h_n(y)$ una successione t.c.

$h_n(y) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} h(y)$ quasi ovunque in \mathbb{R}^m

e $|h_n(y)| \leq |\psi(y)|$ dove $\underbrace{\psi(y) \in L^1(\mathbb{R}^m)}_{\int_{\mathbb{R}^m} |\psi(y)| dV(y) < \infty}$

0

allora $\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\mathbb{R}^m} h_n(y) dV(y) = \int_{\mathbb{R}^m} h(y) dV(y)$

Applichiamo t.c.d. al nostro caso

Considero una succ. $\varepsilon_n > 0$ t.c. $\varepsilon_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$

definisco $\delta w_n(x) \equiv \frac{w(x + \varepsilon_n \vec{e}_i) - w(x)}{\varepsilon_n}$

dove $w(x) = \int_{\mathbb{R}^m} f(x-y) \phi(y) dV(y)$

$\delta w_n(x) = \int \frac{f(x-y + \varepsilon_n \vec{e}_i) - f(x-y) \phi(y) dV(y)}{\varepsilon_n}$
 \nearrow finita
 $h_n(y)$ del t.c.d.

per la regolarità di f

$$\lim_{n \rightarrow \infty} h_n(y) = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[\frac{f(\bar{x} - \bar{y} + \varepsilon_n \bar{e}_i) - f(x-y)}{\varepsilon_n} \right] \phi(y)$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_{x-y} \phi(y) = \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_i}(x-y)}_{h(y) \text{ nel t.c.d.}} \phi(y)$$

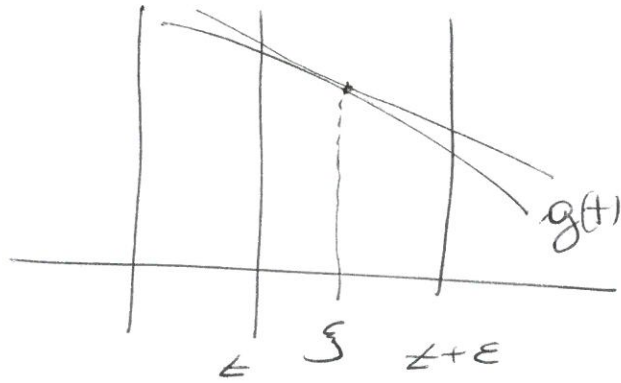
- Cerco una maggiorazione di h_n

$f \in C_0^2(\mathbb{R})$ supporto compatto

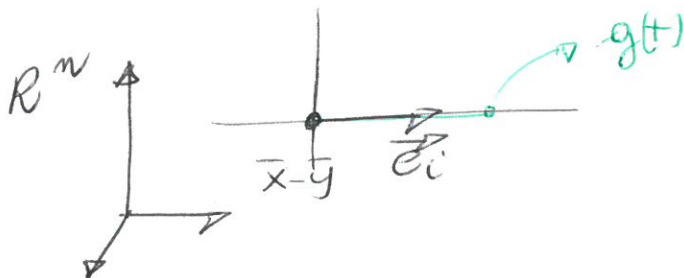
$\Rightarrow \exists R$ t.c. $\text{supp } f \subset B(0, R)$

Ricordiamo il th. del Lagrange

Data $g(t) \in C^1(\mathbb{R})$, fissiamo $t \in \mathbb{R}$, $\varepsilon > 0$, esiste
 $\xi \in [t, t+\varepsilon)$ t.c. $\frac{g(t+\varepsilon) - g(t)}{\varepsilon} = \frac{d.g}{dt}(\xi)$



Definiamo $g(t) = \vec{x} - \vec{y} + t\vec{e}_i : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$



Consideriamo $f(t) = f(g(t))$, per t. Lag. per $t=0$

$\exists \xi \in [0, \varepsilon_n)$ t.c. $\frac{f(g(0+\varepsilon_n)) - f(g(0))}{\varepsilon_n} = \frac{df}{dt}(\xi)$
 $t=\xi$

ovvero $\exists s \in [0, \varepsilon_n)$: $\frac{f(\vec{x} - \vec{y} + \varepsilon_n \vec{e}_i) - f(\vec{x} - \vec{y})}{\varepsilon_n} = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\vec{x} - \vec{y} + s\vec{e}_i)$

