

Stanisław Wołodźko

O PEWNEJ WŁASNOŚCI PIERWSZEJ FUNKCJI WŁASNEJ RÓWNANIA PŁYTY NIEJEDNORODNEJ

Wstęp. Zakładamy, że D jest obszarem ograniczonym w płaszczyźnie (x, y) , o brzegu ∂D klasy C^1 oraz, że $k(x, y)$ jest funkcją dodatnią i klasy C^1 w domknięciu \bar{D} obszaru D . Wiadomo z teorii wariacyjnej Couranta-Hilberta ([1], t. I, str. 388), że rozwiązanie $u(x, y)$ zagadnienia

$$\begin{aligned} \Delta u(x, y) + \int k(x, y) u(x, y) &= 0 & \text{dla } (x, y) \in D, \\ u(x, y) &= 0 & \text{dla } (x, y) \in \partial D, \end{aligned}$$

nie zerujące się wewnątrz obszaru D jest jedyną, z dokładnością do stałej moltiplikatywniej, pierwszą funkcją własną tego zagadnienia.

W tej pracy wykażemy, że analogiczną własność posiada pierwsza funkcja własna zagadnienia płyty niejednorodnej w przypadku, gdy funkcja $k(x, y)$ jest funkcją kołowo-symetryczną (twierdzenie 2). Praca składa się z dwóch części. W § 1 podamy definicje i twierdzenia, w których skorzystamy w dalszym ciągu. W § 2 przeprowadzimy dowód wyżej zapowiedzianego twierdzenia.

§ 1. Przyjmujemy poczynione we wstępie założenia dotyczące zbioru D i funkcji $k(x, y)$. Niech $u(x, y)$ będzie rozwiązaniem klasy C^3 w obszarze \bar{D} i klasy C^4 w obszarze D zagadnienia

$$\begin{aligned} (1) \quad \Delta \Delta u(x, y) + \int k(x, y) u(x, y) &= 0 & \text{dla } (x, y) \in D, \\ (2) \quad u(x, y) = \frac{\partial u(x, y)}{\partial n} &= 0 & \text{dla } (x, y) \in \partial D, \end{aligned}$$

gdzie n oznacza normalną wewnętrzną do brzegu ∂D . W dalszym ciągu przez λ_1 będziemy oznaczać pierwszą wartość własną zagadnienia (1), (2) oraz przez $u_1(x, y)$ - pierwszą funkcję własną tego zagadnienia.

Niech Φ oznacza klasę funkcji $\varphi(x, y)$ o następujących własnościach:

1. $\varphi(x, y) \neq 0$ dla $(x, y) \in D$,
2. $\varphi(x, y) \in C^2$ dla $(x, y) \in \bar{D}$,
3. $\varphi(x, y) = \frac{\partial \varphi(x, y)}{\partial n} = 0$ dla $(x, y) \in \partial D$.

W dalszym ciągu skorzystamy z następującego twierdzenia.

Twierdzenie 1. Pierwsza funkcja własna $u_1(x, y)$ zagadnienia (1), (2) jest funkcją, dla której funkcjonal

$$F[\varphi] = \frac{\iint_D (\Delta \varphi)^2 dx dy}{\iint_D k \varphi^2 dx dy}$$

osiąga minimum w klasie funkcji Φ , zaś pierwsza wartość własna $\lambda_1 = F[u_1]$.

Niech $K_R \stackrel{\text{def}}{=} \{(x, y) : (x^2 + y^2 < R^2)\}$ ($0 < R < +\infty$).

Funkcję $f(x, y)$ nazywamy funkcją kołowo-symetryczną w kole \bar{K}_R , jeżeli

$$f(x, y) = f_1(r) \quad \text{dla } (x, y) \in \bar{K}_R,$$

gdzie $r = \sqrt{x^2 + y^2}$.

Zauważmy jeszcze, że jeżeli funkcja $f(x, y)$ klasy C^4 w kole K_R jest funkcją kołowo-symetryczną, to

$$(3) \quad \Delta \Delta f(x, y) = \frac{1}{r} \left\{ r \left\{ \frac{1}{r} [r f_1'(r)]' \right\}' \right\}' \Big|_{r = \sqrt{x^2 + y^2}}$$

dla $(x, y) \in K_R \setminus \{(0, 0)\}$, przy czym $f_1'(r) = \frac{d f_1(r)}{dr}$.

