



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

POSGRADO EN CIENCIAS MATEMÁTICAS

FACULTAD DE CIENCIAS

**INFINIDAD DE SOLUCIONES DE PROBLEMAS
ELÍPTICOS CON PERTURBACIÓN DE
SIMETRÍAS EN DOMINIOS SIMÉTRICOS**

T E S I S

**QUE PARA OBTENER EL GRADO ACADÉMICO DE
DOCTOR EN CIENCIAS (MATEMÁTICAS)**

PRESENTA

M. en C. ERIC FABIÁN HERNÁNDEZ MARTÍNEZ

DIRECTORA DE TESIS: DRA. MÓNICA ALICIA CLAPP JIMÉNEZ LABORA

MÉXICO, D. F.

SEPTIEMBRE, 2006



Universidad Nacional
Autónoma de México



UNAM – Dirección General de Bibliotecas
Tesis Digitales
Restricciones de uso

DERECHOS RESERVADOS ©
PROHIBIDA SU REPRODUCCIÓN TOTAL O PARCIAL

Todo el material contenido en esta tesis esta protegido por la Ley Federal del Derecho de Autor (LFDA) de los Estados Unidos Mexicanos (México).

El uso de imágenes, fragmentos de videos, y demás material que sea objeto de protección de los derechos de autor, será exclusivamente para fines educativos e informativos y deberá citar la fuente donde la obtuvo mencionando el autor o autores. Cualquier uso distinto como el lucro, reproducción, edición o modificación, será perseguido y sancionado por el respectivo titular de los Derechos de Autor.

Agradecimientos

A mis padres por que sin ellos no se que sería de mi.

A Vero por su amor, compañía, comprensión y todo lo que me ha brindado.

A mi hermano Emmanuel, por sus ganas de vivir día a día sin importar las adversidades.

A mi hermano Ever y a su familia por ser un apoyo incondicional.

A Mónica Clapp por su enorme paciencia y dedicación, muchas gracias.

A mis sinodales, por tomarse el tiempo de revisar este trabajo.

A Nils Ackermann por sus atinadas observaciones y sugerencias.

A mis amigos de hoy y siempre, Checo, Canito, Marcos y Gera.

A mis amigos y compañeros que por sus consejos imparciales y objetivos me han ayudado a ser mejor cada día, siempre los llevaré en mi mente, gracias.

A Toño Gómez por la amistad brindada desde mis inicios en esta Facultad.

A Natasha por darme esa experiencia de vida invaluable, PESKER (Programa de Educación Superior para Centros de Readaptación Social del Distrito Federal).

Al IMATE por otorgarme un espacio para trabajar y por todo el apoyo brindado.

Esta tesis se desarrolló bajo el auspicio de la UNAM a través de una beca de la DGEP. Con el apoyo del proyecto PAPIIT IN105106-3, Conacyt 43724 y el SNI expediente 1169.

Índice general

Agradecimientos	III
1. Introducción	1
1.1. El problema	1
1.2. Antecedentes	1
1.3. Resultados de la tesis	3
2. Preliminares	5
2.1. El teorema de Bolle, Ghoussoub y Tehrani	5
3. Multiplicidad de soluciones simétricas	21
3.1. El problema	21
3.2. Formulación variacional del problema	22
3.3. Propiedades de la trayectoria de funcionales	24
3.4. Estimaciones de los valores minimax G -invariantes	32
3.5. Infinidad de soluciones G -invariantes.	38
3.6. Comparación con resultados previos	43
4. Cotas superiores para la energía de soluciones G-invariantes	47
4.1. Cotas superiores	47
4.2. Demostración de los teoremas principales	57

Capítulo 1

Introducción

1.1. El problema

Consideremos el problema

$$(\mathcal{P}_G) \quad \begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = u_0, & \text{en } \partial\Omega \\ u(gx) = u(x) & x \in \Omega, g \in G \end{cases}$$

donde G es un subgrupo cerrado del grupo $O(N)$ de todas las transformaciones ortogonales de \mathbb{R}^N , $\Omega \subset \mathbb{R}^N$ es abierto, acotado, suave y G -invariante, $N \geq 3$, $2 < p < 2^* := \frac{2N}{N-2}$ y $f, u_0 : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}$ son funciones continuas G -invariantes.

Recordemos que un subconjunto Ω de \mathbb{R}^N es G -invariante si $gx \in \Omega$ para toda $x \in \Omega$, $g \in G$ y que una función $h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ es G -invariante si $h(gx) = h(x)$ para toda $x \in \Omega$, $g \in G$.

El objetivo de esta tesis es investigar la existencia de una infinidad de soluciones G -invariantes para este problema.

1.2. Antecedentes

El problema

$$(\mathcal{P}) \quad \begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = 0, & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

donde Ω es un dominio abierto, acotado y suave de \mathbb{R}^N , $N \geq 3$, $2 < p < 2^*$ y $f \in L^2(\Omega)$, ha sido estudiado por muchos especialistas durante los últimos 25 años. Se trata de un problema interesante y difícil que aún no ha sido resuelto del todo.

Es bien sabido que, si $f = 0$, este problema tiene una infinidad de soluciones para toda $p \in (2, 2^*)$, véase por ejemplo [28]. En este caso el problema es simétrico, es decir, u es solución de (φ) si y sólo si $-u$ lo es. Esto permite usar métodos conocidos para obtener una infinidad de puntos críticos del problema variacional asociado.

Cuando $f \neq 0$ el problema ya no es simétrico y los invariantes topológicos que se usan en el caso simétrico como el género de Krasnoselskii o la categoría equivariante de Lusternik-Schnirelmann, no funcionan en este caso. Los primeros resultados para este problema se deben a Bahri y Berestycki [2], Struwe [26] y Rabinowitz [22]. Mencionamos el siguiente:

Teorema 1.1 (Bahri-Berestycki, 1981) *Para toda $f \in L^2(\Omega)$ el problema (φ) tiene una infinidad de soluciones si*

$$2 < p < p_N$$

donde p_N es la solución más grande de la ecuación $2(N-1)p^2 - (N+2)p - N = 0$.

Es fácil ver que $p_N < 2^*$. Por otro lado, Bahri [4] probó el siguiente resultado:

Teorema 1.2 (Bahri, 1981) *Para casi toda $f \in L^2(\Omega)$ el problema (φ) tiene una infinidad de soluciones si*

$$2 < p < 2^*.$$

Es razonable conjeturar que el problema (φ) tiene una infinidad de soluciones para toda $f \in L^2(\Omega)$ y para toda $p \in (2, 2^*)$ pero este resultado, a la fecha, no ha sido demostrado. El mejor resultado que se conoce respecto de p se debe a Bahri y Lions [3] quienes, utilizando estimaciones fuertes para el índice de Morse de operadores de Schrödinger obtenidas por Cwikel [13], Lieb [20] y Rosenbljum [24] demostraron el siguiente resultado:

Teorema 1.3 (Bahri-Lions, 1988) *Para toda $f \in L^2(\Omega)$ el problema (φ) tiene una infinidad de soluciones si*

$$2 < p < \frac{2N-2}{N-2}.$$

Por otra parte, el problema

$$(\varphi') \quad \begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = u_0, & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

con condición no homogénea a la frontera $u_0 \in C^2(\partial\Omega)$ ha sido también muy estudiado. Candela y Salvatore [11] obtuvieron un resultado semejante al de Bahri y Berestycki citado arriba. El mejor resultado que se conoce hasta la fecha es el siguiente resultado de Bolle, Ghoussoub y Tehrani [6], que se basa en un método desarrollado por Bolle [5] y en las estimaciones de Cwikel [13], Lieb [20] y Rosenbljum [24].

Teorema 1.4 (Bolle-Ghoussoub-Tehrani, 2000) *El problema (\wp') tiene una infinidad de soluciones si*

$$2 < p < \frac{2N}{N-1}.$$

1.3. Resultados de la tesis

En esta tesis consideraremos dominios Ω que son invariantes bajo la acción de un subgrupo cerrado G de $O(N)$ y supondremos que f y u_0 son G -invariantes. Es de esperarse que en este caso la condición sobre p pueda ser mejorada. Probaremos que, en efecto, si Ω contiene una G -órbita de dimensión suficientemente grande, entonces las condiciones sobre p dadas en los Teoremas 1.3 y 1.4 pueden ser mejoradas. A continuación enunciaremos en detalle los resultados principales de esta tesis.

Consideremos el problema

$$(\wp_G) \quad \begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = u_0, & \text{en } \partial\Omega \\ u(gx) = u(x) & x \in \Omega, g \in G \end{cases}$$

donde G es un subgrupo cerrado del grupo $O(N)$ de todas las transformaciones ortogonales de \mathbb{R}^N , $\Omega \subset \mathbb{R}^N$ es abierto, acotado, suave y G -invariante, $N \geq 3$, $2 < p < 2^* := \frac{2N}{N-2}$, $f \in C^0(\bar{\Omega})$ y $u_0 \in C^2(\partial\Omega)$.

Denotamos por

$$Gx := \{gx : g \in G\}$$

a la G -órbita de un punto $x \in \mathbb{R}^N$ y por

$$m = m(G, \Omega) := \max\{\dim(Gx) : x \in \Omega\}$$

a la máxima dimensión de una G -órbita de Ω .

Denotamos por $p'_{N,m}$ a la máxima raíz de la ecuación

$$(2N - m - 2)p^2 - (5N - 2m - 2)p + 2N = 0,$$

es decir,

$$p'_{N,m} := \frac{5N - 2m - 2 + \sqrt{(5N - 2m - 2)^2 - 8N(2N - m - 2)}}{2(2N - m - 2)},$$

y denotamos por

$$p_{N,m} := \max\left\{p'_{N,m}, \frac{2N-2}{N-2}\right\}, \quad \tilde{p}_{N,m} := \max\left\{\frac{6N-4m}{3N-2m-2}, \frac{2N}{N-1}\right\}.$$

Denotamos además por

$$\|u\|^2 := \int_{\Omega} |\nabla u|^2,$$

a la norma en el espacio de Sobolev $H_0^1(\Omega)$. Probaremos los siguientes resultados.

Teorema 1.5 *Si $p \in (2, \tilde{p}_{N,m})$ entonces el problema (φ_G) tiene una sucesión no acotada (u_k) de soluciones G -invariantes que satisfacen*

$$\|u_k\|^2 \leq ak^\gamma,$$

donde a es una constante positiva y $\gamma = 2p/(N-m)(p-2)$.

Teorema 1.6 *Si $u_0 = 0$ y $p \in (2, p_{N,m})$ entonces el problema (φ_G) tiene una sucesión no acotada (u_k) de soluciones G -invariantes que satisfacen*

$$\|u_k\|^2 \leq ak^\gamma,$$

donde a es una constante positiva y $\gamma = 2p/(N-m)(p-2)$.

Se tiene que

$$p_{N,m} > \frac{2N-2}{N-2} \quad \text{si } m > \frac{N^2}{2(N-1)},$$

y que

$$\tilde{p}_{N,m} > \frac{2N}{N-1} \quad \text{si } m > \frac{N}{2},$$

es decir, las condiciones sobre p dadas por los Teoremas 1.5 y 1.6 son mejores que las obtenidas por Bahri-Lions [3] y Bolle-Ghoussoub-Tehrani [6] si Ω contiene una G -órbita de dimensión suficientemente grande. Notemos, sin embargo que, en todos los casos, $p_{N,m} < 2^*$ y $\tilde{p}_{N,m} < 2^*$ (véase la Sección 3.6).

En el caso radial $G = O(N)$, Candela, Palmieri y Salvatore [10] probaron que, si $N \geq 4$, el problema $(\varphi_{O(N)})$ tiene infinidad de soluciones para toda $p \in (2, 2^*)$. Su demostración se basa en estimaciones análogas a las de Cwikel [13], Lieb [20] y Rosenbljum [24] para el índice de Morse de operadores de Schrödinger en $H_0^1(\Omega)^{O(N)}$.

Aquí usaremos una fórmula asintótica para los valores propios del Laplaciano en $H_0^1(\Omega)^G$ obtenida por Brüning y Heinze [7, 8] y por Donnelly [14].

Queremos hacer notar que, para el grupo trivial $G = \{1\}$ la estimación $\|u_k\|^2 \leq ak^\gamma$ es idéntica a la obtenida por Castro y Clapp en [9].

Esta tesis está organizada como sigue: En el Capítulo 2 daremos la demostración de un resultado abstracto debido a Bolle, Ghoussoub y Tehrani [6] que será la base de nuestros resultados. En el Capítulo 3 probaremos las afirmaciones de existencia de sucesiones no acotadas de soluciones de los Teoremas 1.5 y 1.6. En el Capítulo 4 probaremos las estimaciones para la norma de tales soluciones.

Capítulo 2

Preliminares

2.1. El teorema de Bolle, Ghoussoub y Tehrani

Sea X un espacio de Hilbert de dimensión infinita y sea $\Phi : X \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ un funcional de clase C^2 . Podemos pensar a Φ como una trayectoria de funcionales

$$\Phi_t : X \rightarrow \mathbb{R}, \quad \Phi_t(u) = \Phi(u, t), \quad 0 \leq t \leq 1,$$

y denotar por $\Phi'_t(u) = \frac{\partial}{\partial u} \Phi(u, t)$ la derivada de Φ_t . Supongamos que Φ_t cumple las siguientes propiedades.

(P1) Toda sucesión $(u_n, t_n) \in X \times [0, 1]$ tal que $(\Phi_{t_n}(u_n))$ está acotada y $\|\Phi'_{t_n}(u_n)\| \rightarrow 0$ tiene una subsucesión convergente.

(P2) Para todo $b \in \mathbb{R}$ existe una constante C tal que

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} \Phi(u, t) \right| \leq C(\|\Phi'_t(u)\| + 1)(\|u\| + 1) \quad \text{si } |\Phi_t(u)| \leq b.$$

(P3) Existen dos funciones continuas $\theta_1, \theta_2 : [0, 1] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $\theta_1 \leq \theta_2$, las cuales son Lipschitz continuas en la segunda variable, θ_2^- es monótona en la segunda variable y tales que

$$\theta_1(t, \Phi_t(u)) \leq \frac{\partial}{\partial t} \Phi(u, t) \leq \theta_2(t, \Phi_t(u)) \quad \text{si } \Phi'_t(u) = 0,$$

donde $h^- := \max\{-h, 0\}$

(P4) Φ_0 es par y para todo subespacio W de dimensión finita de X , se tiene que

$$\sup_{0 \leq t \leq 1} \Phi_t(w) \rightarrow -\infty \quad \text{si } w \in W, \quad \|w\| \rightarrow \infty.$$

Fijemos una sucesión de subespacios lineales $X_1 \subset \dots \subset X_k \subset \dots$ de X , con $\dim X_k = k$ y definamos

$$c_k = \inf_{\varphi \in \Gamma} \sup_{x \in X_k} \Phi_0(\varphi(x)) \tag{2.1}$$

donde

$$\Gamma = \{\varphi \in C(X, X) : \varphi \text{ es impar y } \exists R > 0 \text{ tal que } \varphi(x) = x \text{ para } \|x\| > R\}.$$

Sean $\zeta_i : [0, 1] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $i = 1, 2$, definidas por

$$\begin{cases} \zeta_i(0, s) = s \\ \frac{\partial}{\partial t} \zeta_i(t, s) = \theta_i(t, \zeta_i(t, s)). \end{cases} \quad (2.2)$$

El siguiente resultado fue probado en [6] (ver Teorema 2.2).

Teorema 2.1 (Bolle, Ghoussoub, Tehrani). *Supongamos que Φ_t cumple (P1)-(P4). Si $\zeta_2(1, c_k + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1})$ para alguna $\varepsilon > 0$, entonces para toda $\varphi \in \Gamma$ tal que $\sup_{\varphi(X_k)} \Phi_0 < c_k + \varepsilon$ existe un valor crítico \tilde{c}_k de Φ_1 tal que*

$$\zeta_2(1, c_k) < \zeta_1(1, c_{k+1}) \leq \tilde{c}_k \leq \zeta_2(1, \sup_{x \in X_{k+1}} \Phi_0(\varphi(x))). \quad (2.3)$$

Más aún, si la sucesión

$$\left(\frac{c_{k+1} - c_k}{\max_{0 \leq t \leq 1} |\theta_1(t, c_{k+1})| + \max_{0 \leq t \leq 1} |\theta_2(t, c_k)| + 1} \right) \quad (2.4)$$

no esta acotada, entonces $\tilde{c}_k \rightarrow \infty$.

Antes de ver la demostración veremos algunas propiedades de los valores c_k definidos por (2.1). Supondremos de aquí en adelante que se cumplen (P1)-(P4).

