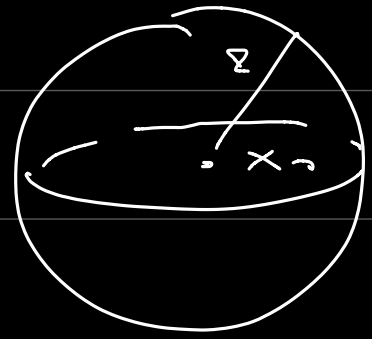


## MEDIE SFERICHE

$$B_1(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^n : |x| < 1\}$$

$$S_1(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^n : |x| = 1\} = \partial B_1$$



Volume della palla  $|B_2(x_0)| = \rho^n |B_1(0)|$

Superficie sferica  $|S_1(x_0)| = \rho^{n-1} |S_1(0)|$

Teorema della divergenza applicato a  $\vec{T}(x) = x$

$$\int_{B_1(0)} \operatorname{div}(x) dx = \int_{S_1(0)} x \cdot \nu d\sigma_x = |S_1(0)|$$
$$= n |B_1(0)|$$

$$\Rightarrow n |B_1(0)| = |S_1|$$

$$|B_1(0)| = \omega_n$$

CALCOLO DEL VOLUME DELLA PALLA n-dimensionale

Introduciamo la funzione  $\Gamma$  di Eulero

$$\Gamma(t) = \int_0^{+\infty} x^{t-1} e^{-x} dx \quad t > 0$$

PROPOSIZIONE

$$\omega_n = \frac{\pi^{n/2}}{\Gamma(\frac{n}{2} + 1)}$$

Dimostrazione:

$$\int_{\mathbb{R}^n} e^{-|x|^2} dx = \int_{\mathbb{R}^n} e^{-(x_1^2 + \dots + x_n^2)} dx_1 \dots dx_n = \dots$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n} \prod_{i=1}^n e^{-x_i^2} dx_1 \cdots dx_n = \prod_{i=1}^n \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-x_i^2} dx_i = \pi^{\frac{n}{2}}$$

D'altra parte, *coord. polari*

$$\int_{\mathbb{R}^n} e^{-|x|^2} dx = \int_0^{+\infty} \left( \int_{S_1} e^{-|x|^2} d\sigma \right) dr = \int_0^{+\infty} e^{-r^2} |S_2| dr$$

$\int_0^{+\infty} e^{-r^2} r^{n-1} |S_1| dr$

$$= |S_1| \int_0^{+\infty} r^{n-1} e^{-r^2} dr = \frac{n \omega_n}{2} \int_0^{+\infty} s^{\frac{n}{2}-1} e^{-s} ds$$

$$= \frac{n}{2} \omega_n \Gamma\left(\frac{n}{2}\right) \quad \left( r^2 = s \quad 2r dr = ds \right)$$

$$\Rightarrow \pi^{\frac{n}{2}} = \frac{n \omega_n}{2} \Gamma\left(\frac{n}{2}\right) = \omega_n \Gamma\left(\frac{n}{2} + 1\right)$$

Infatti in  $t_0 \forall t > 0$

$$\boxed{\Gamma(t+1) = t \Gamma(t)}$$

Per verificare, calcoliamo

$$\Gamma(t+1) = \int_0^{+\infty} x^t e^{-x} dx \stackrel{b.p.}{=} -x^t e^{-x} \Big|_0^{+\infty} + \int_0^{+\infty} t x^{t-1} e^{-x} dx = t \Gamma(t)$$

$= -\frac{d}{dx} e^{-x}$

Inoltre sappiamo che

$$\Gamma(1) = \int_0^{+\infty} e^{-x} dx = 1$$

$$\Rightarrow \Gamma(k) = k \Gamma(k-1) = \dots = k! \Gamma(1) = k!$$

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \int_0^{+\infty} x^{-1/2} e^{-x} dx = 2 \sqrt{\frac{\pi}{2}} = \sqrt{\pi}$$