§ 2. Rozważamy teraz zagadnienie (1), (2) w przypadku, gdy $D = K_R$ oraz $k(x, y) = k_1(r) \Big|_{r = \sqrt{x^2 + y^2}}$ dla $(x, y) \in \bar{K}_R$. Wtedy, z uwagi na (3), każde rozwiązanie kołowo-symetryczne $u(x, y)$ zagadnienia (1), (2) jest rozwiązaniem zagadnienia

$$(1') \quad \frac{1}{r} \left\{ r \left\{ \frac{1}{r} [r v'(r)]' \right\}' \right\}' = \lambda k_1(r) v(r) \quad \text{dla } 0 < r < R,$$

$$(2') \quad v(R) = v'(0) = v'(R) = v'''(0) = 0,$$

gdzie $v'(0) = \lim_{r \rightarrow 0+} v'(r)$ i $v'''(0) = \lim_{r \rightarrow 0+} v'''(r)$.

Przyjmijmy teraz, że funkcja $v(r)$ jest rozwiązaniem zagadnienia (1'), (2') takim, że $v(r) \neq 0$ dla $0 < r < R$. Nie zmniejszając ogólności rozważań możemy założyć, że

$$(4) \quad v(r) > 0 \quad \text{dla } 0 < r < R.$$

Wprowadzimy następujące oznaczenia.

$$v_1(r) = r v'(r).$$

$$v_2(r) = \frac{1}{r} v_1'(r) = v''(r) + \frac{1}{r} v'(r).$$

$$v_3(r) = r v_2'(r) = r v'''(r) + v''(r) - \frac{1}{r} v'(r).$$

$$v_4(r) = \frac{1}{r} v_3'(r) = v''''(r) + \frac{2}{r} v'''(r) - \frac{1}{r^2} v''(r) + \frac{1}{r^3} v'(r).$$

$$q(r) = [v(r)]^2 - 2 v(r) v''(r).$$

$$h(r) = [v'(r)]^2 - v(r) v''(r) - \frac{1}{r} v(r) v'(r) .$$

Wobec tego równania (1') możemy zapisać w postaci

$$(1'') \quad v_4(r) = \int k_1(r) v(r) .$$

Wykażemy teraz kilka własności funkcji $v(r)$ (lematy 1 - 6),

Lemat 1. $v'''(r) > 0$ dla $0 < r < R$.

Dowód. Z (4) i (1'') dostajemy

$$(5) \quad v_4(r) > 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R ,$$

a więc

(6) funkcja $v_3(r)$ jest funkcją rosnącą w przedziale $(0, R)$.

Zauważmy jeszcze, że $\lim_{r \rightarrow 0+} v_3(r) = 0$. Stąd i z (6) mamy $v_3(r) > 0$ a zatem

$$r v_3(r) = [r^2 v'(r) - r v''(r)]' > 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R .$$

Stąd wynika, że funkcja $r^2 v''(r) - r v'(r)$ jest funkcją rosnącą w przedziale $(0, R)$ a ponieważ $\lim_{r \rightarrow 0+} [r^2 v''(r) - r v'(r)] = 0$, więc

$$r^2 v''(r) - r v'(r) > 0 ,$$

czyli

$$-\frac{1}{r^2} v''(r) + \frac{1}{r} v'(r) < 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R .$$

Stąd, z określenia funkcji $v_4(r)$ oraz z (5) wnioskujemy, że

$$v''''(r) + \frac{2}{r} v'''(r) > 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R ,$$

a zatem

$$r^2 v''''(r) + 2 r v'''(r) > 0 ,$$

czyli

$$[r^2 v''''(r)]' > 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R .$$

Wobec tego funkcja $r^2 v''''(r)$ jest funkcją rosnącą w przedziale $(0, R)$, a ponieważ z (2') mamy $v''(0) = 0$, więc

$$r^2 v''''(r) > 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R .$$

Stąd wynika teza.

Lemat 2. Funkcja $v''(r)$ posiada w przedziale $(0, R)$ dokładnie jedno miejsce zerowe takie, że

$$(7) \quad v''(r) < 0 \quad \text{dla} \quad 0 \leq r < \xi$$

oraz

$$(8) \quad v''(r) > 0 \quad \text{dla} \quad \xi < r \leq R.$$

W szczególności mamy

$$(9) \quad v''(0) < 0.$$

Dowód. Z lematu 1 wynika, że funkcja $v(r)$ jest funkcją rosnącą w przedziale $(0, R)$. Z drugiej strony z (2') wynika, że

$$v'(0) = v'(R) = 0.$$

Z powyższych wniosków mamy tezę.