Lema 2.2 *Sea W un subespacio de X de dimensión finita y $\varphi \in \Gamma$ entonces existe $x_0 \in W$ tal que*

$$\sup_W \Phi_0(\varphi(x)) = \Phi_0(\varphi(x_0)).$$

Demostración: Por (P4) existe una bola $\bar{B} \subset W$, tal que

$$\sup_W \Phi_0(\varphi(x)) = \sup_{\bar{B}} \Phi_0(\varphi(x)).$$

Por ser W de dimensión finita \bar{B} es compacta, como $\Phi_0 \circ \varphi$ es continua alcanza su máximo, es decir existe $x_0 \in W$ tal que

$$\sup_W \Phi_0(\varphi(x)) = \Phi_0(\varphi(x_0)).$$

■

Definamos por

$$\Phi_0^{\geq b} := \{u \in X : \Phi_0(u) \geq b\}.$$

Sea $e \in X_{k+1} \setminus X_k$. Usando el Lema anterior es fácil ver que para toda $\varphi \in \Gamma$ se tiene que

$$\Phi_0^{\geq c_{k+1}} \cap \{\varphi(u + se) : (u, s) \in X_k \times [0, +\infty)\} \neq \emptyset,$$

ya que por la definición de c_{k+1} se sigue que

$$\sup_{X_{k+1}} \Phi_0(\varphi(x)) = \Phi_0(\varphi(x_0)) \geq c_{k+1}.$$

Proposición 2.3 *Sea $e \in X_{k+1} \setminus X_k$ y sea*

$$\vartheta : \{v + se \in X_{k+1} : v \in X_k, s \in [0, +\infty)\} \rightarrow X$$

una función continua con las siguientes propiedades:

i) $\vartheta|_{X_k}$ es impar,

ii) Existe $R > 0$ tal que $\vartheta(u) = u$ si $\|u\| > R$.

Entonces existe un punto $(v_0, s_0) \in X_k \times [0, +\infty)$ tal que

$$\Phi_0(\vartheta(v_0 + s_0e)) \geq c_{k+1}.$$

Demostración: Consideremos a $\tilde{\vartheta} : X_{k+1} \rightarrow X$, la extensión de ϑ definida por

$$\tilde{\vartheta}(v + se) := \begin{cases} \vartheta(v + se) & \text{si } s \geq 0 \\ -\vartheta(-v - se) & \text{si } s \leq 0. \end{cases}$$

recordemos que la $\dim(X_{k+1}) = \dim(X_k) + 1$. Dado que $\vartheta|_{X_k}$ es impar, $\tilde{\vartheta}$ está bien definida, es continua y satisface que $\tilde{\vartheta}(v) = v$, si $\|v\| > R$. Por el Teorema de Tietze la podemos extender a una función impar en todo el espacio X tal que $\tilde{\vartheta}(v) = v$ para $\|v\|$ grande, es decir, $\tilde{\vartheta} \in \Gamma$. Por el Lema 2.2 y la definición de c_k (véase 2.1), existe $u_0 \in X_{k+1}$, tal que

$$\Phi_0(\tilde{\vartheta}(u_0)) \geq c_{k+1}.$$

Como Φ_0 es par y $\tilde{\vartheta}$ es impar podemos suponer que $u_0 = v_0 + s_0e$, con $(v_0, s_0) \in X_k \times [0, +\infty)$. ■

Proposición 2.4 *Los valores c_k cumplen las siguientes propiedades:*

- i) *Existen M_k , tal que $c_k \leq \sup_{X_k} \Phi_0(u) \leq M_k$ para todo k .*
- ii) $\Phi_0(0) \leq c_k \leq c_{k+1}$.

Demostración: Para demostrar la primera afirmación observemos que la identidad pertenece a Γ y por la definición de c_k (véase 2.1) y el Lema 2.2 se obtiene (i). Ahora para la segunda afirmación tenemos que

$$\Phi_0(0) = \Phi_0(\varphi(0)) \leq \sup_{X_k} \Phi_0(\varphi(u)) \quad \text{para toda } \varphi \in \Gamma,$$

y además como $X_k \subset X_{k+1}$, se sigue que $c_k \leq c_{k+1}$. ■

Sea $t \in [0, 1]$, denotamos por

$$K_c = \{u \in X : \Phi_t(u) = c \text{ y } \Phi'_t(u) = 0\}.$$

Proposición 2.5 *Si Φ satisface (P1) entonces K_c es compacto.*

Demostración: Como Φ satisface (P1), entonces Φ_t satisface la condición de Palais-Smale es decir toda sucesión $(u_n) \subset K_c$, tiene una subsucesión que converge a un punto crítico de Φ_t . Y por la continuidad de Φ_t , se cumple que $u \in K_c$. ■

Proposición 2.6 c_k es valor crítico de Φ_0 .

Demostración: Por definición de c_k (véase 2.1) para toda $\varepsilon > 0$, existe $\varphi \in \Gamma$, tal que

$$\sup_{X_k} \Phi_0(\varphi(u)) \leq c_k + \varepsilon, \tag{2.5}$$

como $\varphi \in \Gamma$ y Φ_0 cumple (P4) existe $R > 0$ tal que

$$\begin{aligned} \varphi(u) &= u, \quad \text{si } \|u\| \geq R, \\ \Phi_0(u) &\leq c_k - \varepsilon \quad \text{si } \|u\| \geq R \text{ y } u \in X_k. \end{aligned}$$

Supongamos que c_k es valor regular Φ_0 , como Φ_0 satisface (P1), existe $\varepsilon > 0$ tal que Φ_0 no tiene valores críticos en $[c_k - \varepsilon, c_k + \varepsilon]$. Usando el Lema de Deformación ([28, Lema 3.1]). Entonces existe una homotopía continua $\eta : X \times [0, 1] \rightarrow X$ tal que:

- i) $\eta(u, t) = u$ si $t = 0$ ó $u \notin \Phi_0^{-1}([c_k - \varepsilon, c_k + \varepsilon])$ ó $\|u\| \geq R$,
- ii) $\eta(u, 1) \in \Phi_0^{\leq c_k - \varepsilon}$ para todo $u \in \Phi_0^{\leq c_k + \varepsilon}$,

iii) $\eta(\cdot, t)$ es impar para todo $t \in [0, 1]$.

Sea $\hat{\varphi}(u) := \eta(\varphi(u), 1)$, como η satisface (i) y (iii) entonces $\hat{\varphi} \in \Gamma$, pero por (ii) y (2.5)

$$\sup_{X_k} \Phi_0(\hat{\varphi}(u)) \leq c_k - \varepsilon,$$

contradiciendo la definición de c_k . ■

Observemos que el hecho de que Φ_0 es par implica que η es impar y por lo tanto tenemos que $\hat{\varphi} \in \Gamma$, esto fue fundamental en la demostración anterior. Los valores c_k no son valores críticos de Φ_1 , por que este funcional no es par, entonces no podemos usar el mismo argumento, que usamos para Φ_0 .

De las hipótesis **(P1)** y **(P3)** se obtiene el siguiente resultado.

Lema 2.7 Para cada $b, \delta > 0$ existe $\rho > 0$ tal que

$$\theta_1(t, \Phi_t(u)) - \delta \leq \frac{\partial}{\partial t} \Phi(u, t) \leq \theta_2(t, \Phi_t(u)) + \delta$$

para toda $(u, t) \in X \times [0, 1]$, con $|\Phi_t(u)| < b$ y $\|\Phi'_t(u)\| < \rho$.

Demostración: Argumentando por contradicción, supongamos que existen $b, \delta > 0$ y $(u_k, t_k) \in X \times [0, 1]$ tales que

$$t_k \rightarrow t, \quad |\Phi_{t_k}(u_k)| < b, \quad \text{y} \quad \|\Phi'_{t_k}(u_k)\| \rightarrow 0 \quad \text{si} \quad k \rightarrow +\infty$$

y además cumplen que

$$\frac{\partial}{\partial t} \Phi(u_k, t_k) \leq \theta_1(t_k, \Phi_{t_k}(u_k)) - \delta \quad \text{ó} \quad \frac{\partial}{\partial t} \Phi(u_k, t_k) \geq \theta_2(t_k, \Phi_{t_k}(u_k)) + \delta.$$

Sin pérdida de generalidad podemos suponer que (u_k, t_k) satisface

$$\frac{\partial}{\partial t} \Phi(u_k, t_k) \leq \theta_1(t_k, \Phi_{t_k}(u_k)) - \delta.$$

Por **(P1)** existe una subsucesión de (u_k) que converge a un punto crítico u de Φ_t y por continuidad

$$\frac{\partial}{\partial t} \Phi(u, t) \leq \theta_1(t, \Phi_t(u)) - \delta,$$

y esto contradice **(P3)**. ■

Fijemos $\delta > 0$. Para θ_1 y θ_2 como en **(P3)** consideramos los flujos $\bar{\zeta}_i : [0, 1] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $i = 1, 2$, definidos por

$$\begin{cases} \bar{\zeta}_1(0, s) = s \\ \frac{\partial}{\partial t} \bar{\zeta}_1(t, s) = \theta_1(t, \bar{\zeta}_1(t, s)) - \delta \end{cases} \quad (2.6)$$

y

$$\begin{cases} \bar{\zeta}_2(0, s) = s \\ \frac{\partial}{\partial t} \bar{\zeta}_2(t, s) = \theta_2(t, \bar{\zeta}_2(t, s)) + \delta \end{cases} \quad (2.7)$$

Observemos que $\bar{\zeta}_1, \bar{\zeta}_2$ son continuas, $\bar{\zeta}_1 \leq \bar{\zeta}_2$ y que $\bar{\zeta}_1(t, \cdot), \bar{\zeta}_2(t, \cdot)$ son no decrecientes en la segunda variable.

Lema 2.8 *Si existe $\varepsilon > 0$, tal que $\zeta_2(1, c_k + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1})$ entonces existe $\delta > 0$ tal que*

$$\bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}) \text{ para toda } t \in [0, 1].$$

Demostración: Usando [1, Teorema 8.3] podemos escoger $\delta > 0$ tal que $\bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})$. Ahora supongamos que existe $t_0 \in [0, 1)$ tal que $\bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1})$ para toda $t \in (t_0, 1]$ y que $\bar{\zeta}_2(t_0, c_k + \varepsilon) = \bar{\zeta}_1(t_0, c_{k+1})$. Entonces se sigue que

$$\frac{\partial}{\partial t} \bar{\zeta}_2(t_0, c_k + \varepsilon) \leq \frac{\partial}{\partial t} \bar{\zeta}_1(t_0, c_{k+1})$$

es decir

$$\theta_2(t_0, \bar{\zeta}_2(t_0, c_k + \varepsilon)) + \delta \leq \theta_1(t_0, \bar{\zeta}_1(t_0, c_{k+1})) - \delta,$$

y esto contradice que $\theta_1 - \delta < \theta_2 + \delta$, por lo tanto obtenemos el resultado. ■

En el siguiente resultado usamos el método de Bolle [5], para definir deformaciones que preserven los conjuntos de subnivel y supernivel de la familia Φ_t usando el flujo gradiente.

Proposición 2.9 *Para cada $\tilde{d} \in \mathbb{R}$ y cada par de números reales $d_1 \leq d_2$ existen homotopias*

$\eta_\nu : X \times [0, 1] \rightarrow X$ con $\nu = 1, 2$ tales que

i) $\eta_\nu(u, 0) = u$ para toda $u \in X$,

ii) $\eta_\nu(u, t) = u$ si $\Phi_t(u) \leq \min_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_\nu(t, \bar{d}_1) - 1$ ó $\Phi_t(u) \geq \max_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_\nu(t, \bar{d}_2) + 1$, donde

$$\bar{d}_1 = \min \{ \tilde{d}, d_1 \} \text{ y } \bar{d}_2 = \max \{ \tilde{d}, d_2 \}$$

iii) $\eta_\nu(\cdot, t) : X \rightarrow X$, es un homeomorfismo para cada $t \in [0, 1]$ y el mapeo $X \times [0, 1] \rightarrow X$ definido por $(u, t) \rightarrow (\eta_\nu)_t^{-1}(u) := (\eta_\nu(\cdot, t))^{-1}(u)$ es continuo,

iv) Si $\Phi_0(u) \geq \tilde{d}$ entonces $\Phi_t(\eta_1(u, t)) \geq \bar{\zeta}_1(t, \tilde{d})$ para toda $t \in [0, 1]$,

v) Si $c \in [d_1, d_2]$ y $\Phi_0(u) \leq c$ entonces $\Phi_t(\eta_2(u, t)) \leq \bar{\zeta}_2(t, c)$ para toda $t \in [0, 1]$.

Demostración: Denotemos por

$$\alpha_\nu = \min_{0 \leq t \leq 1} \{\bar{\zeta}_\nu(t, \bar{d}_1)\} \text{ y } \beta_\nu = \max_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_\nu(t, \bar{d}_2),$$

sea $b = \max\{|\alpha_\nu|, |\beta_\nu| : \nu = 1, 2\} + 1$ y la δ que fijamos en el Lema 2.8, escojamos $\rho > 0$

como en el Lema 2.7.

Sean $\lambda_\nu, \mu \in C^\infty(\mathbb{R}, [0, 1])$ tales que $\lambda_\nu \equiv 0$ en $(-\infty, \alpha_\nu - \frac{1}{2}] \cup [\beta_\nu + \frac{1}{2}, +\infty)$ $\lambda_\nu \equiv 1$

en $[\alpha_\nu, \beta_\nu]$ y $\mu \equiv 0$ en $[-\frac{\rho}{2}, \frac{\rho}{2}]$, $\mu \equiv 1$ en $(-\infty, -\rho] \cup [\rho, +\infty)$. Supongamos que θ_2^- es creciente en la segunda variable entonces consideremos los campos vectoriales definidos por

$$V_1(u, t) = \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^-(u, t) + 1 + \theta_1^+(t, \bar{\zeta}_1(t, \tilde{c})) \right) \lambda_1(\Phi_t(u)) \mu(\|\nabla \Phi_t(u)\|) \frac{\nabla \Phi_t(u)}{\|\nabla \Phi_t(u)\|^2}$$

$$V_2(u, t) = - \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^+(u, t) + 1 + \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2)) \right) \lambda_2(\Phi_t(u)) \mu(\|\nabla \Phi_t(u)\|) \frac{\nabla \Phi_t(u)}{\|\nabla \Phi_t(u)\|^2}$$

donde $h^\pm := \max\{\pm h, 0\} \geq 0$.

Observemos que $V_\nu = 0$ si $\Phi_t(u) \notin [\alpha_\nu - \frac{1}{2}, \beta_\nu + \frac{1}{2}]$ ó $\|\nabla \Phi_t(u)\| \leq \frac{\rho}{2}$, esto se sigue

de la definición de μ y de λ_ν . Por otro lado, si $\Phi_t(u) \in [\alpha_\nu - \frac{1}{2}, \beta_\nu + \frac{1}{2}]$ y $\|\nabla \Phi_t(u)\| \geq \frac{\rho}{2}$, implica

$$-b \leq \alpha_\nu - \frac{1}{2} \leq \Phi_t(u) \leq \beta_\nu + \frac{1}{2} \leq b$$

es decir

$$|\Phi_t(u)| \leq b$$

entonces usando **(P2)** y como $|\theta_\nu(t, \bar{\zeta}_\nu(t, c))|$ es continua se sigue que

$$\begin{aligned}
\|V_\nu(u, t)\| &\leq \frac{\left(|\left(\frac{\partial}{\partial t}\Phi\right)(u, t)| + 1 + |\theta_\nu(t, \bar{\zeta}_\nu(t, c))|\right)}{\|\nabla\Phi_t(u)\|} \\
&\leq \frac{C_1(\|\nabla\Phi_t(u)\| + 1)(\|u\| + 1)}{\|\nabla\Phi_t(u)\|} \\
&\leq C_1\left(1 + \frac{1}{\|\nabla\Phi_t(u)\|}\right)(\|u\| + 1) \\
&\leq C_1\left(1 + \frac{2}{\rho}\right)(\|u\| + 1) \\
&\leq C_2(\|u\| + 1)
\end{aligned}$$

para algunas constantes positivas C_1 y C_2 . Usando lo anterior y como V_ν es continua y localmente Lipschitz con respecto a la segunda variable, ya que $\Phi_t \in C^2$, implica la existencia del siguiente flujo global continuo $\eta_\nu : X \times [0, 1] \rightarrow X$, dado por

$$\left\{ \begin{array}{l} \eta_\nu(u, 0) = u \\ \frac{\partial}{\partial t}\eta_\nu(u, t) = V_\nu(\eta_\nu(u, t), t) \end{array} \right.$$

(véase [25, Capítulo 4]). Es claro que η_ν cumple *i*) y *ii*), ya que

$$\begin{aligned}
\Phi_t(u) &\leq \min_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_\nu(t, \bar{d}_1) - 1 \\
\Phi_t(u) &\leq \alpha_\nu - 1 < \alpha_\nu - \frac{1}{2}
\end{aligned}$$

por lo tanto $\eta_\nu(u, t) = u$ el otro caso es análogo. La propiedad *(iii)*, se sigue de la definición de η_ν como flujos. Demostremos la propiedad *(v)*. Sea $u \in X$ tal que $\Phi_0(u) \leq c$, con $c \in [d_1, d_2]$. Sea

$$f(t) := \Phi_t(\eta_2(u, t)).$$

Dado que

$$f(0) = \Phi_0(u) \leq c = \bar{\zeta}_2(0, c)$$

es suficiente demostrar que si

$$f(t) = \bar{\zeta}_2(t, c) \text{ entonces } f'(t) < \frac{\partial}{\partial t}\bar{\zeta}_2(t, c) = \theta_2(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) + \delta. \quad (2.8)$$