$x = s^2 \quad dx = 2s ds$

$$\Gamma\left(k + \frac{1}{2}\right) = \left(k + \frac{1}{2}\right) \Gamma\left(k - \frac{1}{2}\right) = \left(k + \frac{1}{2}\right) \left(k - \frac{1}{2}\right) \left(k - \frac{3}{2}\right) \dots \frac{1}{2} \Gamma\left(\frac{1}{2}\right)$$

$\sqrt{\pi}$

Im definitivo

$$\omega_n = \frac{\pi^{n/2}}{\left(\frac{n}{2}\right)!} = \frac{\pi^k}{k!} \quad \text{se } n = 2k \quad (\text{pari})$$

$$\omega_n = \frac{\pi^{k-1}}{\left(k - \frac{1}{2}\right) \left(k - \frac{3}{2}\right) \dots \frac{1}{2}} \quad \text{se } n = 2k - 1 \quad (\text{dispari})$$

$$n = 2 \Rightarrow \omega_2 = \pi \quad |\mathcal{D}_2^n| = n \omega_n = 2\pi$$

$$n = 3 \Rightarrow \omega_3 = \frac{\pi}{\frac{3}{2} \cdot \frac{1}{2}} = \frac{4\pi}{3} \quad |\mathcal{D}_3^n| = 3\omega_n = 4\pi$$

OSSERVAZIONE: Nell'integrazione abbiamo usato il fatto che

$$\int_{B_R(x_0)} f(x) dx = \int_0^R \left( \int_{S_2(x_0)} f(x) d\sigma_x \right) dr =$$

Formula di coarea

$$x = x_0 + \rho g$$

$$= \int_0^R \int_{S_2(x_0)} f(x_0 + \rho g) \rho^{n-1} d\sigma_g d\rho$$

PROPOSIZIONE:  $\frac{d}{dr} \int_{B_r(x_0)} f(x) dx = \int_{\partial B_r(x_0) = S_2(x_0)} f(x) d\sigma_x \quad \forall r \in (0, R)$

per ogni funzione  $f \in C^1(B_R)$ .

Dimostrazione  $\int_{B_1(x_0)} f(x) dx = \int_{B_1(0)} f(x_0 + ry) r^n dy$

avendo posto  $x = x_0 + ry$ .

$$\frac{d}{dr} \left( r^n \int_{B_1(x_0)} f(x_0 + ry) dy \right) = n r^{n-1} \int_{B_1(x_0)} f(x_0 + ry) dy +$$

$$+ r^n \int_{B_1(x_0)} \nabla f(x_0 + ry) \cdot y dy$$

ora poniamo  $\vec{F}(y) = f(x_0 + ry) y$  e osserviamo che

$$\operatorname{div}_y \vec{F} = r \nabla f(x_0 + ry) \cdot y + n f(x_0 + ry), \text{ di modo che}$$

$$\frac{d}{dr} \left( r^n \int_{B_1(x_0)} f(x_0 + ry) dy \right) = r^{n-1} \int_{B_1(0)} \operatorname{div}(\vec{F}(y)) dy$$

$$= r^{n-1} \int_{S_1(0)} \vec{F}(y) \cdot \overset{y}{\nu} d\sigma_y = r^{n-1} \int_{S_1(0)} f(x_0 + ry) d\sigma_y$$

$$= \int_{S_r(x_0)} f(x) d\sigma_x$$





Integrando la relazione  $\frac{d}{dt} \left( \int_{B_t} f(x) dx \right) = \int_{\partial B_t} f(x) d\sigma_x$

fra 0 e R, tenendo conto che  $\lim_{t \rightarrow 0} \int_{B_t} f(x) dx = 0$ , otteniamo

$$\int_{B_R} f(x) dx = \int_0^R \int_{\partial B_t} f(x) d\sigma_x dt$$

La formula è vera per ogni funzione  $f \in C^0(B_R)$

### MEDIA SUPERFICIALE E MEDIA VOLUMETRICA

$$\int_{S_2(x)} f(y) d\sigma_y = \frac{1}{|S_2(x)|} \int_{S_2(x)} f(y) d\sigma_y = \frac{1}{2^{n-1} n \omega_n} \int_{S_2(x)} f(y) d\sigma_y$$