Otteniamo

$$h_m(y) = \frac{\partial f(\bar{x} - \bar{y} + \xi \vec{e}_i)}{\partial x_i} \phi(y) \chi_{B(0, R)}(\bar{x} - \bar{y} + \xi \vec{e}_i)$$

ricorda $\text{supp. } f \subset B(0, R)$

Stimo $h_m(y)$

$$|h_m(y)| \leq \underbrace{\sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|}_{\text{esiste perché } f \in C^1 \text{ sup.}} |\phi(y)| \chi_{B(0, R)}(\bar{x} - \bar{y} + \xi \vec{e}_i)$$

NOTA, dalla def. $\xi \rightarrow x - y$ quando $\varepsilon_n \rightarrow 0$

$$\Rightarrow \text{se } \bar{x} - \bar{y} + \xi \vec{e}_i \in B(0, R) \Rightarrow \bar{x} - \bar{y} \in B(0, 2R)$$

per R suff. grande
e ξ piccolo

quindi vale

$$|h_m(y)| \leq \underbrace{\sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|}_{\psi(y) \text{ del t.c.d.}} |\phi(y)| \chi_{B(0, 2R)}(\bar{x} - \bar{y})$$

Verifichiamo $\int_{\mathbb{R}^n} |\psi(y)| dV(y) < \infty$

$$\begin{aligned} \int_{\mathbb{R}^n} |\psi(y)| dV(y) &= \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial f}{\partial x_i} \right| \int_{\mathbb{R}^n} |\phi(y)| \chi_{B(0, 2R)}(\bar{x} - \bar{y}) dV(y) \\ &= \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial f}{\partial x_i} \right| \int_{B(0, 2R)} |\phi(y)| dV(y) < \infty \end{aligned}$$

Il t.c.d. ci garantisce che

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\mathbb{R}^n} h_n dV(y) = \int_{\mathbb{R}^n} \left(\lim_{n \rightarrow \infty} h_n \right) dV(y)$$

avremo definito

$$\delta u_n = \frac{u(x + \varepsilon_n \vec{e}_i) - u(x)}{\varepsilon_n} = \int_{\mathbb{R}^n} h_n dV(y)$$

quindi $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{u(x + \varepsilon \vec{e}_i) - u(x)}{\varepsilon}$ esiste ed è

$$\text{uguale a } \int \frac{\partial f}{\partial x_i}(x-y) \phi(y) dV(y)$$

e u è derivabile e

$$\frac{\partial u}{\partial x_i}(x) = \int_{\mathbb{R}^n} \frac{\partial f}{\partial x_i}(x-y) \phi(y) dV(y)$$

Ripetendo lo stesso ragionamento per le deriv.

necessarie trovo

$$\frac{\partial u}{\partial x_i \partial x_j} = \int_{\mathbb{R}^n} \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x-y) \phi(y) dV(y)$$

$$\Rightarrow u \in C^2(\mathbb{R}^n)$$

Dimostrazione punto 2: $\Delta u = -f$

Souo $u(x) = \int_{\mathbb{R}^n} f(x-y) \phi(y) dV(y)$

ed ero la singolarità di $\phi(y)$ nell'origine.

Fissato $\varepsilon > 0$

$$u(x) = \underbrace{\int_{\mathbb{R}^n - B(0, \varepsilon)} f(x-y) \phi(y) dV(y)}_{\text{Regolare}} + \underbrace{\int_{B(0, \varepsilon)} f(x-y) \phi(y) dV(y)}_{\text{con singol.}}$$

il punto 1 permette di calcolare il laplaciano

$$\Delta_x u = \underbrace{\int_{\mathbb{R}^n - B(0, \varepsilon)} \Delta_x f(x-y) \phi(y) dV(y)}_{\text{I}} + \underbrace{\int_{B(0, \varepsilon)} \Delta_x f(x-y) \phi(y) dV(y)}_{\text{II}}$$

Stimo il termine II

$$|\text{II}| \leq n \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} \right| \underbrace{\int_{B(0, \varepsilon)} |\phi(y)| dV(y)}_{\sim O(\varepsilon^2)}$$

Quindi $|\text{II}| \rightarrow 0$ as $\varepsilon \rightarrow 0$

Consideriamo ora I

○ notiamo $\Delta_x f(x-y) = \Delta_y f(x-y)$

↓
derivata seconda, non c'è
cambio di segno

Verifica $\frac{\partial}{\partial x} f(x-y) = -\frac{\partial}{\partial y} f(x-y)$

$$I = \int \phi(y) \Delta_y f(x-y) dV(y)$$

○ $\mathbb{R}^n - B(\omega, \epsilon)$

Teorema div. nella forma:

$$\int_U \nabla \psi \nabla \varphi + \int_U \psi \Delta \varphi = \int_{\partial U} \psi \frac{\partial \varphi}{\partial \nu}$$