Supongamos que $f(t) = \bar{\zeta}_2(t, c)$, como

$$\alpha_2 \leq \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_1) \leq \bar{\zeta}_2(t, c) \leq \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2) \leq \beta_2$$

que se sigue que $\alpha_2 \leq f(t) \leq \beta_2$, de donde $\lambda_2(f(t)) = 1$, es decir, $\lambda_2(\Phi_t(\eta_2(u, t))) = 1$, denotemos por

$$\varphi(t) := - \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^+ (\eta_2(u, t), t) + 1 + \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2)) \right) \leq 0,$$

entonces

$$V_2(\eta_2(u, t), t) = \varphi(t) \mu(\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\|) \frac{\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))}{\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\|^2}. \quad (2.9)$$

Ahora

$$f'(t) = \Phi'_t(\eta_2(u, t)) (V_2(\eta_2(u, t), t)) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_2(u, t), t)$$

usando (2.9)

$$\begin{aligned} f'(t) &= \Phi'_t(\eta_2(u, t)) \left(\varphi(t) \mu(\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\|) \frac{\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))}{\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\|^2} \right) \\ &\quad + \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_2(u, t), t) \end{aligned}$$

es decir

$$f'(t) = \varphi(t) \mu(\|\nabla \Phi_t(\eta_1(u, t))\|) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_1(u, t), t).$$

Si $\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\| < \rho$, entonces por el Lema 2.7

$$f'(t) \leq \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_2(u, t), t) < \theta_2(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) + \delta.$$

Si $\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\| \geq \rho$ entonces $\mu(\|\nabla \Phi_t(\eta_2(u, t))\|) = 1$ y entonces

$$\begin{aligned} f'(t) &= \varphi(t) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_2(u, t), t) \\ &= - \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^+ (\eta_2(u, t), t) + 1 + \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2)) \right) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi(\eta_2(u, t), t). \end{aligned}$$

Como $\bar{\zeta}_2(t, c) \leq \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2)$ y θ_2^- es creciente en la segunda variable se sigue que

$\theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) \leq \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2))$ de donde

$$\begin{aligned} & - \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^+ (\eta_2(u, t), t) + 1 + \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, \bar{d}_2)) \right) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi (\eta_2(u, t), t) \\ & \leq - \left(\left(\frac{\partial}{\partial t} \Phi \right)^+ (\eta_2(u, t), t) + 1 + \theta_2^-(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) \right) + \frac{\partial}{\partial t} \Phi (\eta_2(u, t), t) \\ & \leq \theta_2(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) < \theta_2(t, \bar{\zeta}_2(t, c)) + \delta. \end{aligned}$$

Esto prueba (2.8), el caso en que θ_2^- es decreciente en la segunda variable se hace un procedimiento análogo. Por lo tanto η_2 satisface (v). Para probar que η_1 satisface (iv) no es necesaria la hipótesis de monotonía en la segunda variable de θ_1^+ y el procedimiento también es análogo. ■

Definición 2.10 Dado un subconjunto $A \subset X$, denotamos por $\Gamma(A)$ como el conjunto de todas las funciones continuas $\tau \in C^0(X, X)$ tales que:

- i) $\tau(u) = u$ para toda $u \in A$,
- ii) Existe $R > 0$ tal que $\tau(u) = u$ si $\|u\| \geq R$.

Proposición 2.11 Si existe $\varepsilon > 0$ tal que

$$\zeta_2(1, c_k + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1})$$

entonces para toda $\varphi \in \Gamma$ tal que $\sup_{\varphi(X_k)} \Phi_0 < c_k + \varepsilon$ existen dos subconjuntos $A_k \subset B_k \subset X$,

con las siguientes propiedades:

$$i) \sup_{A_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})$$

$$ii) \sup_{B_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2 \left(1, \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0 \right),$$

$$iii) \inf_{\tau \in \Gamma(A_k)_\tau(B_k)} \sup \Phi_1 \geq \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})$$

Demostración: Por el Lema 2.8 existe $\delta > 0$ tal que

$$\bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}) \text{ para toda } t \in [0, 1].$$

Sea $\varphi \in \Gamma$ tal que $\sup_{\varphi(X_k)} \Phi_0 < c_k + \varepsilon$. Como

$$\bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1}) \leq \bar{\zeta}_2(1, c_{k+1})$$

y por definición de c_{k+1} (véase 2.1) se tiene que

$$c_k + \varepsilon < c_{k+1} \leq \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0.$$

Por la Proposición 2.9, existen homotopias $\eta_\nu : X \times [0, 1] \rightarrow X$, con $\tilde{d} = c_{k+1}$, si $\nu = 1$ y $d_1 = c_k + \varepsilon$, $d_2 = \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0$, si $\nu = 2$, es decir η_1, η_2 cumplen que

$$\text{si } \Phi_0(u) \geq c_{k+1} \text{ entonces } \Phi_t(\eta_1(u, t)) \geq \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}) \quad \forall t \in [0, 1] \quad (2.10)$$

y

$$\text{si } c \in \left[c_k + \varepsilon, \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0 \right] \text{ y } \Phi_0(u) \leq c \text{ entonces } \Phi_t(\eta_2(u, t)) \leq \bar{\zeta}_2(t, c) \quad \forall t \in [0, 1]. \quad (2.11)$$

Como $\Phi_0(\varphi(u)) \leq c_k + \varepsilon$ para toda $u \in X_k$, entonces por (2.11) se tiene que

$$\Phi_t(\eta_2(\varphi(u), t)) \leq \bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon), \text{ para toda } t \in [0, 1] \text{ y } u \in X_k \quad (2.12)$$

y por (2.10)

$$\Phi_t(\eta_1(u, t)) \geq \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}), \text{ para toda } t \in [0, 1], u \in \Phi_0^{\geq c_{k+1}}$$

donde $\Phi_0^{\geq c_{k+1}} := \{u \in X : \Phi_0(u) \geq c_{k+1}\}$. Por hipótesis obtenemos que

$$\begin{aligned} \Phi_t(\eta_2(\varphi(u), t)) &\leq \bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon) \\ &< \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}) \\ &\leq \inf \Phi_t\left(\eta_1\left(\Phi_0^{\geq c_{k+1}}, t\right)\right) \text{ para toda } u \in X_k, t \in [0, 1] \end{aligned}$$

es decir

$$\eta_2(\varphi(X_k), t) \cap \eta_1\left(\Phi_0^{\geq c_{k+1}}, t\right) = \emptyset, \text{ para toda } t \in [0, 1]. \quad (2.13)$$

Sea $e \in X_{k+1} \setminus X_k$ y definamos a los conjuntos A_k y B_k como sigue

$$\begin{aligned} A_k &:= \{\eta_2(\varphi(u), 1) : u \in X_k\} \\ B_k &:= \{\eta_2(\varphi(u + te), 1) : u \in X_k, t \geq 0\}. \end{aligned}$$

Por definición se tiene que $A_k \subset B_k \subset X$, veamos que estos conjuntos satisfacen las condiciones (i), (ii) y (iii). Veremos que se cumple (i)

$$\sup_{A_k} \Phi_1 = \sup_{X_k} \Phi_1(\eta_2(\varphi(u), 1))$$

como $\Phi_0(\varphi(u)) \leq c_k + \varepsilon$ para toda $u \in X_k$ y (2.12) se tiene que

$$\Phi_1(\eta_2(\varphi(u), 1)) \leq \bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) \text{ para toda } u \in X_k$$

es decir

$$\sup_{A_k} \Phi_1 = \sup_{X_k} \Phi_1(\eta_2(\varphi(u), 1)) \leq \bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1}).$$

Para (ii)

$$\begin{aligned} \sup_{B_k} \Phi_1 &= \sup \{ \Phi_1(\eta_2(\varphi(u + te), 1)) : u \in X_k, t \geq 0 \} \\ \Phi_0(\varphi(u + te)) &\leq \sup \{ \Phi_0(\varphi(u + te)) : u \in X_k, t \geq 0 \} \leq \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0 \end{aligned}$$

por (2.11)

$$\sup_{B_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2 \left(1, \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0 \right)$$

de donde se obtiene (ii).

Para demostrar (iii) es suficiente probar que para todo $\tau \in \Gamma(A_k)$ existe $w_0 \in B_k$ tal que

$$\bar{\zeta}_1(1, c_{k+1}) \leq \Phi_1(\tau(w_0)). \quad (2.14)$$

Sea $\tau \in \Gamma(A_k)$, es decir, $\tau : X \rightarrow X$, $\tau(u) = u$ para toda $u \in A_k$ y existe $R > 0$ tal que $\tau(u) = u$ si $\|u\| \geq R$. Definimos la función $\vartheta : \{u + te : u \in X_k, t \geq 0\} \rightarrow X$ como

$$\vartheta(u + te) := \begin{cases} (\eta_1)_{2t}^{-1}(\eta_2(\varphi(u), 2t)), & \text{si } 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ (\eta_1)_1^{-1} \circ \tau(\eta_2(\varphi(u + (2t - 1)e), 1)), & \text{si } t \geq \frac{1}{2}. \end{cases}$$

Esta función está bien definida por que si $t = \frac{1}{2}$, entonces $\eta_2(\varphi(u), 1) \in A_k$ y $\tau(\eta_2(\varphi(u), 1)) = \eta_2(\varphi(u), 1)$ además por la (Proposición 2.9 (iii)) es continua.

Veremos que ϑ satisface las hipótesis de la Proposición 2.3. Sea $u \in X_k$, es decir $t = 0$ y como $\eta_\nu(u, 0) = u$ para toda $u \in X$, $\nu = 1, 2$ se tiene que $\vartheta(u) = \varphi(u)$, es decir $\vartheta|_{X_k}$ es impar.

Por definición de φ , τ y la propiedad **(P4)**, existe $\tilde{R} > 0$ tal que si $u \in X_{k+1}$ y $\|u\| \geq \tilde{R}$, entonces $\varphi(u) = u$, $\tau(u) = u$ y

$$\Phi_t(u) \leq \min \left\{ \min_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon), \min_{0 \leq t \leq 1} \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1}) \right\} - 1 \quad \text{para toda } t \in [0, 1]$$

por la Proposición (2.9) (ii), se tiene que $\eta_\nu(u, t) = u$ si $u \in X_{k+1}$ y $\|u\| \geq \tilde{R}$. Por lo tanto ϑ satisface la Proposición (2.3), entonces existe un punto $(u_0, t_0) \in X_k \times [0, +\infty)$ tal que

$$\Phi_0(\vartheta(u_0 + t_0 e)) \geq c_{k+1}.$$

Si $t_0 \leq \frac{1}{2}$ entonces

$$(\eta_1)_{2t_0} \vartheta(u_0 + t_0 e) = (\eta_2(\varphi(u_0), 2t_0)),$$

contradiciendo (2.13) por que $\vartheta(u_0 + t_0 e) \in \Phi_0^{\geq c_{k+1}}$. Por lo tanto $t_0 > \frac{1}{2}$ y

$$(\eta_1)_1 \circ \vartheta(u_0 + t_0 e) = \tau(\eta_2(\varphi(u_0 + (2t_0 - 1)e), 1))$$

de donde

$$\Phi_1(\tau(\eta_2(\varphi(u_0 + (2t_0 - 1)e), 1))) = \Phi_1((\eta_1)_1 \circ \vartheta(u_0 + t_0 e))$$

y como $\vartheta(u_0 + t_0 e) \in \Phi_0^{\geq c_{k+1}}$, por (2.10) se sigue que

$$\Phi_1((\eta_1)_1 \circ \vartheta(u_0 + t_0 e)) \geq \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1}),$$

definimos a $w_0 := \eta_2(\varphi(u_0 + (2t_0 - 1)e), 1) \in B_k$ con esto se cumple (2.14) y esto prueba (iii) ■

La Proposición anterior garantiza que los conjuntos A_k y B_k tienen la siguiente propiedad de enlace respecto al funcional Φ_1

$$\tau(B_k) \cap (\Phi_1)^{\geq \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})} \neq \emptyset \quad \text{para toda } \tau \in \Gamma(A_k),$$

donde $(\Phi_1)^{\geq \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})} := \{u \in X : \Phi_1(u) \geq \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1})\}$. Esta propiedad junto con la condición de Palais-Smale **(P1)** garantiza lo siguiente:

Teorema 2.12 *Supongamos que Φ_t cumple **(P1)**-**(P4)**. Si $\zeta_2(1, c_k + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1})$ para alguna $\varepsilon > 0$, entonces para toda $\varphi \in \Gamma$ tal que $\sup_{\varphi(X_k)} \Phi_0 < c_k + \varepsilon$ existe un valor crítico \tilde{c}_k de Φ_1 tal que*

$$\zeta_2(1, c_k) < \zeta_1(1, c_{k+1}) \leq \tilde{c}_k \leq \zeta_2(1, \sup_{x \in X_{k+1}} \Phi_0(\varphi(x))). \quad (2.15)$$

Demostración: Como $\zeta_2(1, c_k + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1})$, por el Lema (2.8) se sigue que $\bar{\zeta}_2(t, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(t, c_{k+1})$ para toda $t \in [0, 1]$. Por el Lema anterior existen $A_k, B_k \subset X$ que satisfacen (i) – (iii). Si definimos a

$$\tilde{c}_k := \inf_{\tau \in \Gamma(A_k)} \sup_{u \in B_k} \Phi_1(\tau(u))$$

como se cumple el Lema anterior tenemos que

$$\sup_{A_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \bar{\zeta}_1(1, c_{k+1}) \leq \tilde{c}_k \leq \sup_{B_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2\left(1, \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0\right) \quad (2.16)$$

para toda $\varphi \in \Gamma$ tal que $\sup_{\varphi(X_k)} \Phi_0 < c_k + \varepsilon$, ya que la identidad pertenece a $\Gamma(A_k)$.

Supongamos que \tilde{c}_k es un valor regular de Φ_1 . Entonces por la condición de Palais-Smale **(P1)** existe $h > 0$ tal que Φ_1 no tiene valores críticos en $[\tilde{c}_k - h, \tilde{c}_k + h]$. Escogemos $h > 0$ de modo que, $\bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \tilde{c}_k - h$. Por el Lema de Deformación (véase Proposición 2.6) existe una homotopía continua $\eta : X \times [0, 1] \rightarrow X$ tal que:

$$(D1) \quad \eta(u, 0) = u \text{ para toda } u \in X,$$

$$(D2) \quad \eta(u, t) = u \text{ si } \|u\| \geq R_1, \text{ (véase la demostración de Proposición 2.6)}$$

$$(D3) \quad \eta(u, r) = u \text{ para toda } u \in \Phi_1^{\leq \tilde{c}_k - h}, r \in [0, 1]$$

$$(D4) \quad \eta(u, 1) \in \Phi_1^{\leq \tilde{c}_k - h} \text{ para todo } u \in \Phi_1^{\leq \tilde{c}_k + h}.$$

Sea $\tau \in \Gamma(A_k)$ tal que

$$\sup_{u \in B_k} \Phi_1(\tau(u)) \leq \tilde{c}_k + h$$

y sea $\tilde{\tau}(u) = \eta(\tau(u), 1)$, si probamos que $\tilde{\tau} \in \Gamma(A_k)$, entonces por la desigualdad anterior y por (D3) se sigue que

$$\sup_{u \in B_k} \Phi_1(\tilde{\tau}(u)) = \sup_{u \in B_k} \Phi_1(\eta(\tau(u), 1)) \leq \tilde{c}_k - h$$

y esto es una contradicción por la definición de \tilde{c}_k y entonces \tilde{c}_k es un valor crítico de Φ_1 .

Probaremos que $\tilde{\tau} \in \Gamma(A_k)$ sea $u \in A_k$ entonces por (2.16) se tiene que

$$\sup_{A_k} \Phi_1 \leq \bar{\zeta}_2(1, c_k + \varepsilon) < \tilde{c}_k - h$$

y como $\tau \in \Gamma(A_k)$ y (D2) tenemos que $\tilde{\tau}(u) = \eta(\tau(u), 1) = \eta(u, 1) = u$.