$$= \frac{1}{n \omega_n} \int_{S_1(0)} f(x + 2y) d\sigma_y$$

$$\int_{B_2(x)} f(y) dy = \frac{1}{|B_2(x)|} \int_{B_2(x)} f(y) dy = \frac{1}{2^n \omega_n} \int_{B_1(x)} f(y) dy$$

$$= \frac{1}{\omega_n} \int_{B_1(0)} f(x + 2y) dy$$

TEOREMA: Se  $f \in C(B_R(x))$  allora

$$(i) \quad \lim_{r \rightarrow 0} \int_{S_2(x)} f(y) d\sigma_y = f(x) = \lim_{r \rightarrow 0} \int_{B_2(x)} f(y) dx$$

ii) Se inoltre  $f \in C^2(B_R)$  allora la funzione

$$\varphi(r) = \int_{S_2(x)} f(y) d\sigma_y$$

è derivabile e risulta

$$\varphi'(r) = \frac{r}{n} \int_{B_2(x)} \Delta f(y) dy$$

Dimostrazione: la parte i) è lasciata per esercizio.

ii) rinviamo

$$\varphi(r) = \int_{S_2(0)} f(y) d\sigma_y = \frac{1}{n\omega_n} \int_{S_2(0)} f(x+ry) d\sigma_y$$

$$\varphi'(r) = \frac{1}{n\omega_n} \int_{S_2(0)} \nabla f(x+ry) \cdot y d\sigma_y = \frac{1}{n\omega_n} \int_{B_2(0)} \operatorname{div}_y (y \nabla f(x+ry)) dy$$

$$= \frac{1}{n\omega_n} \int_{B_2(0)} r \Delta f(x+ry) dy = \frac{r}{n} \int_{B_2(x_0)} \Delta f(y) dy$$

OSSERVAZIONE:  $\varphi(r) = \int_{B_2(x)} f(y) dy = \frac{1}{2^n \omega_n} \int_{B_2} f(y) dy =$

$$= \frac{1}{2^n \omega_n} \int_0^r \int_{\partial B_s(x)} f(y) d\sigma_y ds = \frac{r}{2^n} \int_0^r \frac{1}{n\omega_n s^{n-1}} \int_{\partial B_s} f(y) d\sigma_y ds = \frac{r}{2^n} \int_0^r s^{n-1} \varphi(s) ds$$

$$= \frac{1}{2^n} \left[ \int_0^r \int_{\partial B_s(x)} \varphi(s) ds - \int_0^r \int_{\partial B_s(x)} \varphi'(s) ds \right] = \varphi(r) - \frac{1}{2^n} \int_0^r \Delta^n \frac{1}{n} \int_{B_s(x)} \Delta \varphi(y) dy ds$$

$$= \varphi(r) - \frac{1}{n \omega_n} \frac{1}{2^n} \int_0^r \int_{\partial B_s(x)} \Delta \varphi(y) dy ds$$

TEOREMA: Sia  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$  e sia  $u \in C^2(\Omega)$ . Le seguenti proprietà

sono equivalenti

(i)  $u$  è armonica in  $\Omega$

(ii)  $u$  verifica la proprietà delle medie superficiali

$$u(x) = \int_{\partial B_r(x)} u(y) d\sigma_y \quad \forall \overline{B_r(x)} \subset \Omega$$

(iii)  $u$  verifica la proprietà delle medie volumetriche:

$$u(x) = \int_{B_r(x)} u(y) d\sigma_y \quad \forall \overline{B_r(x)} \subset \Omega$$

Dimostrazione: Fissato  $x \in \Omega$ ,  $r \in (0, d(x, \partial\Omega))$ , consideriamo

$$\varphi(r) = \int_{\partial B_r(x)} u(y) d\sigma_y \quad \psi(r) = \int_{B_r(x)} u(y) dy$$

i)  $\Rightarrow$  ii) Infatti se  $u$  è armonica abbiamo  $\varphi'(r) = 0$

dunque  $\varphi(r) = \varphi(s) \quad \forall 0 < s < r$

$$\Rightarrow \varphi(r) = \lim_{s \rightarrow 0} \varphi(s) = u(x)$$

ii)  $\Rightarrow$  iii) Infatti, se  $\Delta u = 0$  abbiamo  $\varphi'(r) = \psi'(r)$