Lemat 3. $v'(r) < 0$ dla $0 < r < R$.

Dowód. Z lematu 2 wynika, że funkcja $v(r)$ jest funkcją malejącą w przedziale $(0, \xi)$ i funkcją rosnącą w przedziale (ξ, R) . Stąd i z faktu, że $v(0) = v(R) = 0$ wynika teza.

Zauważmy jeszcze, że z lematu 3 wynika, iż funkcja $v(r)$ jest funkcją malejącą w przedziale $(0, R)$. Stąd i z (4) mamy

$$(10) \quad v(0) > 0.$$

Lemat 4. $q(r) > 0$ dla $0 \leq r < R$.

Dowód. Ponieważ

$$q'(r) = -2 v(r) v'''(r),$$

więc z (4) i lematu 1 mamy

$$q'(r) < 0 \quad \text{dla} \quad 0 < r < R,$$

a zatem funkcja $q(r)$ jest funkcją malejącą w przedziale $(0, R)$. Z drugiej strony z (2') wnosimy, że $q(R) = 0$. Stąd wynika teza.

Lemat 5. $h(r) > 0$ dla $0 \leq r < R$,

gdzie $h(0) \stackrel{\text{df}}{=} \lim_{r \rightarrow 0+} h(r)$ i granica ta istnieje.

Dowód. Niech ξ oznacza jedyne miejsce zerowe funkcji $v''(r)$. Rozważymy dwa przypadki:

a) $0 \leq r \leq \xi$

b) $\xi < r < R$.

Ad a/. Dla $r > 0$ teza wynika z określenia funkcji $h(r)$, z (4), (7) i lematu 3. Ponadto mamy

$$\lim_{r \rightarrow 0+} h(r) = -v(0) v'(0) > 0,$$

przy czym nierówność wynika z (9) i (10).

Ad b/. Z lematu 4 i z określenia funkcji $g(r)$ dostajemy

$$[v(r)]^2 - v(r)v''(r) > v(r)v''(r).$$

Stąd i z określenia funkcji $h(r)$ mamy

$$h(r) > v(r)v''(r) - \frac{1}{r}v(r)v'(r),$$

a stąd, oraz z (4), (8) i lematu 3 wynika teza.

Niech teraz

$$u(x,y) = v(r) \Big|_r = \sqrt{x^2 + y^2}.$$

Wprowadzimy następujące oznaczenie.

$$F[\xi, \eta; u] = (\text{grad}^2 u - 2uu_{xx})\xi^2 + (\text{grad}^2 u - 2uu_{yy})\eta^2 - 4u\xi\eta,$$

gdzie ξ, η oznaczają dowolne liczby rzeczywiste. Przy ustalonym punkcie (x,y) wyrażenie F jest formą kwadratową zmiennych ξ, η .

Lemat 6. Forma kwadratowa $F[\xi, \eta; u]$ jest dodatnio określona w każdym punkcie $(x,y) \in K_R$.

Dowód. Rozważmy macierz danej formy

$$M = \begin{vmatrix} \text{grad}^2 u - 2uu_{xx} & -2uu_{xy} \\ -2uu_{xy} & \text{grad}^2 u - 2uu_{yy} \end{vmatrix}.$$

Ponieważ

$$\text{grad}^2 u = [v'(r)]^2 \Big|_r = \sqrt{x^2 + y^2},$$

oraz

$$\Delta u, (x,y) = [v''(r) + \frac{1}{r}v'(r)] \Big|_r = \sqrt{x^2 + y^2},$$

zatem

$$(\text{grad}^2 u - 2uu_{xx}) + (\text{grad}^2 u - 2uu_{yy}) = 2h(r) \Big|_r = \sqrt{x^2 + y^2}.$$

Stąd i z lematu 5 wynika, że w dowolnym punkcie $(x,y) \in K_R$

(11) przynajmniej jeden z elementów głównej przekątnej macierzy M jest dodatni.