Por (D2) existe $R_1 > 0$ tal que $\eta(u, t) = u$ si $\|u\| \geq R_1$. Y también existe $R_2 > 0$ tal que $\tau(u) = u$ si $u \in X$ y $\|u\| > R_2$, entonces tomando \tilde{R} suficientemente grande tenemos que

$$\tilde{\tau}(u) = \eta(\tau(u), 1) = \eta(u, 1) = u \text{ si } \|u\| \geq \tilde{R}.$$

Con esto demostramos que $\tilde{\tau} \in \Gamma(A_k)$. Ahora haciendo tender δ y ε a cero en (2.16) obtenemos que

$$\sup_{A_k} \Phi_1 \leq \zeta_2(1, c_k) < \zeta_1(1, c_{k+1}) \leq \tilde{c}_k \leq \sup_{B_k} \Phi_1 \leq \zeta_2 \left(1, \sup_{\varphi(X_{k+1})} \Phi_0 \right).$$

■

Para demostrar el Teorema de **(Bolle, Ghoussoub, Tehrani)** solo hace falta el siguiente Lemma.

Lema 2.13 *Si se cumple (2.4) entonces las sucesiones*

$$\left(\min_{0 \leq t \leq 1} (\zeta_1(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k)) \right) \quad y \quad \left(\min_{0 \leq t \leq 1} \zeta_2(t, c_k) \right)$$

no están acotadas superiormente

Demostración: Por la Definición 2.2 de ζ_i y por el Teorema 4.1.5 de [25] se tiene que

$$\begin{aligned} |\zeta_i(t, s) - s| &\leq e^{k_i t} \int_0^t |\theta_i(\xi, s)| d\xi \quad \text{para toda } t \in [0, 1] \\ &\leq A_i \max_{0 \leq t \leq 1} |\theta_i(t, s)| \end{aligned}$$

donde k_i es la constante de Lipschitz para θ_i y $A_i = e^{k_i}$. Si denotamos a $\bar{\theta}_i(s) := \max_{0 \leq t \leq 1} |\theta_i(t, s)|$, tenemos que

$$|\zeta_i(t, s) - s| \leq A \bar{\theta}_i(s) \quad \text{para toda } t \in [0, 1] \quad (2.17)$$

donde $i = 1, 2$ y $A = \max\{A_1, A_2\} > 0$. Haciendo $s = c_{k+1}$ para $i = 1$ y $s = c_k$ para $i = 2$, se tiene que

$$0 \leq c_{k+1} - c_k = (c_{k+1} - \zeta_1(t, c_{k+1})) + \zeta_1(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k) + (\zeta_2(t, c_k) - c_k)$$

aplicando (2.17) tenemos que

$$|c_{k+1} - \zeta_1(t, c_{k+1})| \leq A \bar{\theta}_1(c_{k+1}) \quad y \quad |\zeta_2(t, c_k) - c_k| \leq A \bar{\theta}_2(c_k)$$

es decir

$$0 \leq \frac{c_{k+1} - c_k}{\bar{\theta}_1(c_{k+1}) + \bar{\theta}_2(c_k) + 1} \leq \frac{\zeta_1(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k)}{(\bar{\theta}_1(c_{k+1}) + \bar{\theta}_2(c_k) + 1)} + A$$

y como

$$\left(\frac{c_{k+1} - c_k}{\bar{\theta}_1(c_{k+1}) + \bar{\theta}_2(c_k) + 1} \right) \quad (2.18)$$

no está acotada, entonces la sucesión

$$\min_{0 \leq t \leq 1} (\zeta_1(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k))$$

no está acotada superiormente. Además como $\zeta_1 \leq \zeta_2$, entonces

$$\min_{0 \leq t \leq 1} (\zeta_1(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k)) \leq \min_{0 \leq t \leq 1} (\zeta_2(t, c_{k+1}) - \zeta_2(t, c_k))$$

es decir

$$\min_{0 \leq t \leq 1} \zeta_2(t, c_k)$$

tampoco está acotada superiormente. ■

Demostración del Teorema (2.1) (Bolle, Ghoussoub, Tehrani)

Demostración: Por el Teorema 2.12 tenemos que \tilde{c}_k es valor crítico de Φ_1 y además

$$\min_{0 \leq t \leq 1} \zeta_2(t, c_k) \leq \zeta_2(1, c_k) < \tilde{c}_k$$

y por el Lema anterior se sigue que (\tilde{c}_k) no está acotada superiormente es decir $\tilde{c}_k \rightarrow +\infty$ cuando $k \rightarrow +\infty$. ■

Capítulo 3

Multiplicidad de soluciones simétricas

3.1. El problema

Consideremos el problema

$$(\wp_G) \quad \begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = u_0, & \text{en } \partial\Omega \\ u(gx) = u(x) & x \in \Omega, g \in G \end{cases}$$

donde G es un subgrupo cerrado del grupo $O(N)$ de las transformaciones ortogonales de \mathbb{R}^N , $\Omega \subset \mathbb{R}^N$ es abierto, acotado, suave y G -invariante, $N \geq 3$, $2 < p < 2^* := \frac{2N}{N-2}$, $f \in C^0(\overline{\Omega})$, $u_0 \in C^2(\partial\Omega)$, f y u_0 son G -invariantes.

Recordemos que un subconjunto Ω de \mathbb{R}^N es G -invariante si $gx \in \Omega$ para toda $x \in \Omega$, $g \in G$ y que una función $h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ es G -invariante si $h(gx) = h(x)$ para toda $x \in \Omega$, $g \in G$.

Sea $\widehat{u}_0 \in H^1(\Omega)$ la única solución del problema

$$-\Delta \widehat{u}_0 = 0 \quad \text{en } \Omega, \quad \widehat{u}_0 = u_0 \quad \text{en } \partial\Omega, \quad (3.1)$$

entonces $\widehat{u}_0 \in C^2(\overline{\Omega})$, (véase [17, Teorema 9.19]). Para cada $g \in G$ la función $\widehat{u}_0 \circ g$ es también una solución de (3.1), ya que $\partial\Omega$ es G -invariante, $\widehat{u}_0(gx) = u_0(gx) = u_0(x)$ para toda $x \in \partial\Omega$ y $-\Delta(\widehat{u}_0 \circ g) = 0$ en Ω . De la unicidad de la solución de (3.1) concluimos que

$$\widehat{u}_0(gx) = \widehat{u}_0(x) \quad \forall g \in G, x \in \Omega.$$

En consecuencia, el cambio de variable $u = v + \widehat{u}_0$ transforma al problema (\wp_G) en

el problema equivalente

$$(\wp'_G) \quad \begin{cases} -\Delta v = |v + \widehat{u}_0|^{p-2} (v + \widehat{u}_0) + f & \text{en } \Omega \\ v = 0, & \text{en } \partial\Omega \\ v(gx) = v(x) & x \in \Omega, g \in G \end{cases}$$

con condición homogénea de Dirichlet en la frontera.

3.2. Formulación variacional del problema

Denotaremos por

$$\langle u, v \rangle := \int_{\Omega} \nabla u \nabla v, \quad \|u\| := \left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2 \right)^{1/2},$$

al producto escalar y la norma en $H_0^1(\Omega)$, por

$$|u|_p := \left(\int_{\Omega} |u|^p \right)^{1/p}$$

a la norma en $L^p(\Omega)$. Consideremos el funcional $I_1 : H_0^1(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$, dado por

$$\begin{aligned} I_1(v) &= \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla v|^2 - \frac{1}{p} |v + \widehat{u}_0|^p - f v \right) \\ &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v + \widehat{u}_0|_p^p - \int_{\Omega} f v. \end{aligned}$$

Es bien sabido que I_1 es de clase C^2 (véase [28, Proposición 1.12]) y que las soluciones del problema

$$(\wp') \quad \begin{cases} -\Delta v = |v + \widehat{u}_0|^{p-2} (v + \widehat{u}_0) + f & \text{en } \Omega \\ v = 0, & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

son los puntos críticos de I_1 .

Fijemos $t \in [0, 1]$ y consideremos el funcional $I_t : H_0^1(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^2 dado por

$$I_t(v) = \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} f v.$$

La acción de G en Ω induce una acción de G en $H_0^1(\Omega)$ como sigue: Dados $v \in H_0^1(\Omega)$ y $g \in G$, definimos

$$(gv)(x) := v(g^{-1}x).$$

Esta acción es isométrica tanto para la norma $\|\cdot\|$ como para la norma $|\cdot|_p$. En efecto,

$$\nabla (gv)(x) = g\nabla v(g^{-1}x) \quad \forall g \in G, x \in \Omega,$$

y por la invariancia de la integral bajo transformaciones ortogonales se tiene que

$$\begin{aligned} \|gv\|^2 &= \int_{\Omega} |\nabla (gv)|^2 = \int_{\Omega} |g\nabla v(g^{-1}x)|^2 dx = \int_{\Omega} |\nabla v|^2 = \|v\|^2, \\ |gv|_p^p &= \int_{\Omega} |gv|^p = \int_{\Omega} |v(g^{-1}x)|^p dx = \int_{\Omega} |v|^p = |v|_p^p. \end{aligned}$$

Además, como f es G -invariante,

$$\int_{\Omega} f(gv) = \int_{\Omega} f(x)v(g^{-1}x)dx = \int_{\Omega} f(g^{-1}x)v(g^{-1}x)dx = \int_{\Omega} fv,$$

en consecuencia, dado que \widehat{u}_0 es G -invariante, obtenemos

$$\begin{aligned} I_t(gv) &= \frac{1}{2} \|gv\|^2 - \frac{1}{p} |gv + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} f(gv) \\ &= \frac{1}{2} \|gv\|^2 - \frac{1}{p} |gv + gt\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} f(gv) \\ &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} fv \\ &= I_t(v), \end{aligned}$$

para toda $g \in G$, $v \in H_0^1(\Omega)$, es decir, el funcional $I_t : H_0^1(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ es G -invariante. Notemos que

$$\begin{aligned} \langle \nabla I_t(gv), u \rangle &= \lim_{s \rightarrow 0} \frac{I_t(gv + su) - I_t(gv)}{s} \\ &= \lim_{s \rightarrow 0} \frac{I_t(v + sg^{-1}u) - I_t(v)}{s} \\ &= \langle \nabla I_t(v), g^{-1}u \rangle \quad \forall g \in G, u, v \in H_0^1(\Omega), \end{aligned}$$

y como la acción de G en $H_0^1(\Omega)$ es una isometría, obtenemos que

$$\langle \nabla I_t(gv), u \rangle = \langle g\nabla I_t(v), u \rangle \quad \forall g \in G, u, v \in H_0^1(\Omega),$$

es decir,

$$\nabla I_t(gv) = g\nabla I_t(v) \quad \forall g \in G, v \in H_0^1(\Omega). \quad (3.2)$$

Denotemos por

$$\begin{aligned} H_0^1(\Omega)^G &:= \{v \in H_0^1(\Omega) : gv = v \quad \forall g \in G\} \\ &= \{v \in H_0^1(\Omega) : v(gx) = v(x) \quad \forall g \in G, x \in \Omega\}, \end{aligned}$$

al espacio de puntos fijos de $H_0^1(\Omega)$ bajo la acción de G . Este es un subespacio vectorial cerrado de $H_0^1(\Omega)$ y por tanto, es un espacio de Hilbert. Una consecuencia de (3.2) es el siguiente resultado que, en un contexto más general, se debe a Palais (véase [28, Teorema 1.28]).

Proposición 3.1 (Principio de criticalidad simétrica) *Si $v \in H_0^1(\Omega)^G$ entonces, para toda $t \in [0, 1]$, se cumple que*

$$\nabla(I_t |_{H_0^1(\Omega)^G})(v) = \nabla I_t(v) \quad \forall v \in H_0^1(\Omega)^G.$$

En particular, las soluciones de (φ'_G) son los puntos críticos de la restricción del funcional I_1 al espacio de puntos fijos $H_0^1(\Omega)^G$.

Demostración: Si $v \in H_0^1(\Omega)^G$, se sigue de (3.2) que

$$\nabla I_t(v) = \nabla I_t(gv) = g \nabla I_t(v) \quad \forall g \in G,$$

es decir, $\nabla I_t(v) \in H_0^1(\Omega)^G$. Por lo tanto,

$$\nabla(I_t |_{H_0^1(\Omega)^G})(v) = \nabla I_t(v) \quad \forall v \in H_0^1(\Omega)^G.$$

Las soluciones de (φ'_G) son los puntos críticos de $I_1 : H_0^1(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ que están en $H_0^1(\Omega)^G$. Por lo anterior, éstos son precisamente los puntos críticos de la restricción $I_1 |_{H_0^1(\Omega)^G} : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$. ■

3.3. Propiedades de la trayectoria de funcionales

De aquí en adelante denotaremos por $I_t : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ a la restricción de I_t a $H_0^1(\Omega)^G$. Consideremos la familia de funcionales $I_t : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$, $t \in [0, 1]$, definidos en la sección anterior,

$$\begin{aligned} I_t(v) &= \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla v|^2 - \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|^p - t f v \right) \\ &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} f v. \end{aligned}$$

Claramente el funcional $I : H_0^1(\Omega)^G \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ dado por $I(v, t) := I_t(v)$ es de clase C^2 . A continuación veremos que I satisface las condiciones **(P1)**-**(P4)** del Teorema 2.1.

Proposición 3.2 I_t cumple (P1) y (P2).

Demostración: Si $|I_t(v)| \leq b$, usando las desigualdades de Hölder y Sobolev obtenemos que

$$\begin{aligned} \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|_p^p &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - t \int_{\Omega} f v - I_t(v) \\ &\leq \frac{1}{2} \|v\|^2 + \alpha_0 \|f\|_2 \|v\| + b \\ &\leq \alpha_1 (\|v\| + 1)^2. \end{aligned}$$

Dado que Ω es acotado, usando de nuevo la desigualdad de Hölder y la desigualdad anterior obtenemos

$$\begin{aligned} |v + t\widehat{u}_0|_{p-1}^{p-1} &\leq \alpha_2 |v + t\widehat{u}_0|_p^{p-1} \\ &\leq \alpha_3 (\|v\| + 1)^{2(p-1)/p} \end{aligned}$$

donde α_i son constantes positivas. Por otro lado tenemos que

$$\begin{aligned} I'_t(v)v &= \|v\|^2 - \int_{\Omega} |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) v - t \int_{\Omega} f v \\ &= \|v\|^2 - |v + t\widehat{u}_0|_p^p + t \int_{\Omega} |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) \widehat{u}_0 - t \int_{\Omega} f v, \end{aligned}$$

en consecuencia,

$$\begin{aligned} pI_t(v) - I'_t(v)v &= \left(\frac{p}{2} - 1\right) \|v\|^2 - t \int_{\Omega} |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) \widehat{u}_0 - (p-1)t \int_{\Omega} f v \\ &\geq \alpha_4 \|v\|^2 - \alpha_5 (\|v\| + 1)^{2(p-1)/p} - \alpha_6 \|v\|. \end{aligned} \quad (3.3)$$

Por tanto, si (v_n, t_n) es una sucesión en $H_0^1(\Omega)^G \times [0, 1]$ tal que $|I_{t_n}(v_n)| \leq b$ y $\|I'_{t_n}(v_n)\| \rightarrow 0$, entonces

$$\|v_n\|^2 \leq \alpha_7 (1 + \|v_n\|)^{2(p-1)/p},$$

de donde se sigue que (v_n) está acotada en $H_0^1(\Omega)$.

Claramente (t_n) contiene una subsucesión convergente $t_n \rightarrow t$ en $[0, 1]$. Probaremos ahora que (v_n) contiene una subsucesión convergente en $H_0^1(\Omega)^G$. Como (v_n) está acotada en $H_0^1(\Omega)^G$, contiene una subsucesión tal que $v_n \rightharpoonup v$ débilmente en $H_0^1(\Omega)^G$. Por el Teorema de Rellich-Kondrakov (véase [28, Teorema 1.9]) se tiene que $v_n \rightarrow v$ en $L^2(\Omega)^G$

y en $L^p(\Omega)^G$. Denotemos por $F(u) := u|u|^{p-2}$. Entonces $F(v_n) \rightarrow F(v)$ en $L^q(\Omega)$ con $q = \frac{p}{p-1}$ [28, Teorema A.2] y usando la desigualdad de Hölder obtenemos

$$\begin{aligned} \left| \int_{\Omega} (F(v_n) - F(v))(v_n - v) \right| &\leq \|F(v_n) - F(v)\|_q \|v_n - v\|_p \rightarrow 0, \\ \left| (t_n - t) \int_{\Omega} f(v_n - v) \right| &\leq |t_n - t| \|f\|_2 \|v_n - v\|_2 \rightarrow 0. \end{aligned}$$

Por otra parte,

$$\begin{aligned} \langle I'_{t_n}(v_n) - I'_t(v), v_n - v \rangle &= \|v_n - v\|^2 - |v_n|_p^p + |v|_p^p \\ &\quad - \int_{\Omega} (F(v_n) - F(v))(v_n - v) - (t_n - t) \int_{\Omega} f(v_n - v). \end{aligned}$$

Como $I'_{t_n}(v_n) \rightarrow 0$, (v_n) está acotada en $H_0^1(\Omega)$ y $v_n \rightharpoonup v$ débilmente en $H_0^1(\Omega)^G$ tenemos que

$$\begin{aligned} |\langle I'_{t_n}(v_n) - I'_t(v), v_n - v \rangle| &\leq |\langle I'_{t_n}(v_n), v_n - v \rangle| + |\langle I'_t(v), v_n - v \rangle| \\ &\leq \|\nabla I_{t_n}(v_n)\| \|v_n - v\| + \|\nabla I_t(v)\| \|v_n - v\| \rightarrow 0, \end{aligned}$$

y como $v_n \rightarrow v$ en $L^p(\Omega)^G$ se tiene que $|v_n|_p \rightarrow |v|_p$. En consecuencia,

$$\|v_n - v\|^2 \rightarrow 0,$$

y por tanto, se cumple **(P1)**.