$\forall z$ .

ii)  $\Rightarrow$  i) Im particolare, ii)  $\Rightarrow \varphi = \text{costante}$  e quindi

$$\int_{B_2(x)} \Delta u(y) dy = 0 \quad \forall B_2(x)$$

Ma allora  $\Delta u(x) = 0 \quad \forall x \in \Omega$ . Infatti abbiamo

$$\Delta u(x) = \lim_{r \rightarrow 0} \int_{B_r(x)} \Delta u(y) dy = 0.$$

iii)  $\Rightarrow$  ii)  $\psi(r) = u(x) \Rightarrow n \int_0^r s^{n-1} \varphi(s) ds = r^n u(x)$ .

$\forall r$  - Derivando otteniamo

$$n r^{n-1} \varphi(r) = n r^{n-1} u(x) \Rightarrow \varphi(r) = u(x) \quad \forall r \in (0, d(x, \partial\Omega))$$

Esempio: Polinomi armonici

Consideriamo un polinomio armonico in  $\mathbb{R}^2$ . Sappiamo che è la parte reale di un polinomio complesso. Possiamo scrivere

$$f(z) = a_0 + a_1(z-z_0) + \dots + a_n(z-z_0)^n$$

$$(z-z_0)^k = r^k (\cos k\theta + i \sin k\theta)$$

$$\Rightarrow \int_{\mathbb{S}_1(z_0)} (z-z_0)^k d\sigma_z = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} r^k (\cos k\theta + i \sin k\theta) d\theta$$

$$= \begin{cases} 0 & \text{se } k \geq 1 \\ 1 & \text{se } k = 0 \end{cases}$$

Quindi

$$p(z_0) = a_0 = \int_{S_\eta(z_0)} p(z) d\sigma_z$$

Lo stesso avviene per la media volumetrica

OSSERVAZIONE: Se  $\Delta u \geq 0$  abbiamo  $\varphi(r)$  monotono

non decrescente  $\Rightarrow u(x) = \lim_{r \rightarrow 0} \varphi(r) \leq \int_{\partial B_r(x)} u(y) dy$

(la funzione  $u$  si dice subarmonica)

analogamente  $u(x) \leq \int_{B_r(x)} u(y) dy$

### REGOLARITA' DELLE FUNZIONI ARMONICHE

TEOREMA: Dato un aperto  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$ , se  $u \in C(\Omega)$

verifica le proprietà della media (superficiale o volumetrica)

allora  $u \in C^\infty(\Omega)$ . In particolare, le funzioni armoniche sono

$C^\infty(\Omega)$ .

TEOREMA: Se  $u \in C(\Omega)$  ha le proprietà della media

superficiale o volumetrica, allora  $u \in C^\infty(\Omega)$  ed è una

funzione armonica in  $\Omega$ .

Dimostrazione del teorema di regolarità

Per primo caso introduciamo una tecnica fondamentale: la regolarizzazione mediante convoluzione.

Definizione: Chiamiamo famiglia regolarizzante, o famiglia di mollificatori, una famiglia  $\eta_\varepsilon: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\varepsilon > 0$ , con le seguenti proprietà:

i)  $\eta_\varepsilon \in C^\infty(\mathbb{R}^n)$

ii)  $\eta_\varepsilon \geq 0$  su  $\mathbb{R}^n$

iii)  $\text{supp}(\eta_\varepsilon) \subset \bar{B}_\varepsilon$

iv)  $\int_{B_\varepsilon} \eta_\varepsilon(x) dx = 1$

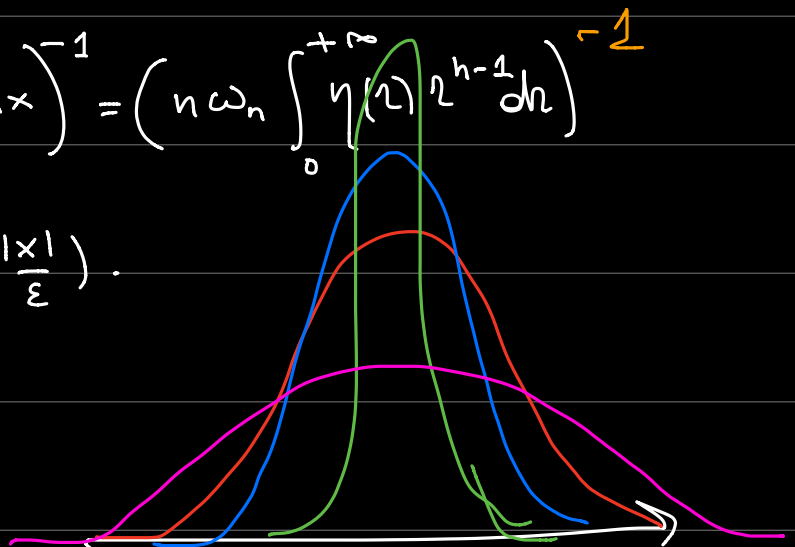
Esempio: Consideriamo la funzione

$$\eta(r) = \begin{cases} C e^{-\frac{1}{r^2-1}} & \text{se } 0 \leq r < 1 \\ 0 & \text{se } |r| \geq 1 \end{cases}$$

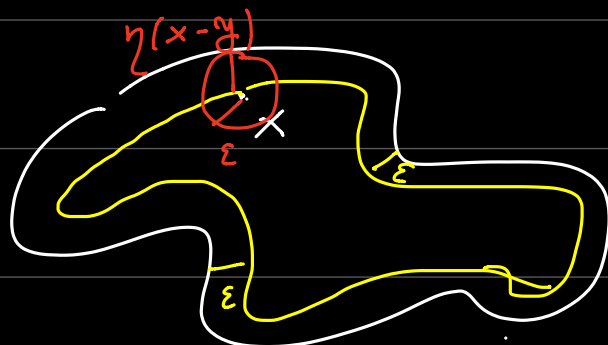
dove  $C = C_n = \left( \int_{\mathbb{R}^n} \eta(|x|) dx \right)^{-1} = \left( n \omega_n \int_0^{+\infty} \eta(r) r^{n-1} dr \right)^{-1}$

Definiamo  $\eta_\varepsilon(x) = \frac{1}{\varepsilon^n} \eta\left(\frac{|x|}{\varepsilon}\right)$ .

$\eta(|x|)$



Sia  $f_\varepsilon(x) = \int_{\Omega_\varepsilon} \eta_\varepsilon(x-y) f(y) dy$ , dove  $\Omega_\varepsilon = \{x \in \Omega : d(x, \partial\Omega) > \varepsilon\}$



L'integrale é ben definito -

LEMMA: Se  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  é continua in  $\Omega$  allora  $\forall \varepsilon > 0$  sufficientemente piccolo  $f_\varepsilon \in C^\infty(\Omega)$

Dimostrazione del lemma - Sia  $x_0 \in \Omega_\varepsilon$  e sia  $\delta > 0$  t.c.

$d(x_0, \partial\Omega) + \delta < \varepsilon$  - In questo modo  $\overline{B_{\varepsilon+\delta}(x_0)} \subset \Omega$  e

$$f_\varepsilon(x) = \int_{\overline{B_{\varepsilon+\delta}(x_0)}} \eta_\varepsilon(x-y) f(y) dy \quad \forall x \in B_\delta(x_0)$$

$\nearrow$   
 compatto

Si può applicare il teorema di derivazione sotto segno di integrale e

$$\frac{\partial f_\varepsilon}{\partial x_i}(x) = \int_{\overline{B_{\varepsilon+\delta}(x_0)}} \frac{\partial \eta_\varepsilon}{\partial x_i}(x-y) f(y) dy \quad \forall x \in B_\delta(x_0)$$

Si possono eseguire tutte le derivate che desideriamo -