Z drugiej strony mamy

$$\det M = g(r) \left\{ [v'(r)]^2 - \frac{1}{r}v(r)v'(r) \right\} \Big|_r = \sqrt{x^2 + y^2}.$$

Stąd, z (4) i lematów 3 oraz 4 wnioskujemy, że

$$(12) \quad \det M > 0.$$

Z (11) i (12) na podstawie warunku Sylwestera mamy tezę.

Wykażemy teraz następujące

Twierdzenie 2. Zakładamy, że obszar D jest kołem K_R oraz, że funkcja $k(x,y)$ jest funkcją klasy C^1 dodatnia i kołowo-symetryczna w kole K_R . Jeżeli istnieje rozwiązanie $u(x,y)$ zagadnienia (1), (2) kołowo-symetryczne i takie, że

$$(13) \quad u(x,y) \neq 0 \quad \text{dla} \quad (x,y) \in K_R,$$

to funkcja $u(x,y)$ jest jedyna, z dokładnością do stałej moltiplikatywnej. pierwszą funkcją własną tego zagadnienia.

Dowód. Niech $u(x,y)$ oznacza funkcję własną zagadnienia (1), (2) taką, że zachodzi (13), zaś λ - wartość własną tego zagadnienia odpowiadającą funkcji własnej $u(x,y)$. Z uwagi na twierdzenie 1 wystarczy pokazać, że

$$(14) \quad \iint_{K_R} (\Delta \varphi)^2 dx dy \geq \lambda \iint_{K_R} k \varphi^2 dx dy \quad \text{dla} \quad \varphi \in \Phi,$$

przy czym równość zachodzi wtedy i tylko wtedy, gdy

$$\varphi(x,y) = c \cdot u(x,y),$$

gdzie c jest dowolną stałą rzeczywistą.

Przyjmijmy, że $\varphi(x,y)$ jest dowolnie ustaloną funkcją z klasy Φ . Niech

$$(15) \quad \eta(x,y) = \frac{\varphi(x,y)}{u(x,y)} \quad \text{dla} \quad (x,y) \in K_R.$$

Stąd i z (13) dostajemy, że funkcja $\eta(x,y)$ jest funkcją klasy C^2 w kole K_R . Ponadto mamy

$$\varphi(x,y) = \eta(x,y) u(x,y).$$

Wobec tego

$$\Delta \varphi = u \Delta \eta + \eta \Delta u + 2 \operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta,$$

a więc

$$(16) \quad (\Delta \varphi)^2 = \eta^2 (\Delta u)^2 + u^2 (\Delta \eta)^2 + 4 (\operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta)^2 + 2 u \eta \Delta u \Delta \eta + 4 u \Delta \eta \operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta + 4 \eta \Delta u \operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta.$$

Z drugiej strony dostajemy

$$\Delta (\eta^2 u) \Delta u = \eta^2 (\Delta u)^2 + 2 u \eta \Delta u \Delta \eta + 4 \eta \Delta u \operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta + 2 u \Delta u \operatorname{grad}^2 \eta.$$

Stąd i z (16) wnosimy, że

$$(17) \quad (\Delta \varphi)^2 = u^2 (\Delta \eta)^2 + 4 (\operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta)^2 + 4 u \Delta \eta \operatorname{grad} u \operatorname{grad} \eta - 2 u \Delta u \operatorname{grad}^2 \eta + \Delta (\eta^2 u) \Delta u.$$

Obieramy teraz dowolne $\xi > 0$. Niech

$$K_{R-\xi} = \{(x,y) : [x^2 + y^2 < (R-\xi)^2]\}.$$

Zatem z (17) mamy

$$\iint_{K_{R-\xi}} (\Delta \varphi)^2 dx dy = I_1(\xi) + I_2(\xi) + I_3(\xi),$$

gdzie

$$I_1(\xi) = \iint_{K_{R-\xi}} u^2 (\Delta \eta)^2 dx dy,$$

$$I_2(\xi) = 2 \iint_{K_{R-\xi}} [2(\text{grad } u \text{ grad } \eta)^2 + 2u \Delta \eta \text{ grad } u \text{ grad } \eta - u \Delta u \text{ grad}^2 \eta] dx dy,$$

oraz

$$I_3(\xi) = \iint_{K_{R-\xi}} \Delta(\eta^2 u) \Delta u dx dy.$$

Całkę $I_1(\xi)$ pozostawiamy bez zmian. Dla obliczenia całki $I_2(\xi)$ zauważamy, że