Para demostrar **(P2)** observemos que

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} I(v, t) &= - \int_{\Omega} |v + t\hat{u}_0|^{p-2} (v + t\hat{u}_0) \hat{u}_0 - \int_{\Omega} f v \\ &= - \int_{\Omega} |v + t\hat{u}_0|^{p-2} (v + t\hat{u}_0) \hat{u}_0 - \int_{\Omega} f (v + t\hat{u}_0) + t \int_{\Omega} f \hat{u}_0, \end{aligned}$$

por lo tanto, usando la desigualdad de Hölder obtenemos

$$\begin{aligned} \left| \frac{\partial}{\partial t} I(v, t) \right| &\leq \beta_1 |v + t\hat{u}_0|_p^{p-1} + \beta_2 |v + t\hat{u}_0|_p + \beta_3 \\ &\leq \beta_4 (|v + t\hat{u}_0|_p^{p-1} + 1). \end{aligned} \tag{3.4}$$

Por otra parte,

$$\begin{aligned}
2I_t(v) - I'_t(v)v &= \left(1 - \frac{2}{p}\right) |v + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) \widehat{u}_0 - t \int_{\Omega} f v \\
&\geq \left(1 - \frac{2}{p}\right) |v + t\widehat{u}_0|_p^p - \beta_5 |v + t\widehat{u}_0|_p^{p-1} - \beta_6 |v + t\widehat{u}_0|_p \\
&\geq \beta_7 |v + t\widehat{u}_0|_p^p - \beta_8,
\end{aligned} \tag{3.5}$$

donde β_i son constantes positivas. Por tanto, de las desigualdades (3.4) y (3.5) concluimos que, para todo $v \in H_0^1(\Omega)^G$ tal que $|I_t(v)| \leq b$, se cumple que

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} I(v, t) \right| \leq \beta_9 (\|I'_t(v)\| \|v\| + 1) \leq \beta_{10} (\|I'_t(v)\| + 1) (\|v\| + 1),$$

lo que demuestra la propiedad **(P2)**. ■

Para demostrar que I_t satisface **(P3)** requerimos el siguiente lema.

Lema 3.3 *Si v es punto crítico de I_t entonces existe $C > 0$ tal que*

$$\int_{\partial\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla u|^2 - \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 \right) d\sigma \leq C \int_{\Omega} (|\nabla u|^2 + |u|^p + 1),$$

donde $u = v + t\widehat{u}_0$.

Demostración: Sea v punto crítico de I_t . Entonces

$$\begin{cases} -\Delta v = |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) + t f & \text{en } \Omega \\ v = 0, & \text{en } \partial\Omega. \end{cases}$$

Por resultados clásicos de regularidad se tiene que $v, u = v + t\widehat{u}_0 \in C^2(\overline{\Omega})$. Para $x \in \overline{\Omega}$, sea $l(x) = d(x, \partial\Omega)$ la distancia de x a la frontera de Ω . Como Ω es de clase C^2 , existe $\delta > 0$ tal que $l \in C^2(\{x \in \overline{\Omega} : l(x) < 2\delta\})$. Sea $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow [0, 1]$ una función suave tal que $\varphi \equiv 1$ en $(-\infty, 0]$ y $\varphi \equiv 0$ en $[\delta, +\infty)$. Definimos el campo vectorial $\eta(x) := \varphi(l(x)) \nabla l(x)$ de clase C^1 en $\overline{\Omega}$. Nótese que η coincide con la normal interior en $\partial\Omega$. Como $u = v + t\widehat{u}_0$ es solución de

$$\begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2} u + t f & \text{en } \Omega \\ u = t\widehat{u}_0 & \text{en } \partial\Omega, \end{cases}$$

se tiene que

$$\int_{\Omega} -\Delta u(\nabla u \cdot \eta) = \int_{\Omega} |u|^{p-2} u(\nabla u \cdot \eta) + \int_{\Omega} f(\nabla u \cdot \eta) \quad (3.6)$$

Usando la fórmula de Green obtenemos

$$\int_{\Omega} -\Delta u(\nabla u \cdot \eta) dx = \int_{\partial\Omega} -\left|\frac{\partial u}{\partial \eta}\right|^2 d\sigma + \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla(\nabla u \cdot \eta) dx. \quad (3.7)$$

Observemos que

$$\nabla(\nabla u \cdot \eta) = \nabla\left(\sum_j u_{x_j} \eta_j\right),$$

de donde

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla(\nabla u \cdot \eta) dx &= \int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} (u_{x_j} \eta_j)_{x_i} dx \\ &= \int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} u_{x_j} (\eta_j)_{x_i} dx + \int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} u_{x_j x_i} \eta_j. \end{aligned} \quad (3.8)$$

Ahora observemos que

$$\int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} u_{x_j} (\eta_j)_{x_i} dx \leq C_1 \int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} u_{x_j} dx \leq C_2 \left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2 \right). \quad (3.9)$$

y usando el teorema de cambio de variable [16, Appendix C, Theorem 2], obtenemos

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \sum_{i,j} u_{x_i} u_{x_j x_i} \eta_j dx &= \sum_{i,j} \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} u_{x_i}^2\right)_{x_j} \eta_j dx \\ &= -\sum_{i,j} \int_{\Omega} \frac{1}{2} u_{x_i}^2 \eta_j dx + \sum_{i,j} \int_{\partial\Omega} \frac{1}{2} u_{x_i}^2 \eta_j^2 d\sigma \\ &= O\left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2\right) + \frac{1}{2} \int_{\partial\Omega} |\nabla u|^2 |\eta|^2 d\sigma \\ &= O\left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2\right) + \frac{1}{2} \int_{\partial\Omega} |\nabla u|^2 d\sigma. \end{aligned} \quad (3.10)$$

De (3.8), (3.9) y (3.10) se sigue que

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla(\nabla u \cdot \eta) = O\left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2\right) + \frac{1}{2} \int_{\partial\Omega} |\nabla u|^2 d\sigma,$$

sustituyendo en (3.7) obtenemos

$$\int_{\Omega} -\Delta u(\nabla u \cdot \eta) dx = \int_{\partial\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla u|^2 - \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 \right) d\sigma + O \left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2 \right). \quad (3.11)$$

De manera análoga obtenemos que

$$\int_{\Omega} |u|^{p-2} u(\nabla u \cdot \eta) dx = t^p \int_{\partial\Omega} \frac{|\widehat{u}_0|^p}{p} d\sigma + O \left(\int_{\Omega} |u|^p \right), \quad (3.12)$$

$$\int_{\Omega} f(\nabla u \cdot \eta) dx = t \int_{\partial\Omega} f \widehat{u}_0 d\sigma + O \left(\left(\int_{\Omega} |u|^p \right)^{1/p} \right), \quad (3.13)$$

juntando (3.6), (3.11), (3.12) y (3.13) obtenemos el resultado. ■

Proposición 3.4 *Existe $a > 0$ tal que*

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} I(t, v) \right| \leq a (I_t(v)^2 + 1)^{1/4} \quad \text{si } I'_t(v) = 0.$$

Es decir, I_t cumple (P3) con $\theta_2(t, s) = a(s^2 + 1)^{1/4} = -\theta_1(t, s)$, por lo tanto $\theta_2^- = 0$.

Demostración: Sea v punto tal que $I'_t(v) = 0$. Entonces v cumple que

$$\begin{cases} -\Delta v = |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) + tf & \text{en } \Omega, \\ v = 0 & \text{en } \partial\Omega, \end{cases}$$

usando la fórmula de Green,

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} I(v, t) &= - \int_{\Omega} |v + t\widehat{u}_0|^{p-2} (v + t\widehat{u}_0) \widehat{u}_0 - \int_{\Omega} f v \\ &= \int_{\Omega} (\Delta v + t f) \widehat{u}_0 - \int_{\Omega} f v \\ &= - \int_{\Omega} \nabla v \nabla \widehat{u}_0 + \int_{\partial\Omega} \frac{\partial v}{\partial \eta} \widehat{u}_0 d\sigma + t \int_{\Omega} f \widehat{u}_0 - \int_{\Omega} f v. \end{aligned}$$

Por definición de \widehat{u}_0 y v tenemos que

$$0 = \int_{\Omega} v \Delta \widehat{u}_0 = - \int_{\Omega} \nabla v \nabla \widehat{u}_0 + \int_{\partial\Omega} \frac{\partial \widehat{u}_0}{\partial \eta} v d\sigma = - \int_{\Omega} \nabla v \nabla \widehat{u}_0,$$

es decir

$$\frac{\partial}{\partial t} I(v, t) = \int_{\partial\Omega} \frac{\partial v}{\partial \eta} \widehat{u}_0 d\sigma + t \int_{\Omega} f \widehat{u}_0 - \int_{\Omega} f v.$$

Observemos que

$$\left| \int_{\Omega} f v \right| \leq |f|_{\frac{p}{p-1}} |v|_p \leq c_1 \left(|v + t \widehat{u}_0|_p \right),$$

de modo que, usando (3.5) y que v cumple $I'_t(v) = 0$, obtenemos que existe $c_2 > 0$ tal que

$$\left| \int_{\Omega} f v \right| \leq c_1 \left(|v + t \widehat{u}_0|_p \right) \leq c_2 \left(|I_t(v)|^{1/p} + 1 \right).$$

Como $p > 2$ es suficiente probar que

$$\left| \int_{\partial\Omega} \frac{\partial v}{\partial \eta} \widehat{u}_0 d\sigma \right| \leq c_3 \left(|I_t(v)|^2 + 1 \right)^{1/4}, \quad (3.14)$$

de hecho, probaremos a continuación que

$$\int_{\partial\Omega} \left| \frac{\partial v}{\partial \eta} \right|^2 d\sigma \leq c_4 \left(|I_t(v)| + 1 \right) \quad (3.15)$$

y esta desigualdad implica (3.14).

Como

$$\frac{\partial v}{\partial \eta} = \frac{\partial u}{\partial \eta} - t \frac{\partial \widehat{u}_0}{\partial \eta},$$

es suficiente probar (3.15) para $\int_{\partial\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 d\sigma$. Sea $\nabla_{\partial\Omega} u := \nabla u - \frac{\partial u}{\partial \eta}$ la componente de

∇u tangencial a $\frac{\partial u}{\partial \eta}$. Nótese que $\nabla_{\partial\Omega} u = \nabla_{\partial\Omega} \widehat{u}_0$. En consecuencia,

$$\int_{\partial\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla u|^2 - \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 \right) d\sigma = \int_{\partial\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla_{\partial\Omega} \widehat{u}_0|^2 - \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 \right) d\sigma,$$

por el Lema (3.3) tenemos que

$$\begin{aligned} \int_{\partial\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 d\sigma &\leq c_5 \left(\left(\int_{\Omega} |\nabla u|^2 + |u|^p \right) + 1 \right) \\ &\leq c_6 \left(\left(\int_{\Omega} |\nabla v|^2 + |v|^p \right) + 1 \right), \end{aligned}$$

usando(3.5) y (3.3) obtenemos

$$\int_{\partial\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial \eta} \right|^2 d\sigma \leq c_7 (I_t(v) + 1),$$

esto concluye la demostración. ■

En el caso en que la condición de frontera es cero obtenemos mejores estimaciones para $\frac{\partial}{\partial t} I(t, u)$.

Proposición 3.5 *Si $u_0 = 0$ entonces existe $a > 0$ tal que*

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} I(t, v) \right| \leq a (I_t(v)^2 + 1)^{\frac{1}{2p}} \quad \text{si } I'_t(v) = 0.$$

Es decir, I_t cumple (P3) con $\theta_2(t, s) = a (s^2 + 1)^{\frac{1}{2p}} = -\theta_1(t, s)$, por lo tanto $\theta_2^- = 0$.

Demostración: Sea v un punto crítico de I_t en $H_0^1(\Omega)$. Entonces, usando la desigualdad de Hölder obtenemos

$$\begin{aligned} I_t(v) &= I_t(v) - \frac{1}{2} I'_t(v) v \\ &= \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{p} \right) |v|_p^p - \frac{t}{2} \int_{\Omega} f v \\ &\geq \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{p} \right) |v|_p^p - a_1 |v|_p \\ &\geq a_2 \int_{\Omega} |v|^p dx - a_3. \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$|v|_p^p \leq a_4 (I_t(v)^2 + 1)^{\frac{1}{2}}, \quad (3.16)$$

donde a_i son constantes positivas. Por otro lado, de la desigualdad de Hölder obtenemos que

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} I(t, v) \right| = \left| \int_{\Omega} f v \right| \leq a_5 |v|_p,$$

esta desigualdad y la desigualdad (3.16) implican que existe $a > 0$ tal que

$$\left| \frac{\partial}{\partial t} I(t, v) \right| \leq a (I_t(v)^2 + 1)^{\frac{1}{2p}}$$

para todo punto crítico v de I_t . ■

Proposición 3.6 I_t *satisface* (P4).

Demostración: Notemos primero que el funcional I_0 es par:

$$I_0(-v) = \frac{1}{2} \|-v\|^2 - \frac{1}{p} \|-v\|_p^p = I_0(v).$$

Además

$$\begin{aligned} I_t(v) &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v + t\widehat{u}_0|_p^p - t \int_{\Omega} f v \\ &\geq \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} (|v|_p + |\widehat{u}_0|_p)^p - \alpha_1 |v|_p, \end{aligned}$$

sea W un subespacio de dimensión finita de $H_0^1(\Omega)^G$. Como en un espacio de dimensión finita todas las normas son equivalentes, existe $\alpha_2 > 0$ tal que

$$I_t(w) \geq \alpha_2 |w|_p^2 - \frac{1}{p} (|w|_p + |\widehat{u}_0|_p)^p - \alpha_1 |w|_p \quad \forall w \in W$$

y como $p > 2$, concluimos que

$$\sup_{0 \leq t \leq 1} I_t(w) \rightarrow -\infty \quad \text{si } w \in W \text{ y } \|w\| \rightarrow \infty,$$

es decir, I_t *satisface* (P4). ■

3.4. Estimaciones de los valores minimax G -invariantes

Consideremos el problema G -invariante de valores propios

$$(\mathcal{E}\mathcal{V}_G) \quad \begin{cases} -\Delta u = \lambda u & \text{en } \Omega \\ u = 0, & \text{en } \partial\Omega \\ u(gx) = u(x) & x \in \Omega, g \in G. \end{cases}$$

Denotemos por

$$0 < \lambda_1^G \leq \lambda_2^G \leq \dots \leq \lambda_k^G \leq \dots$$

a los valores propios del problema $(\mathcal{E}\mathcal{V}_G)$ contados con su multiplicidad y por $e_k^G \in H_0^1(\Omega)^G$ a una función propia correspondiente al valor propio λ_k^G tal que $|e_k^G|_2 = 1$.

Denotemos por

$$X_k := \text{span}\{e_1^G, \dots, e_k^G\}$$

al subespacio de $H_0^1(\Omega)^G$ generado por las primeras k funciones propias. Por tanto, $\dim X_k = k$.

Definimos

$$c_k^G = \inf_{\varphi \in \Gamma^G} \sup_{X_k} I_0(\varphi(x)), \quad (3.17)$$

donde

$$\Gamma^G := \{\varphi \in C^0(H_0^1(\Omega)^G, H_0^1(\Omega)^G) : \varphi \text{ es impar y } \exists R > 0 \text{ tal que } \varphi(x) = x \text{ si } \|x\| > R\}.$$

El objetivo de esta sección es obtener cotas para estos valores. Empecemos probando el siguiente resultado.

Lema 3.7 *Para toda $\rho > 0$ se tiene que*

$$c_k^G \geq \inf\{I_0(u) : u \in X_{k-1}^\perp, \|u\| = \rho\},$$

donde X_k^\perp denota al complemento ortogonal de X_k en $H_0^1(\Omega)^G$.