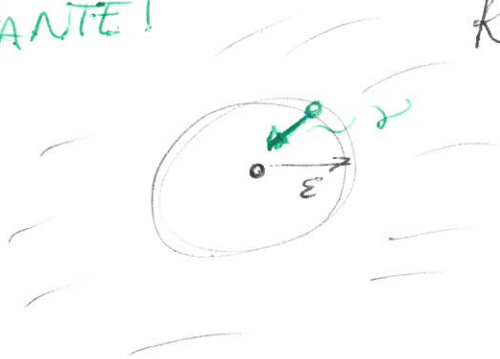
Applichiamo con $\psi = \phi(y)$
 $\varphi = f(x-y)$

○ $I = - \int_{\mathbb{R}^n - B(\omega, \epsilon)} \nabla_y \phi(y) \nabla_y f(x-y) dV(y) +$

$+ \int_{\partial B(\omega, \epsilon)} \phi(y) \frac{\partial f(x-y)}{\partial \vec{\nu}} dS(y)$

NOTA: NORMALE ENTRANTE!

$\mathbb{R}^n - B(\omega, \epsilon)$



Stimo B

Utilizzando

$$\left| \frac{\partial f}{\partial \vec{v}} \right| = \left| \vec{v} \cdot \vec{\nabla} f \right| \leq \underbrace{|\vec{v}|}_{=1} |\nabla f| \leq \sum_i \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \left| \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|$$

$$= \|\nabla f\|_{L^\infty(\mathbb{R}^n)}$$

$$|B| \leq \|\nabla f\|_{L^\infty} \int_{\partial B(0, \varepsilon)} |\phi(y)| dS(y) =$$

$$= \|\nabla f\|_{L^\infty} |\phi(\varepsilon)| |\partial B(0, \varepsilon)|$$

$$= \|\nabla f\|_{L^\infty} |\phi(\varepsilon)| n \alpha(n) \varepsilon^{n-1}$$

$$|B| \leq \|\nabla f\|_{L^\infty} \begin{cases} \frac{1}{4\pi} n \alpha(n) \ln(\varepsilon) \varepsilon & n=2 \\ \frac{1}{n(n-2)\alpha(n)} \frac{\varepsilon^{n-1}}{\varepsilon^{n-2}} & n \geq 3 \end{cases}$$

Quindi $|B| \rightarrow 0$ se $\varepsilon \rightarrow 0$

Rimane l'ultimo termine A

$$A = - \int_{\mathbb{R}^n - B(0, \varepsilon)} \nabla_y \phi(y) \nabla_y f(x-y) dV(y) =$$

Riapplico + div

$$= \int_{\mathbb{R}^n - B(0, \varepsilon)} \Delta_y \phi(y) f(x-y) dV(y) - \int_{\partial B(0, \varepsilon)} \frac{\partial \phi}{\partial \vec{\nu}} f(x-y) dS(y)$$

$\Delta_y \phi = 0$ no escluso
la singolarità!

normale entrante

Fra le proprietà di ϕ sono verificate

$$\vec{\nu} \cdot \nabla \phi \Big|_{\partial B(\omega, r)} = - \frac{1}{|\partial B(\omega, r)|} \quad \text{con normale uscente}$$

adesso, nell'integrale ho normale entrante $\rightarrow \nu \rightarrow -\nu$

$$\frac{\partial \phi}{\partial \vec{\nu}} \Big|_{\partial B(\omega, \varepsilon)} = \nu \cdot \nabla \phi \Big|_{\partial B(\omega, \varepsilon)} = \frac{1}{|\partial B(\omega, \varepsilon)|}$$



$$A = - \frac{1}{|\partial B(\omega, \varepsilon)|} \int_{\partial B(\omega, \varepsilon)} f(x-y) dS(y)$$

$$\doteq - \int_{\partial B(\omega, \varepsilon)} f(x-y) dS(y) \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} f(x)$$

per il th di Lebesgue della media integrale

In conclusione

$$\Delta_x u = -f(x) + O(\varepsilon) \quad \text{quando } \varepsilon \text{ tende}$$

per l'arbitrarietà di ε

||

Attenzione:

Ignorare la singolarità di ϕ sull'origine, avrebbe portato ad un risultato (più semplice ma) sbagliato.