$$(18) \quad \begin{aligned} & 2(\text{grad } u \text{ grad } \eta)^2 + 2u \Delta \eta \text{ grad } u \text{ grad } \eta - u \Delta u \text{ grad}^2 \eta - F[\eta_x, \eta_y; u] = \\ & = P_x(x, y) + Q_y(x, y), \end{aligned}$$

gdzie

$$P(x, y) = uu_x \eta_x^2 + 2uu_y \eta_x \eta_y - uu_x \eta_y^2,$$

$$Q(x, y) = uu_y \eta_x^2 + 2uu_x \eta_x \eta_y + uu_y \eta_y^2.$$

Z twierdzenia Greena ([2], str.133) dostajemy

$$\iint_{K_{R-\xi}} [P_x(x, y) + Q_y(x, y)] dx dy = - \int_{\partial K_{R-\xi}} [P(x, y) \cos(\eta, x) + Q(x, y) \cos(\eta, y)] d\sigma.$$

Stąd, z (18) oraz z faktu, że

$$\cos(\eta, x) = -\frac{x}{R-\xi} \quad \text{i} \quad \cos(\eta, y) = -\frac{y}{R-\xi} \quad \text{dla} \quad (x, y) \in \partial K_{R-\xi}$$

mamy

$$I_2 \xi = 2 \iint_{K_{R-\xi}} F[\eta_x, \eta_y; u] dx dy + \frac{2}{R-\xi} \int_{\partial K_{R-\xi}} [P \cdot x + Q \cdot y] d\sigma.$$

Całkę $I_3(\xi)$ obliczymy całkując dwukrotnie przez części ([2], str.136). Otrzymujemy

$$I_3(\xi) = - \int_{\partial K_{R-\xi}} \eta^2 u (\Delta u)_x d\sigma + \int_{\partial K_{R-\xi}} (\eta^2 u)_x \Delta u d\sigma + \iint_{K_{R-\xi}} \eta^2 u \Delta \Delta u dx dy.$$

Stąd, uwzględniając fakt, że funkcja $u(x, y)$ jest rozwiązaniem równania (1), dostajemy

$$I_3(\xi) = - \int_{\partial K_{R-\xi}} \eta^2 u (\Delta u)_r d\sigma + \int_{\partial K_{R-\xi}} (\eta^2 u)_r \Delta u d\sigma + \lambda \iint_{K_{R-\xi}} k \varphi^2 dx dy.$$

Ostatecznie otrzymujemy

$$(19) \quad \iint_{K_{R-\xi}} (\Delta \varphi)^2 dx dy = \iint_{K_{R-\xi}} \{ \eta^2 (\Delta u)^2 + 2 F[\eta_x, \eta_y; u] \} dx dy + \lambda \iint_{K_{R-\xi}} k \varphi^2 dx dy + J_1(\xi) - J_2(\xi) + J_3(\xi),$$

gdzie

$$J_1(\xi) = \int_{\partial K_{R-\xi}} \eta^2 u (\Delta u)_r d\sigma,$$

$$J_2(\xi) = \int_{\partial K_{R-\xi}} (\eta^2 u)_r \Delta u d\sigma$$

oraz

$$J_3(\xi) = \frac{2}{R-\xi} \int_{\partial K_{R-\xi}} (p \cdot x + q \cdot y) d\sigma.$$

Zauważmy, co następuje udowodnimy, że

$$(20) \quad \lim_{\xi \rightarrow 0+} J_1(\xi) = \lim_{\xi \rightarrow 0+} J_2(\xi) = \lim_{\xi \rightarrow 0+} I_3(\xi) = 0.$$

Z drugiej strony, ponieważ funkcje $k(x, y)$ i $\varphi(x, y)$ są odpowiednio klasy C^1 i C^2 w kole K_R , więc

$$(21) \quad \lim_{\xi \rightarrow 0+} \iint_{K_{R-\xi}} k \varphi^2 dx dy \neq \iint_{K_R} k \varphi^2 dx dy$$

oraz

$$(22) \quad \lim_{\xi \rightarrow 0+} \iint_{K_{R-\xi}} (\Delta \varphi)^2 dx dy = \iint_{K_R} (\Delta \varphi)^2 dx dy.$$