Demostración: Vamos a hacer la demostración por contradicción. Supongamos que existe $\rho > 0$ tal que

$$c_k^G < \inf\{I_0(u) : u \in X_{k-1}^\perp, \|u\| = \rho\},$$

entonces, por definición de c_k^G , podemos escoger $\varepsilon > 0$ y $\varphi : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ en Γ^G tales que

$$I_0(\varphi(u)) \leq c_k^G + \varepsilon < \inf\{I_0(u) : u \in X_{k-1}^\perp, \|u\| = \rho\}.$$

Por lo tanto $\varphi(X_k) \cap S_\rho X_{k-1}^\perp = \emptyset$, donde $S_\rho X_{k-1}^\perp := \{u \in X_{k-1}^\perp : \|u\| = \rho\}$. Denotemos por $E_R := \{u \in H_0^1(\Omega)^G : \|u\| \geq R\}$ y consideremos la función

$$\eta : H_0^1(\Omega)^G \setminus S_\rho X_{k-1}^\perp \longrightarrow X_{k-1} \cup E_R =: Y$$

definida de la siguiente manera: Sea $\pi(u)$ la proyección ortogonal de u sobre X_{k-1}^\perp , sea

$$\pi_\rho(u) := \rho \frac{\pi(u)}{\|\pi(u)\|}, \quad u \notin X_{k-1},$$

y sea $t_u := \min\{t \geq 0 : \pi_\rho(u) + t(u - \pi_\rho(u)) \in Y\}$. Definimos

$$\eta(u) := \begin{cases} \pi_\rho(u) + t_u(u - \pi_\rho(u)) & \text{si } u \in H_0^1(\Omega)^G \setminus (S_\rho X_{k-1}^\perp \cup Y) \\ u & \text{si } u \in Y. \end{cases}$$

Observemos que η es impar ya que π_ρ es impar y

$$\begin{aligned} \eta(-u) &= \pi_\rho(-u) + t_u(-u - \pi_\rho(-u)) \\ &= -\pi_\rho(u) - t_u(u - \pi_\rho(u)) \\ &= -\eta(u). \end{aligned}$$

La composición $\eta \circ \varphi : X_k \rightarrow Y$, está bien definida ya que $\varphi(X_k) \cap S_\rho X_{k-1}^\perp = \emptyset$, es impar, continua y si $\|u\| \geq R$, se tiene que $(\eta \circ \varphi)(u) = u$. En consecuencia, $\eta \circ \varphi$ induce una función en los espacios cocientes obtenidos identificando a E_R en un punto. Componiendo esta función con homeomorfismos radiales, obtenemos una función

$$X_k \cup \{\infty\} \cong X_k / (X_k \cap E_R) \xrightarrow{\eta \circ \varphi} Y / E_R \cong X_{k-1} \cup \{\infty\},$$

impar en X_k que manda al ∞ al ∞ . Esto contradice el teorema de Borsuk-Ulam con puntos fijos. [21, 12]. ■

Denotemos por $Gx := \{gx : g \in G\}$ a la G -órbita de x y por

$$m = m(G, \Omega) := \text{máx}\{\dim(Gx) : x \in \Omega\}.$$

Es decir, $m(G, \Omega)$ es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω . Brüning y Heinze [7, 8] y Donelly [14] estudiaron el comportamiento asintótico de los valores propios λ_k^G , probaron el siguiente resultado

Teorema 3.8 (Brüning-Heintze 1978, Donelly 1978) *Para $k \rightarrow \infty$ se tiene la fórmula asintótica*

$$\lambda_k^G \sim \beta_0 k^{2/(N-m)},$$

donde β_0 es una constante positiva que depende únicamente de Ω , de G y $m = m(G, \Omega)$ es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω .

La expresión $\lambda_k^G \sim \beta_0 k^{2/(N-m)}$ significa que

$$\frac{\lambda_k^G}{\beta_0 k^{2/(N-m)}} \rightarrow 1 \quad \text{cuando } k \rightarrow \infty,$$

en consecuencia se cumple lo siguiente.

Corolario 3.9 *Existen $\beta_1, \beta_2 > 0$ y $k_0 \in \mathbb{N}$ tales que*

$$\beta_1 k^{2/(N-m)} \leq \lambda_k^G \leq \beta_2 k^{2/(N-m)} \quad \forall k \geq k_0,$$

donde m es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω .

Demostración: Sea $\varepsilon = \frac{1}{2}$, entonces existe $k_0 \in \mathbb{N}$, tal que

$$\frac{1}{2} < \frac{\lambda_k^G}{\beta_0 k^{2/(N-m)}} < \frac{3}{2} \quad \forall k \geq k_0,$$

es decir, existen $\beta_1, \beta_2 > 0$, tal que

$$\beta_1 k^{2/(N-m)} \leq \lambda_k^G \leq \beta_2 k^{2/(N-m)} \quad \forall k \geq k_0,$$

como afirma el corolario. ■

La cota superior fue obtenida también por Kajikiya [19] usando métodos más elementales que los de [7, 8, 14]. Usando este resultado obtenemos las siguientes estimaciones para los valores c_k^G .

Corolario 3.10 *Existen $\beta_3 > 0$ y $k_0 \in \mathbb{N}$ tales que*

$$\beta_3 k^\alpha \leq c_k^G \quad \forall k \geq k_0,$$

donde $\alpha = \max \left\{ \frac{(N+2)-(N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}, \frac{2p}{N(p-2)} \right\}$ y m es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω .

Demostración: Por el Lema 3.7, para toda $\rho > 0$ se tiene que

$$c_k^G \geq \inf \{ I_0(v) : v \in X_{k-1}^\perp, \|v\| = \rho \}, \quad (3.18)$$

donde X_k^\perp denota al complemento ortogonal de X_k en $H_0^1(\Omega)^G$. Queremos encontrar $\rho > 0$ que optimice esta cota. Usaremos la desigualdad de Gagliardo-Nirenberg

$$|v|_p \leq \alpha_p \|v\|^{1-s} |v|_2^s, \quad (3.19)$$

donde α_p es una constante positiva y $s \in (0, 1)$ es tal que

$$\frac{1}{p} = \frac{1-s}{2^*} + \frac{s}{2}. \quad (3.20)$$

Ahora, si $v \in X_{k-1}^\perp$, tenemos que

$$|v|_2 \leq (\lambda_k^G)^{-1/2} \|v\|$$

y en consecuencia, usando (3.19) obtenemos

$$\begin{aligned} I_0(v) &= \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{1}{p} |v|_p^p \\ &\geq \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{\alpha_p^p}{p} \|v\|^{p(1-s)} |v|_2^{ps} \\ &\geq \frac{1}{2} \|v\|^2 - \frac{\alpha_p^p}{p} (\lambda_k^G)^{-ps/2} \|v\|^p. \end{aligned} \quad (3.21)$$

La función $t \mapsto \frac{1}{2}t^2 - \frac{\alpha_p^p}{p} (\lambda_k^G)^{-ps/2} t^p$ alcanza su máximo en

$$\rho := \left(\alpha_p^{-p} (\lambda_k^G)^{ps/2} \right)^{1/(p-2)},$$

por tanto, si $v \in X_{k-1}^\perp$ y $\|v\| = \rho$, obtenemos de (3.21) que

$$I_0(v) \geq \left(\frac{1}{2} - \frac{\alpha_p^p}{p} (\lambda_k^G)^{-ps/2} \rho^{p-2} \right) \rho^2 = \frac{p-2}{2p} \rho^2 = \alpha_0 (\lambda_k^G)^{ps/(p-2)}.$$

Del Corolario 3.9 se sigue que existe una constante positiva β_3 tal que

$$I_0(v) \geq \beta_3 k^{2ps/(N-m)(p-2)} \quad \forall v \in X_{k-1}^\perp, \|v\| = \rho,$$

y de la desigualdad (3.18) concluimos que

$$c_k^G \geq \beta_3 k^{2ps/(N-m)(p-2)}.$$

Se sigue de (3.20) que

$$s = \frac{N}{p} - \frac{N-2}{2},$$

por tanto, $2ps = 2N - p(N-2) = (N+2) - (N-2)(p-1)$ y en consecuencia,

$$c_k^G \geq \beta_3 k^\gamma, \quad \text{con } \gamma := \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}, \quad (3.22)$$

Por otro lado, cuando el grupo G es trivial denotamos a los valores c_k^G simplemente por c_k . Bahri y Lions [3], probaron que existen $b_1, b_2 > 0$ y $k_0 \in \mathbb{N}$ tales que

$$b_1 k^{2p/N(p-2)} \leq c_k \leq b_2 k^{2p/N(p-2)} \quad \forall k \geq k_0,$$

de donde

$$c_k^G \geq c_k \geq b_1 k^{2p/N(p-2)}. \quad (3.23)$$

Por lo tanto usando (3.22) y (3.23) obtenemos que existen $\beta_3 > 0$ y $k_0 \in \mathbb{N}$ tales que

$$\beta_3 k^\alpha \leq c_k^G \quad \forall k \geq k_0,$$

donde $\alpha = \max \left\{ \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}, \frac{2p}{N(p-2)} \right\}$. ■

Corolario 3.11 *Existen $\beta_4 > 0$ y $k_0 \in \mathbb{N}$ tales que*

$$c_k^G \leq \beta_4 k^\gamma \quad \forall k \geq k_0,$$

donde $\gamma = \frac{2p}{(N-m)(p-2)}$ y m es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω .

Demostración: Por definición de X_k tenemos que

$$\|u\|^2 \leq \lambda_k^G |u|_2^2 \quad \text{para } u \in X_k,$$

como $p > 2$ existe $a_1 > 0$ tal que

$$|u|_2 \leq a_1 |u|_p,$$

entonces

$$\|u\|^p \leq (\lambda_k^G)^{p/2} |u|_2^p \leq (a_1)^p (\lambda_k^G)^{p/2} |u|_p^p,$$

es decir, existe $a_2 > 0$ tal que

$$a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2} \|u\|^p \leq |u|_p^p.$$

Usando esta desigualdad y como $u \in X_k$, tenemos que

$$\begin{aligned} I_0(u) &= \frac{1}{2} \|u\|^2 - \frac{1}{p} |u|_p^p \\ &\leq \frac{1}{2} \|u\|^2 - \frac{a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2}}{p} \|u\|^p. \end{aligned} \tag{3.24}$$

Sea $f(t)$ la función real de variable real dada por

$$f(t) = \frac{1}{2} t^2 - \frac{a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2}}{p} t^p,$$

como $p > 2$, esta función tiene un único máximo t^* dado por

$$f'(t^*) = t^* \left(1 - a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2} (t^*)^{p-2} \right) = 0,$$

de donde

$$t^* = \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right)^{1/p-2},$$

además

$$\begin{aligned}
f(t^*) &= \frac{1}{2} \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right)^{2/p-2} - \frac{a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2}}{p} \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right)^{p/p-2} \\
&= \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right)^{2/p-2} \left(\frac{1}{2} - \frac{a_2 (\lambda_k^G)^{-p/2}}{p} \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right) \right) \\
&= \left(a_2^{-1} (\lambda_k^G)^{p/2} \right)^{2/p-2} \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{p} \right) \\
&= (\lambda_k^G)^{p/p-2} a_2^{-2/p-2} \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{p} \right).
\end{aligned}$$

De esto y de (3.24) se sigue que existe $a_3 > 0$, independiente de u y de k , tal que

$$I_0(u) \leq a_3 (\lambda_k^G)^{p/p-2} \quad \text{para } u \in X_k,$$

usando el Corolario 3.9 tenemos que existe $\beta_4 > 0$ tal que

$$c_k^G \leq \sup_{X_k} I_0(u) \leq \beta_4 k^\gamma \quad \forall k \geq k_0,$$

$$\text{con } \gamma = \frac{2p}{(N-m)(p-2)}. \quad \blacksquare$$

3.5. Infinidad de soluciones G -invariantes.

Probaremos ahora los dos primeros teoremas de la Introducción que enunciamos nuevamente a continuación. Requeriremos el siguiente lema.

Lema 3.12 *Sea (b_k) es una sucesión de números reales positivos tales que existen $\gamma_1 > 0$, $\mu > 1$, $k_0 \in \mathbb{N}$, con la siguiente propiedad*

$$0 \leq b_{k+1} - b_k \leq \gamma_1 b_k^{1/\mu} \quad \forall k \geq k_0,$$

entonces existe $\gamma_0 > 0$ tal que

$$b_k \leq \gamma_0 k^{\mu/(\mu-1)} \quad \forall k \geq 1.$$

Demostración: Denotemos por

$$\delta_k := \frac{b_k}{k^{\mu/(\mu-1)}} > 0,$$

demostraremos que la sucesión (δ_k) está acotada superiormente. Sabemos que para $t > 0$

$$1 + \frac{\mu}{\mu-1}t \leq (1+t)^{\mu/(\mu-1)},$$

ya que $\frac{\mu}{\mu-1} > 1$. En particular,

$$1 + \left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{1}{k} \leq \left(1 + \frac{1}{k}\right)^{\mu/(\mu-1)} = \frac{(k+1)^{\mu/(\mu-1)}}{k^{\mu/(\mu-1)}},$$

de donde

$$\left(1 + \left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{1}{k}\right) (k+1)^{-\mu/(\mu-1)} \leq k^{-\mu/(\mu-1)},$$

y como $\delta_k = \frac{b_k}{k^{\mu/(\mu-1)}}$ se tiene que

$$\left(1 + \left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{1}{k}\right) \delta_{k+1} \leq b_{k+1} k^{-\mu/(\mu-1)},$$

es decir,

$$\left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{\delta_{k+1}}{k} + \delta_{k+1} - \delta_k \leq b_{k+1} k^{-\mu/(\mu-1)} - \delta_k = k^{-\mu/(\mu-1)} (b_{k+1} - b_k).$$

Por hipótesis $b_{k+1} - b_k \leq \gamma_1 b_k^{1/\mu}$, de modo que

$$\left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{\delta_{k+1}}{k} + \delta_{k+1} - \delta_k \leq k^{-\mu/(\mu-1)} \gamma_1 b_k^{1/\mu} = \gamma_1 \frac{\delta_k^{1/\mu}}{k},$$

es decir

$$\left(\frac{\mu}{\mu-1}\right) \frac{\delta_{k+1}}{k} + \delta_{k+1} - \delta_k \leq \gamma_1 \frac{\delta_k^{1/\mu}}{k} \quad \text{para } k \geq k_0. \quad (3.25)$$

Si $\delta_k \leq \delta_{k+1}$, $k \geq k_0$, obtenemos que

$$\delta_k \leq \delta_{k+1} \leq \frac{\mu-1}{\mu} \gamma_1 \delta_k^{1/\mu}, \quad (3.26)$$

de donde se sigue que

$$\delta_k \leq \left(\frac{\mu-1}{\mu} \gamma_1\right)^{\mu/(\mu-1)} =: M, \quad (3.27)$$

ahora supongamos que

$$\delta_{k+1} > M = \left(\frac{\mu-1}{\mu} \gamma_1\right)^{\mu/(\mu-1)},$$

por (3.26), se sigue que

$$\left(\frac{\mu-1}{\mu}\gamma_1\right)^{\mu/(\mu-1)} < \frac{\mu-1}{\mu}\gamma_1\delta_k^{1/\mu},$$

es decir

$$M = \left(\frac{\mu-1}{\mu}\gamma_1\right)^{\mu/(\mu-1)} < \delta_k,$$

y esto contradice (3.27) por lo tanto tenemos que

$$\delta_{k+1} \leq M.$$

Solo falta el caso cuando $\delta_{k+1} < \delta_k$, por lo tanto en ambos casos obtenemos que

$$\delta_{k+1} \leq \max\{\delta_{k_0}, M\}, \text{ para toda } k \geq k_0,$$

por lo tanto la sucesión (δ_k) esta acotada, es decir existe $\gamma_0 > 0$ tal que

$$b_k \leq \gamma_0 k^{\mu/(\mu-1)} \quad \forall k \geq 1.$$

■

Definimos

$$\tilde{p}_{N,m} := \max\left\{\frac{6N-4m}{3N-2m-2}, \frac{2N}{N-1}\right\}$$

donde $m := \max\{\dim(Gx) : x \in \Omega\}$.

Teorema 3.13 *Para toda $p \in (2, \tilde{p}_{N,m})$ el funcional $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ dado por*

$$I_1(u) = \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla u|^2 - \frac{1}{p} |u + t\hat{u}_0|^p - fu \right)$$

tiene una sucesión no acotada de valores críticos \tilde{c}_k^G . Es decir, el problema (φ_G) tiene una sucesión no acotada de soluciones.