Ipotezzando

$$\Delta_x w(x) = \int_{\mathbb{R}^n} \Delta_x \phi(x-y) f(y) dV(y) \quad (*)$$

come prima $\Delta_x \phi(x-y) = \Delta_y \phi$

$$\Delta_x w = \int_{\mathbb{R}^n} \Delta_y \phi(y) f(x-y) dV(y)$$

ma $\Delta_y \phi(y)$ è zero quasi ovunque in \mathbb{R}^n

$$\Rightarrow \Delta_x w = 0 !$$

L'errore è in (*): NON posso portare Δ_x dentro l'integrale; per ϕ non riesco ad applicare il t. c. d. come ho fatto per f (manca di un maggiorante per ϕ)

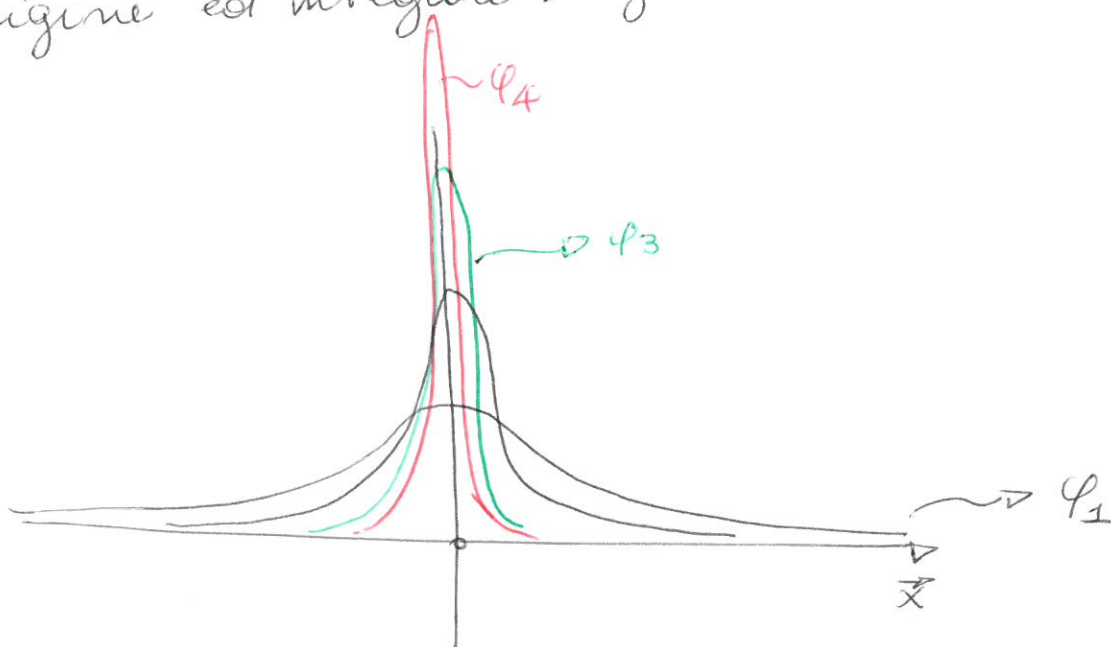
Si può dimostrare che $\Delta \phi$ non è una funz. bensì una distribuzione, in particolare coincide con la distrib. δ di Dirac. (moneta di Dirac)

$$\Delta_x \phi = -\delta(x)$$

Intuitivamente $\delta(x)$ è una "funzione"

t.c. $\int_{\mathbb{R}^n} \delta(x) dV(x) = 1$ $\delta(x) = \begin{cases} 0 & x \neq 0 \\ +\infty & x = 0 \dots \end{cases}$

$\delta(x)$ va intesa come una successione di funzioni con supporto concentrato attorno all'origine ed integrale uguale ad 1



$$\delta(x) \sim \lim_{n \rightarrow \infty} \varphi_n(x)$$

Quindi $\int_{\mathbb{R}^n} \delta(y) f(x-y) dV(y) =$

$$= \int_{y=0} f(x-y) = f(x)$$

da cui $\Delta_x u(x) = \int \Delta_y \phi(y) f(x-y) = \int (-1) \delta(y) f(x-y) = -f(x)$

passaggio valido "nel caso delle distrib."