Z (19), (20), (21) i (22) wnioskujemy, że istnieje całka

$$\iint_{K_R} \{ \eta^2 (\Delta u)^2 + 2 F[\eta_x, \eta_y; u] \} dx dy$$

oraz, że

$$\iint_{K_R} (\Delta \varphi)^2 dx dy = \iint_{K_R} \{ \eta^2 (\Delta u)^2 + 2 F[\eta_x, \eta_y; u] \} dx dy + \lambda \iint_{K_R} k \varphi^2 dx dy.$$

Stąd i z lematu 6 wynika (14), przy czym

$$\iint_{K_R} (\Delta \eta)^2 dx dy = \int \int_{K_R} k \eta^2 dx dy$$

wtedy i tylko wtedy, gdy

$$\Delta \eta(x, y) = \eta_x(x, y) = \eta_y(x, y) = 0 \quad \text{dla } (x, y) \in K_R,$$

a więc, gdy $\eta(x, y) = \text{const.}$

Pozostało do wykazania, że zachodzi (20). W tym celu udowodnimy cztery lematy (lematy 7 - 10).

Lemat 7. Jeżeli funkcja $f(x, y)$ jest funkcją ciągłą w kole K_R oraz, jeżeli dla dowolnego punktu $(x_0, y_0) \in \partial K_R$ mamy $\lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(x, y) = 0$, to

$$\lim_{\xi \rightarrow 0^+} \int_{\partial K_{R-\xi}} f(x, y) d\sigma = 0.$$

Dowód. Niech

$$J(\xi) = \int_{\partial K_{R-\xi}} f(x, y) d\sigma.$$

Wprowadzając przekształcenie $x = (R-t)\cos \theta$, $y = (R-t)\sin \theta$ ($0 \leq \theta \leq 2\pi$), dostajemy

$$J(\xi) = (R-\xi) \int_0^{2\pi} f[(R-\xi)\cos \theta, (R-\xi)\sin \theta] d\theta.$$

Obierzmy teraz dowolny ciąg (ξ_n) taki, że $0 < \xi_n < R$ dla $n = 1, 2, \dots$ oraz $\lim_{n \rightarrow \infty} \xi_n = 0$. Stosując twierdzenie o wartości średniej dla całek otrzymamy

$$J(\xi_n) = 2\pi (R-\xi_n) f(P_n),$$

gdzie

$$P_n = [(R-\xi_n) \cos \theta_n, (R-\xi_n) \sin \theta_n]$$

oraz $0 \leq \theta_n \leq 2\pi$ dla $n = 1, 2, \dots$

Wystarczy pokazać, że $J(\xi_n) \rightarrow 0$, a do tego wystarczy dowieść, że $f(P_n) \rightarrow 0$.

Dla dowodu niewprost przyjmijmy, że ciąg $(f(P_n))$ nie jest zbieżny do zera. Wtedy ciąg ten posiada podciąg $(f(P_{k_n}))$ zbieżny do granicy (skończonej lub nie) q różnej od zera. Z kolei ciąg (P_{k_n}) jest ciągiem ograniczonym, gdyż jest podciągiem

giem ciągu ograniczonego (P_n) . Zatem, stosując twierdzenie Bolzano-Weierstrassa, dostajemy, że ciąg (P_{k_n}) posiada podciąg (\bar{P}_{k_n}) zbieżny i to do punktu P_0 należącego do koła \bar{K}_R . Ale punkt P_0 jest punktem skupienia ciągu (P_n) , zatem $P_0 \in \partial K_R$. Stąd i z założenia dostajemy, że $f(\bar{P}_{k_n}) \rightarrow 0$, a to jest niemożliwe, gdyż ciąg $(f(\bar{P}_{k_n}))$ jest podciągiem ciągu $(f(P_{k_n}))$ zbieżnego do granicy różnej od zera.

Przypominamy teraz, że funkcja $\varphi(x, y)$ jest ustaloną funkcją z klasy Φ oraz, że funkcja $u(x, y)$ jest rozwiązaniem kołowo-symetrycznym zagadnienia (1), (2), nie zerującym się w kole K_R .