Demostración: Como vimos en la Sección 3.1, las soluciones de (φ_G) corresponden a las soluciones de (φ'_G) vía el cambio de variable $u = v + \hat{u}_0$. Y por la Proposición 3.1, éstas últimas son justamente los puntos críticos del funcional $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$. Para obtener nuestro resultado aplicaremos el Teorema 2.1 a la familia de funcionales $I_t : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$, $t \in [0, 1]$. Vimos en la Sección 3.3 que esta familia satisface las

condiciones **(P1)**-**(P4)** del Teorema 2.1 con $\theta_2(t, s) = a(s^2 + 1)^{1/4} = -\theta_1(t, s)$ y que por lo tanto $\theta_2^- = 0$. Resta probar que la sucesión

$$\left(\frac{c_{k+1}^G - c_k^G}{a((c_{k+1}^G)^2 + 1)^{1/4} + a((c_k^G)^2 + 1)^{1/4}} \right) \quad (3.28)$$

no está acotada. Supongamos, por contradicción, que sí lo está. Entonces, como $c_k^G \leq c_{k+1}^G$, se tiene que

$$c_{k+1}^G - c_k^G \leq \gamma_1((c_k^G)^{1/2} + 1)$$

para alguna constante positiva γ_1 . Del Lema 3.12 se sigue entonces que, para k suficientemente grande,

$$c_k^G \leq \gamma_0 k^2$$

Por otra parte, el Corolario 3.10 afirma que, para k suficientemente grande, se tiene que

$$\beta k^\alpha \leq c_k^G, \quad \text{con } \alpha = \max \left\{ \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}, \frac{2p}{N(p-2)} \right\}.$$

Por tanto $\alpha \leq 2$. Si $\alpha = \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}$ se sigue que

$$\begin{aligned} (N+2) - (N-2)(p-1) &\leq 2(N-m)(p-2) \\ 6N - 4m &\leq p(3N - 2m - 2) \\ p &\geq \frac{6N - 4m}{3N - 2m - 2}. \end{aligned}$$

Si $\alpha = \frac{2p}{N(p-2)}$ se sigue que

$$p \geq \frac{2N}{N-1}.$$

Por lo tanto $p \geq \tilde{p}_{N,m}$, contradiciendo nuestra hipótesis. En consecuencia, la sucesión (3.28) no está acotada y se sigue del Teorema 2.1 que el funcional $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ tiene una sucesión no acotada de valores críticos. Por tanto, el problema (φ_G) tiene una sucesión no acotada de soluciones. ■

Denotamos por $p'_{N,m}$ a la máxima raíz de la ecuación

$$(2N - m - 2)p^2 - (5N - 2m - 2)p + 2N = 0,$$

es decir,

$$p'_{N,m} := \frac{5N - 2m - 2 + \sqrt{(5N - 2m - 2)^2 - 8N(2N - m - 2)}}{2(2N - m - 2)},$$

denotamos por

$$p_{N,m} := \text{máx} \left\{ p'_{N,m}, \frac{2N-2}{N-2} \right\},$$

donde $m := \text{máx}\{\dim(Gx) : x \in \Omega\}$.

Teorema 3.14 *Para toda $p \in (2, p_{N,m})$, el funcional $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ dado por*

$$I_1(u) = \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} |\nabla u|^2 - \frac{1}{p} |u|^p - fu \right)$$

tiene una sucesión no acotada de valores críticos \tilde{c}_k^G . Es decir, el problema (φ_G) con $u_0 = 0$ tiene una sucesión no acotada de soluciones.

Demostración: Argumentando como en la demostración del teorema anterior, donde ahora la propiedad **(P3)** se cumple para $\theta_2(t, s) = a(s^2 + 1)^{1/2p} = -\theta_1(t, s)$ y que por lo tanto $\theta_2^- = 0$ la demostración se reduce a probar que la sucesión

$$\left(\frac{c_{k+1}^G - c_k^G}{a((c_{k+1}^G)^2 + 1)^{1/2p} + a((c_k^G)^2 + 1)^{1/2p}} \right) \quad (3.29)$$

no está acotada. Suponiendo, por contradicción, que sí lo está y aplicando el Lema 3.12, concluimos que, para k suficientemente grande,

$$c_k^G \leq \gamma_0 k^{p/(p-1)}.$$

Por otra parte, el Corolario 3.10 afirma que, para k suficientemente grande,

$$\beta k^\alpha \leq c_k^G, \quad \text{con } \alpha = \text{máx} \left\{ \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}, \frac{2p}{N(p-2)} \right\}.$$

Por tanto $\alpha \leq p/(p-1)$. Si $\alpha = \frac{(N+2) - (N-2)(p-1)}{(N-m)(p-2)}$ se sigue que

$$(2N - m - 2)p^2 - (5N - 2m - 2)p + 2N \geq 0.$$

Si $\alpha = \frac{2p}{N(p-2)}$ se sigue que

$$p \geq \frac{2N-2}{N-2},$$

contradiendo nuestra hipótesis. En consecuencia, la sucesión (3.29) no está acotada y se sigue del Teorema 2.1 que el funcional $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ tiene una sucesión no acotada de valores críticos. Por tanto, el problema (φ_G) con $u_0 = 0$ tiene una sucesión no acotada de soluciones. ■

3.6. Comparación con resultados previos

Bolle, Ghoussoub y Tehrani [6], probaron que el problema

$$\begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2} u + f & \text{en } \Omega \\ u = u_0 & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

tiene una infinidad de soluciones si $p \in (2, \frac{2N}{N-1})$, $N \geq 3$. Vamos a ver para qué valores de $m \in \{0, 1, \dots, N-1\}$ obtenemos un mejor resultado.

Observación 1. Se cumple que

$$\frac{2N}{N-1} < \tilde{p}_{N,m} \iff \frac{N}{2} < m.$$

Para comprobar esta afirmación basta observar que las siguientes desigualdades son equivalentes:

$$\begin{aligned} \frac{2N}{N-1} &< \frac{6N-4m}{3N-2m-2} \\ 2N(3N-2m-2) &< (6N-4m)(N-1) \\ 6N^2-4Nm-4N &< 4m-6N-4Nm+6N^2 \\ \frac{N}{2} &< m. \quad \blacksquare \end{aligned}$$

Notemos también que $\tilde{p}_{N,m}$ es siempre subcrítica:

Observación 2. Se cumple que

$$\tilde{p}_{N,m} \leq \frac{2N+4}{N} < 2^* := \frac{2N}{N-2}.$$

Para demostrar la primera desigualdad consideremos la función

$$p(t) := \frac{6N-4t}{3N-2t-2},$$

su derivada

$$p'(t) = \frac{8}{(3N-2t-2)^2}$$

es siempre positiva, de modo que,

$$p(m) \leq p(N-1) = \frac{2N+4}{N} \quad \forall m \in \{0, 1, \dots, N-1\}.$$

Notemos ahora que

$$\frac{2(N+2)}{N} < \frac{2N}{N-2} \iff N^2-4 = (N+2)(N-2) < N^2. \quad \blacksquare$$

Bahri y Lions [3] probaron que el problema

$$\begin{cases} -\Delta u = |u|^{p-2}u + f & \text{en } \Omega \\ u = 0 & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

tiene una infinidad de soluciones si $p \in (2, \frac{2N-2}{N-2})$. Vamos a ver para qué valores de $m \in \{0, 1, \dots, N-1\}$ se tiene que

$$\frac{2N-2}{N-2} < p_{N,m}.$$

Observación 3. Se cumple que

$$\frac{2N-2}{N-2} < p_{N,m} \iff \frac{N^2}{2(N-1)} < m \leq N-1.$$

Para demostrar esta afirmación consideremos la ecuación

$$(2N-t-2)p(t)^2 - (5N-2t-2)p(t) + 2N = 0, \quad t \in [0, N-1],$$

derivando implícitamente obtenemos

$$[2(2N-t-2)p(t) - 5N + 2t + 2]p'(t) = p(t)^2 - 2p(t).$$

Para $p(t) > 2$ y $N \geq 4$ se cumple que $p(t)^2 - 2p(t) > 0$ y que

$$2(2N-t-2)p(t) - 5N + 2t + 2 > 4(2N-t-2) - 5N + 2t + 2 = 3N - 2t - 6 \geq N - 4 > 0,$$

por tanto,

$$p'(t) = \frac{p(t)^2 - 2p(t)}{2(2N-t-2)p(t) - 5N + 2t + 2} > 0 \quad \text{si } N \geq 4. \quad (3.30)$$

Por otra parte, las siguientes identidades son equivalentes:

$$\begin{aligned} (2N-t-2) \left[\frac{2N-2}{N-2} \right]^2 - (5N-2t-2) \left[\frac{2N-2}{N-2} \right] + 2N &= 0 \\ (2N-2) [(2N-t-2)(2N-2) - (5N-2t-2)(N-2)] + 2N(N-2)^2 &= 0 \\ (2N-2)(-N^2 + 4N - 2t) + 2N(N-2)^2 &= 0 \\ 2N^2 - 4t(N-1) &= 0. \end{aligned}$$

En consecuencia,

$$p \left(\frac{N^2}{2(N-1)} \right) = \frac{2N-2}{N-2}.$$

Nótese que

$$N \geq 4 \Rightarrow \frac{N^2}{2(N-1)}.$$

Como $p'(t) > 0$ si $N \geq 4$, obtenemos que

$$p_{N,m} := p(m) > \frac{2N-2}{N-2} \iff m > \frac{N^2}{2(N-1)}. \quad \blacksquare$$

También se tiene que $p_{N,m}$ es siempre subcrítica:

Observación 4. $p_{N,m} < 2^*$.

Se tiene que

$$(N-1)p_{N,N-1}^2 - 3Np_{N,N-1} + 2N = 0$$

En consecuencia,

$$p_{N,N-1} = \frac{3N + \sqrt{9N^2 - 8N(N-1)}}{2(N-1)} < \frac{3N + (N+4)}{2(N-1)} = \frac{2N+2}{N-1} < \frac{2N}{N-2} = 2^*.$$

Se sigue de (3.30) que $p_{N,m} \leq p_{N,N-1} < 2^*$ si $m \leq N-1$ y $N \geq 4$. Se comprueba directamente que esto también se cumple si $m \leq N-1$ y $N = 3$. \blacksquare

Observación 5. Si Ω es una bola, f es radial y $u_0 = 0$, Candela, Palmieri y Salvatore [10] probaron que $(\rho_{O(N)})$ tiene una infinidad de soluciones si $2 < p < 2^*$ para $N \geq 4$.

Para obtener este resultado encuentran una cota inferior para los valores $c_k^{O(N)}$ mejor que la que obtuvimos en el Corolario 3.10. Esto lo hacen estimando el número de los valores propios menores o iguales que cero del operador de Schrödinger

$-\Delta + V$ en $H_0^1(B_R)^{O(N)}$, donde $V = -p(p-1)|u|^{p-2}$.

Conjeturamos que debe ser válido que el número de valores propios menores o iguales que cero de este operador en $H_0^1(\Omega)^G$ es $\geq \beta_5 k^\gamma$, donde $\gamma = \frac{2p}{(N-m)(p-2)}$

y m es la dimensión de las G -órbitas principales en Ω . Esto permitiría mejorar nuestros teoremas, obteniendo una infinidad de soluciones para toda p subcrítica cuando m es suficientemente grande.

Capítulo 4

Cotas superiores para la energía de soluciones G -invariantes

4.1. Cotas superiores

Estimaremos la energía de las soluciones dadas por los Teoremas 3.13 y 3.14. Como antes denotamos por

$$m := \max\{\dim(Gx) : x \in \Omega\},$$

probaremos el siguiente resultado.

Teorema 4.1 *Los valores críticos de $I_1 : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow \mathbb{R}$ dados por los Teoremas 3.13 y 3.14 satisfacen*

$$\tilde{c}_k^G \leq \beta k^\gamma,$$

donde $\beta > 0$ es una constante que no depende de k y $\gamma = 2p/(N - m)(p - 2)$.

Para simplificar notación escribimos $I := I_0$, es decir,

$$I(u) = \frac{1}{2} \|u\|^2 - \frac{1}{p} |u|_p^p.$$

Denotemos por

$$I_C(u) := \frac{C}{2} \|u\|^2 - \frac{1}{p} |u|_p^p, \quad C > 0.$$

Para cada $u \in H_0^1(\Omega)^G$ consideremos las funciones reales de variable real

$$\begin{aligned} f_u(t) & : = I(tu) \\ g_u(t) & : = I_C(tu). \end{aligned} \tag{4.1}$$

Lema 4.2 Sean f_u y g_u como en (4.1) entonces

$$\max_{t \geq 0} g_u(t) = C^{p/p-2} \max_{t \geq 0} f_u(t).$$

Demostración: Como

$$g_u(t) := I_C(tu) = \frac{C}{2} \|u\|^2 - \frac{1}{p} |u|_p^p,$$

$t > 0$ y $p > 2$, existe un único $\hat{t}_u^\# > 0$ tal que g_u alcanza su máximo, como

$$g'_u(t) = t \left(C \|u\|^2 - t^{p-2} |u|_p^p \right),$$

se sigue que $\hat{t}_u^\# = \left(\frac{C \|u\|^2}{|u|_p^p} \right)^{1/p-2}$ y además

$$\begin{aligned} g_u(\hat{t}_u^\#) &= \left(\frac{C \|u\|^2}{|u|_p^p} \right)^{2/p-2} \left(\frac{C \|u\|^2}{2} - \frac{C \|u\|^2}{p} \right) \\ &= \left(\frac{C \|u\|^2}{|u|_p^p} \right)^{p/p-2} \frac{(p-2)}{2p}. \end{aligned}$$

Haciendo $C = 1$, encontramos el único $\hat{t}_u > 0$ tal que f_u alcanza su máximo

$$\begin{aligned} \hat{t}_u &= \left(\frac{\|u\|^2}{|u|_p^p} \right)^{1/p-2} \\ f_u(\hat{t}_u) &= \left(\frac{\|u\|^2}{|u|_p^p} \right)^{p/p-2} \frac{(p-2)}{2p}. \end{aligned}$$

Por lo tanto

$$\frac{g_u(\hat{t}_u^\#)}{f_u(\hat{t}_u)} = C^{p/p-2}.$$

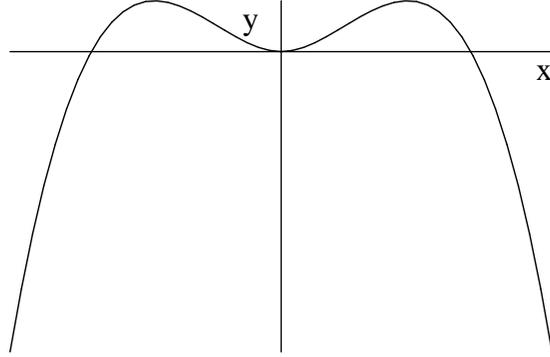
como afirma el lema. ■

Lema 4.3 Si $C \geq 1$ entonces existe una función continua $\lambda : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow [0, \infty)$ con las siguientes propiedades:

- (i) $I([(1-s) + s\lambda(u)]u) \leq I(u)$ para todo $u \in H_0^1(\Omega)^G$, $s \in [0, 1]$.
- (ii) Si $I_C(u) \leq 0$ entonces $\lambda(u) = 1$.
- (iii) Existe una constante $\alpha_1 \geq 1$ tal que

$$I_C(\lambda(u)u) \leq \begin{cases} 0 & \text{si } 2I(u) \leq \max_{t \geq 0} I(tu) \\ \alpha_1 I(u) & \text{si } 2I(u) \geq \max_{t \geq 0} I(tu). \end{cases}$$

Demostración: Para cada $v \in H_0^1(\Omega)^G$ con $\|v\| = 1$ consideremos la función real de variable real $f_v(t) := I(tv)$. Como $p > 2$, su gráfica tiene la siguiente forma:



(4.2)

En consecuencia existen únicos $0 < t_v^- < \hat{t}_v < t_v^+ < T_v < \infty$ tales que

$$\begin{aligned} I(\hat{t}_v v) &= \max_{t \geq 0} I(tv), \\ 2I(t_v) &\geq \max_{t \geq 0} I(tv) \iff t \in [t_v^-, t_v^+], \\ I_C(T_v v) &= 0. \end{aligned}$$

Definimos $\rho_v : [0, \infty) \rightarrow [0, \infty)$ como:

$$\rho_v(t) := \begin{cases} 0 & \text{si } 0 \leq t \leq t_v^- \\ \frac{t - t_v^-}{\hat{t}_v - t_v^-} \hat{t}_v & \text{si } t_v^- \leq t \leq \hat{t}_v \\ \frac{(T_v - \hat{t}_v)(t - \hat{t}_v)}{t_v^+ - \hat{t}_v} + \hat{t}_v & \text{si } \hat{t}_v \leq t \leq t_v^+ \\ \frac{T_v}{t} & \text{si } t_v^+ \leq t \leq T_v \\ t & \text{si } T_v \leq t. \end{cases}$$

Para cada $u \in H_0^1(\Omega)^G$, denotemos por $t := \|u\|$ y por $v := \frac{u}{\|u\|}$ si $u \neq 0$. Definimos la función $\lambda : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow [0, \infty)$ mediante

$$\lambda(u) := \begin{cases} \frac{\rho_v(t)}{t} & \text{si } u \neq 0 \\ 0 & \text{si } u = 0. \end{cases}$$

Vamos a demostrar que λ cumple (i) – (iii). Para (i) hay dos casos:

a) Si $\lambda(u) \leq 1 \iff \rho_v(t) \leq t \iff 0 \leq t \leq \hat{t}_v$. Sea $0 \leq s \leq 1$ entonces

$$\tau = (1 - s) + s\lambda(u) \leq 1 \Rightarrow \tau t \leq t,$$

de donde

$$I(\tau u) = I(\tau tv) = f_v(\tau t) \leq f_v(t) = I(u),$$

ya que f_v es creciente si $0 \leq t \leq \hat{t}_v$.

b) Si $\lambda(u) \geq 1 \Leftrightarrow \rho_v(t) \geq t \Leftrightarrow \hat{t}_v \leq t$. Sea $0 \leq s \leq 1$ entonces

$$\tau = (1-s) + s\lambda(u) \geq 1 \Rightarrow \tau t \geq t,$$

de donde

$$I(\tau u) = I(\tau tv) = f_v(\tau t) \leq f_v(t) = I(u),$$

ya que f_v es decreciente si $t \geq \hat{t}_v$. Por lo tanto se cumple (i).