Wprowadzając współrzędne biegunowe $x = r \cos \theta$, $y = r \sin \theta$ ($0 \leq r \leq R$, $0 \leq \theta \leq 2\pi$) otrzymujemy, że funkcje

$\psi(r, \theta) = \varphi(r \cos \theta, r \sin \theta)$ i $v(r) = u(r \cos \theta, r \sin \theta)$ są odpowiednio klasy C^2 i C^3 w prostokącie $\Delta = \{(r, \theta) : 0 < r \leq R, 0 \leq \theta \leq 2\pi\}$ (funkcja $v(r)$ jest również klasy C^4 wewnątrz prostokąta Δ) oraz, że

$$(23) \quad \psi(R, \theta) = \psi_r(R, \theta) = 0 \quad \text{dla} \quad 0 \leq \theta \leq 2\pi,$$

$$(24) \quad v(R) = v_r(R) = 0$$

i (zob. lemat 2)

$$(25) \quad v_{rr}(R) \neq 0.$$

Zauważmy jeszcze, że z (23) i z definicji pochodnej wynika, że

$$(26) \quad \psi_\theta(R, \theta) = 0 \quad \text{dla} \quad 0 \leq \theta \leq 2\pi.$$

Lemat 8. $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0, y_0)} \frac{\varphi^2(x,y)}{u(x,y)} = 0$, gdzie $(x_0, y_0) \in \partial K_R$.

Dowód. W współrzędnych biegunowych punktowi (x_0, y_0) odpowiada punkt (R, θ_0) , gdzie $\theta_0 = \text{Arg}(x_0 + y_0 i)$. Zatem wystarczy dowieść, że

$$(27) \quad \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)} \frac{\psi^2(r, \theta)}{v(r)} = 0.$$

W tym celu zauważmy, że stosując twierdzenia Taylora i uwzględniając (23) i (24) dostajemy

$$\psi(r, \theta) = \psi(r, \theta) - \psi(R, \theta) = (r-R) \psi_r(r_1, \theta)$$

oraz

$$v(r) = v(r) - v(R) = \frac{1}{2}(r-R)^2 v_{rr}(r_2),$$

gdzie

$$r_1, r_2 \in [r, R].$$

Stąd otrzymujemy

$$(28) \quad \frac{\Psi^2(r, \theta)}{v(r)} = \frac{2 \Psi_r^2(r_1, \theta)}{v_{rr}(r_2)}$$

Ale gdy $(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)$, to $(r_1, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)$ i $r_2 \rightarrow R$. Stąd oraz z (23), (25) i (28) wynika (27).

Lemat 9. $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0, y_0)} \frac{\partial}{\partial r} \left[\frac{\Psi^2(x,y)}{u(x,y)} \right] = 0$, gdzie $(x_0, y_0) \in \partial K_R$.

Dowód. Podobnie jak w dowodzie lematu 8 zauważmy, że wystarczy pokazać, iż

$$(29) \quad \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)} \frac{\partial}{\partial r} \left[\frac{\Psi^2(r, \theta)}{v(r)} \right] = 0,$$

gdzie $\theta_0 = \text{Arg}(x_0 + y_0 i)$.

Ale

$$(30) \quad \frac{\partial}{\partial r} \left[\frac{\Psi^2(r, \theta)}{v(r)} \right] = \frac{1}{v^2(r)} \left[2 \Psi(r, \theta) \Psi_r(r, \theta) v(r) - \Psi^2(r, \theta) v_r(r) \right]$$

Rozumując analogicznie jak w dowodzie lematu 8 stwierdzamy, że

$$\lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)} \frac{2 \Psi(r, \theta) \Psi_r(r, \theta)}{v(r)} = \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)} \frac{\Psi^2(r, \theta) v_r(r)}{v^2(r)} = 0$$

a stąd i z (30) wynika (29).

Niech

$$H(x, y) = \left\{ uu_x \left[\left(\frac{\Psi}{u} \right)_x \right]^2 + 2uu_y \left(\frac{\Psi}{u} \right)_x \left(\frac{\Psi}{u} \right)_y uu_x \left[\left(\frac{\Psi}{u} \right)_y \right]^2 \right\} \frac{x}{r} + \left\{ -uu_y \left[\left(\frac{\Psi}{u} \right)_x \right]^2 + 2uu_x \left(\frac{\Psi}{u} \right)_x \left(\frac{\Psi}{u} \right)_y + uu_y \left[\left(\frac{\Psi}{u} \right)_y \right]^2 \right\} \frac{y}{r}$$

Lemat 10. $\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0, y_0)} H(x, y) = 0$, gdzie $(x_0, y_0) \in \partial K_R$.

Dowód. Wprowadzając współrzędne biegunowe dostajemy

$$\begin{aligned} H_1(r, \theta) &= H(r \cos \theta, r \sin \theta) = \\ &= \frac{1}{3} \left(v^2 v_r \Psi_r^2 + \Psi^2 v_r^3 - 2v v_r^2 \Psi \Psi_r - \frac{1}{r^2} v^2 v_r \Psi^2 \right) \end{aligned}$$

Podobnie jak w dowodach lematów 8 i 9 stwierdzamy, że

$$\lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta)} \frac{v_r \Psi_r^2}{v} = \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta)} \frac{\Psi^2 v_r^3}{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta) v^3} = \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta)} \frac{v_r^2 \Psi \Psi_r}{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta) v^2} = \lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta)} \frac{v_r \Psi^2}{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta)} = 0$$

a stąd wynika, że

$$\lim_{(r, \theta) \rightarrow (R, \theta_0)} H_1(r, \theta) = 0 \quad (\theta_0 = \text{Arg}(x_0 + y_0 i))$$

co należało dowieść.

Ostatecznie z określenia (15) funkcji $\eta(x, y)$ oraz z lematów 7 i 8 mamy $J_1(\xi) \rightarrow 0$. Podobnie z lematów 7 i 9 wnosimy, że $J_2(\xi) \rightarrow 0$, a z lematów 7 i 10 wynika, że $J_3(\xi) \rightarrow 0$. Tak więc twierdzenie 2 zostało udowodnione.

PRACE CYTOWANE

- [1] *Р. Курант, Д. Тильдерт - Методы математической физики, Москва - Ленинград, 1951*
- [2] *M. Krzyżański, Równania różniczkowe cząstkowe rzędu drugiego, cz. I: 1957.*

SUMMARY

On a property of the first eigenfunction of the equation of the inhomogeneous plate.

Let $K_R \stackrel{\text{def}}{=} \{(x,y) : (x^2 + y^2) < R^2\}$ ($0 < R < +\infty$).

We assume that the function $u(x,y)$ is a solution of class C^3 in the set \bar{K}_R and it is of class C^4 in K_R of the problems

/1/ $\Delta \Delta u(x,y) = \lambda k(x,y) u(x,y)$ for $(x,y) \in K_R$,

/2/ $u(x,y) = \frac{\partial u(x,y)}{\partial n} = 0$ for $(x,y) \in \partial K_R$,

where the function $k(x,y)$ is positive and of class C^1 in the set \bar{K}_R . We assume that $k(x,y) = k_1(r) |_{r = \sqrt{x^2 + y^2}}$.

We prove the theorem:

If it exist a solution $u(x,y)$ of the problems /1/,/2/ such that $u(x,y) \neq 0$ for $(x,y) \in K_R$ and $u(x,y) = u_1(r) |_{r = \sqrt{x^2 + y^2}}$ then the function $u(x,y)$ is the only /up to a multiplicatif constant/ first eigenfunction of the problem.

Резюме

О некотором свойстве первой собственной функции
уравнения неоднородной пластинки

Пусть $K_R \stackrel{\text{def}}{=} \{(x, y) : (x^2 + y^2 < R^2)\}$ ($0 < R < +\infty$).

Предполагается, что функция $u(x, y)$ является решением класса C^3 в области \bar{K}_R и класса C^1 в области K_R следующей краевой задачи:

/1/ $\Delta \Delta u(x, y) = \lambda k(x, y) u(x, y)$ для $(x, y) \in K_R$,

/2/ $u(x, y) = \frac{\partial u(x, y)}{\partial n} = 0$ " $(x, y) \in \partial K_R$,

где функция $k(x, y)$ является положительной и класса C^1 в области \bar{K}_R .
Предполагается тоже, что $k(x, y) = k_1(r)|_{r=\sqrt{x^2+y^2}}$.

Автор доказывает следующую теорему:

- если существует решение $u(x, y)$ краевой задачи /1/, /2/

такое что

$$u(x, y) \neq 0 \text{ для } (x, y) \in K_R \text{ и } u(x, y) = u_1(r)|_{r=\sqrt{x^2+y^2}}$$

то функция $u(x, y)$ является единственной / с точностью к мультипликативной постоянной / первой собственной функцией этой задачи.