Para demostrar (ii), por definición de T_v , se tiene que $I_C(T_v v) = 0$ y

$$I_C(u) = I_C(tv) \leq 0 \Leftrightarrow t \geq T_v,$$

y por lo tanto $\lambda(u) = 1$.

Ahora demostraremos la primera parte de (iii). Por definición de t_v^- , t_v^+ , T_v , se tiene lo siguiente

$$\begin{aligned} 2I(tv) &= 2I(u) \leq \max_{t \geq 0} I(tu) = \max_{s \geq 0} I(stv) \\ &\Leftrightarrow 0 \leq t \leq t_v^- \quad \text{o} \quad t \geq t_v^+. \end{aligned}$$

Si $0 \leq t \leq t_v^-$ entonces $\lambda(u) = 0$ por lo tanto $I_C(\lambda(u)u) = 0$.

Si $t \geq t_v^+$ entonces $\rho_v(t) \geq T_v$ por lo tanto

$$\frac{C}{2} \|\lambda(u)u\|^2 = \frac{C}{2} \|\rho_v(t)v\|^2 \leq \frac{1}{p} |\rho_v(t)v|_p^p = \frac{1}{p} |\lambda(u)u|_p^p,$$

es decir $I_C(\lambda(u)u) \leq 0$. Por lo tanto $I_C(\lambda(u)u) \leq 0$ si $2I(u) \leq \max_{t \geq 0} I(tu)$.

Para la segunda parte de (iii), tenemos $\max_{t \geq 0} I(tu) \leq 2I(u)$ y por el Lema (4.2), se sigue que

$$\begin{aligned} I_C(\lambda(u)u) &\leq \max_{t \geq 0} I_C(tu) = \max_{t \geq 0} g_u(t) \\ &= C^{p/p-2} \max_{t \geq 0} f_u(t) \\ &= C^{p/p-2} \max_{t \geq 0} I(tu) \\ &\leq 2C^{p/p-2} I(u), \end{aligned}$$

con $\alpha_1 = 2C^{p/p-2} \geq 1$, se obtiene el resultado. ■

Denotamos por

$$R := \text{máx}\{|x| : x \in \overline{\Omega}\},$$

y por

$$K := \{x \in \overline{\Omega} : |x| = R\},$$

Lema 4.4 *Existe $r \in (0, R)$ tal que si $x \in \partial\Omega$, $|x| > r$ entonces*

- i) $tx \in \Omega$ para todo $t \in (r|x|^{-1}, 1)$,*
- ii) $tx \notin \Omega$ para todo $t > 1$.*

Demostración: Como la norma es continua, K es cerrado en $\overline{\Omega}$ y por tanto, compacto. Además, $K \subset \partial\Omega$. Sea $\eta : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ el campo vectorial normal unitario exterior a Ω y sea $A := \{x \in \partial\Omega : \langle \eta(x), x \rangle > 0\}$. Dado que η es continua, se tiene que A es abierto en $\partial\Omega$. Observemos que, si $x \in K$, entonces $\eta(x) = \frac{x}{|x|}$. Por tanto, $K \subset A$.

Dado que $\partial\Omega$ es compacto, existe $\varepsilon > 0$ tal que $M := \{x \in \partial\Omega : |x| \geq R - \varepsilon\} \subset A$. De no ser así, existiría una sucesión (x_n) tal que $R - \frac{1}{n} \leq x_n \leq R$, $x_n \in \partial\Omega \setminus A$, $x_n \rightarrow x$, $x \in \partial\Omega$ y por continuidad de la norma, $|x| = R$. Es decir, $x \in K$ y $x \in \partial\Omega \setminus A$. Esto contradice el hecho de que $K \subset A$.

Sea $r = R - \varepsilon$, vamos a demostrar que si $x \in \partial\Omega$, $|x| > r$ entonces $tx \notin \Omega$ para todo $t > 1$. Supongamos que no, es decir, que existe $t_0 > 1$ y $x \in \partial\Omega$, $|x| > r$, tal que $t_0x \in \Omega$, entonces existen $t_1, t_2 > 1$ tal que $t_1x, t_2x \in \partial\Omega$, estos puntos tiene la siguiente propiedad, $\langle \eta(t_1x), t_1x \rangle < 0$ y $\langle \eta(t_2x), t_2x \rangle > 0$ por el teorema del valor intermedio existe $t^* > 1$ tal que $t^*x \in \partial\Omega$ y $\langle \eta(t^*x), t^*x \rangle = 0$, es decir $t^*x \in M$ y $t^*x \notin A$, esto es una contradicción. El otro caso es análogo. ■

Sea $\chi : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ una función no decreciente de clase C^∞ tal que $\chi(t) = 0$ si $t \in [0, r]$ y $\chi(R) = 1$. Para cada $s \in [1, 2]$, sea $\tau_s : \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$ la función dada por

$$\tau_s(x) := (1 + (s - 1)\chi(|x|))x. \quad (4.3)$$

Lema 4.5 *La función τ_s , $s \in [1, 2]$, definida en (4.3) satisface:*

- (i) $\tau_s(x) = x$ si $|x| \leq r$ ó $s = 1$,*
- (ii) $\tau_s(\partial\Omega) \subset \mathbb{R}^N \setminus \Omega$,*
- (iii) Existe $d \in (r, R)$ tal que $|\tau_2(x)| \geq R$ si $|x| \geq d$,*
- (iv) $\tau_s(gx) = g\tau_sx$ para toda $g \in G$ y $x \in \mathbb{R}^N$.*

Demostración: Las propiedades (i) y (iv) se siguen inmediatamente de la definición (4.3). Para probar la propiedad (ii) observemos que, si $x \in \partial\Omega$ y $|x| \leq r$ entonces, por el inciso (i), $\tau_s(x) = x \in \partial\Omega \subset \mathbb{R}^N \setminus \Omega$ y si $x \in \partial\Omega$ con $|x| > r$, como $(1 + (s - 1)\chi(|x|)) > 1$ para toda $s \in [1, 2]$, se sigue del Lema 4.4 que $\tau_s(x) \in \mathbb{R}^N \setminus \Omega$. Para probar (iii)

basta tomar $d \in (r, R)$ tal que $d \geq \frac{2R}{3}$ y $\chi(d) \geq \frac{1}{2}$. Entonces, si $|x| \geq d$, se tiene que $|\tau_2(x)| = (1 + \chi(|x|))|x| \geq (1 + \chi(d))d \geq \frac{3d}{2} \geq R$. ■

Denotamos por

$$C_1 := \max\{\|D\tau_s(x)\|^2 : x \in \overline{\Omega}, s \in [1, 2]\}, \quad (4.4)$$

y por

$$C_2 := \max\{|\det D\tau_s(x)| : x \in \overline{\Omega}, s \in [1, 2]\}. \quad (4.5)$$

Lema 4.6 *Existe una función continua*

$$H_0^1(\Omega)^G \times [0, 2] \rightarrow H_0^1(\Omega)^G, \quad (u, s) \mapsto u_s,$$

tal que, para toda $u \in H_0^1(\Omega)^G$, satisface:

- (i) $u_0 = u$.
- (ii) $\Omega \setminus \text{supp}(u_2) \neq \emptyset$.
- (iii) Existe una constante $\alpha > 0$ tal que $I(u_s) \leq \max\{\alpha I(u), 0\}$ para todo $u \in H_0^1(\Omega)^G$, $s \in [0, 2]$.

Demostración: Sea $C := C_1 C_2$ y sea $\lambda : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow [0, \infty)$ la función dada por el Lema (4.3). Pensaremos a $H_0^1(\Omega)^G$ como subespacio de $H^1(\mathbb{R}^N)^G$, es decir, consideraremos a cada $u \in H_0^1(\Omega)^G$ como la función definida en \mathbb{R}^N que se obtiene extendiendo a u como 0 fuera de Ω . Definimos

$$u_s(x) := \begin{cases} [(1-s) + s\lambda(u)]u(x) & \text{si } s \in [0, 1] \\ \lambda(u)u(\tau_s x) & \text{si } s \in [1, 2] \end{cases}.$$

Sea $s \in [1, 2]$. Por definición de u_s tenemos que

$$\nabla u_s(x) = \lambda(u)\nabla u(\tau_s(x))D\tau_s(x)$$

Por tanto,

$$|\nabla u_s(x)|^2 \leq \lambda(u)^2 |\nabla u(\tau_s(x))|^2 \|D\tau_s(x)\|^2 \leq C_1 \lambda(u)^2 |\nabla u(\tau_s(x))|^2,$$

donde C_1 es la constante definida en (4.4). En consecuencia,

$$\begin{aligned} \int |\nabla u_s|^2 &\leq \int |\nabla u_s(x)|^2 |\det D\tau_s(x)| dx \\ &\leq C_1 \int |\lambda(u)\nabla u(\tau_s(x))|^2 |\det D\tau_s(x)| dx = C_1 \int |\nabla(\lambda(u)u)|^2. \end{aligned}$$

Por otra parte,

$$\begin{aligned} \int |\lambda(u)u|^p &= \int |\lambda(u)u(\tau_s(x))|^p |\det D\tau_s(x)| dx \\ &= \int |u_s(x)|^p |\det D\tau_s(x)| dx \leq C_2 \int |u_s|^p. \end{aligned}$$

donde C_2 es la constante definida en (4.5). En consecuencia,

$$\begin{aligned} I(u_s) &= \frac{1}{2} \int |\nabla u_s|^2 - \frac{1}{p} \int |u_s|^p \\ &\leq C_2^{-1} \left[\frac{C}{2} \int_A |\nabla(\lambda(u)u)|^2 - \frac{1}{p} \int_A |\lambda(u)u|^p \right] \\ &= C_2^{-1} I_C(\lambda(u)u) \\ &\leq \max\{\alpha I(u), 0\} \quad \text{si } s \in [1, 2], \end{aligned}$$

donde $C := C_1 C_2$ y $\alpha := \max\{C_2^{-1} \alpha_1, 1\}$ con α_1 como en el lema anterior. Por otra parte, el lema anterior también implica que

$$I([(1-s) + s\lambda(u)]u) \leq I(u) \leq \max\{\alpha I(u), 0\} \quad \text{si } s \in [0, 1].$$

Esto concluye la demostración. ■

Lema 4.7 a) Si $u \in I^0 := \{u \in H_0^1(\Omega)^G : I(u) \leq 0\}$ y $t \geq 1$ entonces $tu \in I^0$.
b) $I^0 \setminus \{0\}$ es homotópicamente equivalente a la esfera unitaria en $H_0^1(\Omega)^G$.

Demostración: a) Sean $u \in I^0$ y $t \geq 1$. Entonces, como $p > 2$, se tiene que $t^2 \leq t^p$. Por lo tanto

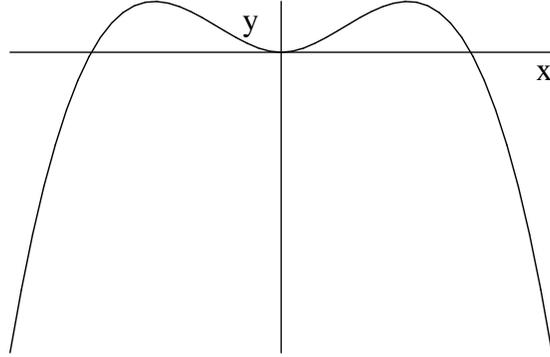
$$I(tu) = \frac{t^2}{2} \|u\|^2 - \frac{t^p}{p} |u|_p^p \leq \frac{t^2}{2} \|u\|^2 - \frac{t^2}{p} |u|_p^p = t^2 I(u) \leq 0,$$

es decir, $tu \in I^0$.

b) Sea $u \in H_0^1(\Omega)^G$ con $\|u\| = 1$. Definimos

$$f_u(t) = I(tu),$$

como $p > 2$, la gráfica de f_u tiene la siguiente forma:



(4.6)

En particular, existe un único $t_u > 0$ tal que $f_u(t_u) = 0$. Denotemos por S a la esfera unitaria en $H_0^1(\Omega)^G$. Entonces la función

$$\begin{aligned} S &\rightarrow \partial(I^0 \setminus \{0\}) \\ u &\mapsto t_u u \end{aligned}$$

es continua y de hecho, es un homeomorfismo con inverso

$$\begin{aligned} \partial(I^0 \setminus \{0\}) &\rightarrow S \\ w &\mapsto \frac{w}{\|w\|} \end{aligned}$$

Por el inciso *a*) se tiene que $\partial(I^0 \setminus \{0\})$ es un retracto por deformación de $I^0 \setminus \{0\}$, de modo que $I^0 \setminus \{0\}$ es homotópicamente equivalente a S . ■

Proposición 4.8 *Existen constantes $\alpha, \beta > 0$, que dependen sólo de Ω y de p , con la siguiente propiedad: Para todo par de subespacios $V \subset W$ de dimensión finita de $H_0^1(\Omega)^G$ con $\dim W = \dim V + 1$ y para toda función impar $\varphi : V \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ y $R > 0$ que cumplen que $\varphi(v) = v$ si $\|v\| \geq R$, existen $\tilde{R} > R$ y una función impar $\tilde{\varphi} : W \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ tales que*

- (i) $\tilde{\varphi}(v) = \varphi(v)$ para toda $v \in V$,
- (ii) $\tilde{\varphi}(w) = w$ para toda $w \in W$ con $\|w\| \geq \tilde{R}$,
- (iii) $\max_{w \in W} I(\tilde{\varphi}(w)) \leq \alpha \max_{v \in V} I(\varphi(v)) + \beta$.

Demostración: Sean $V \subset W$ subespacios vectoriales de dimensión finita de $H_0^1(\Omega)^G$, tales que $\dim W = \dim V + 1$ y sea $\varphi : V \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ una función impar y continua tal

que $\varphi(v) = v$ si $\|v\| \geq R$. Fijemos $e \in W$ ortogonal a V tal que $\|e\| = 1$. Extendemos primero φ al semiespacio $W^+ = \{v + re : v \in V, r \geq 0\}$ como sigue:

$$\psi(v + se) = \begin{cases} \varphi(v)_s & v \in V, s \in [0, 2] \\ \varphi(v)_2 + (s - 2)\omega & v \in V, s \in [2, \infty), \end{cases}$$

donde u_s es la función de el Lema 4.6 y $\omega \in H_0^1(\Omega \setminus \text{supp}(u_2))^G$, $\omega \neq 0$ es una función tal que

$$\int_{\Omega} |\nabla \omega|^2 = \int_{\Omega} |\omega|^p$$

además cumple que

$$\max_{t \geq 0} I(t\omega) \leq I(\omega) =: \beta \quad (4.7)$$

(véase la figura 4.2). Observemos que

$$\psi(v) = \varphi(v)_0 = \varphi(v) \quad \forall v \in V.$$

Además, como los soportes de $\varphi(v)_2$ y ω son ajenos, usando la Proposición 4.6 obtenemos que

$$I(\psi(v + se)) \leq \begin{cases} \max\{\alpha I(\varphi(v)), 0\} & v \in V, s \in [0, 2] \\ \max\{\alpha I(\varphi(v)), 0\} + I((s - 2)\omega) & v \in V, s \in [2, \infty). \end{cases}$$

Se sigue de (4.7) que

$$I(\psi(v + se)) \leq \max\{\alpha I(\varphi(v)), 0\} + \beta \quad \forall v \in V, s \in [0, \infty). \quad (4.8)$$

Además, como $\dim V < \infty$, $\varphi(v) = v$ si $\|v\| \geq R$ y $I(v) \rightarrow -\infty$ cuando $\|v\| \rightarrow \infty$, se tiene que la función $v \mapsto I(\varphi(v))$ alcanza su máximo en V y que existe $R_1 \geq R$ tal que

$$\begin{aligned} \alpha I(v) &\leq -\beta && \text{si } \|v\| \geq R_1, \\ I((s - 2)\omega) &\leq -\max_{v \in V} \alpha I(\varphi(v)) && \text{si } s \geq R_1. \end{aligned}$$

En consecuencia,

$$I(\psi(v + se)) \leq 0 \quad \text{si } \|v\| \geq R_1 \text{ o si } s \geq R_1.$$

Sea $R_2 \geq R_1$ tal que $\psi(w) \in I^0 \setminus \{0\}$, para toda $w \in W^+$ con $\|w\| \geq R_2$. Como $I^0 \setminus \{0\}$ es homotópicamente equivalente a la esfera unitaria en $H_0^1(\Omega)^G$ (Lema 4.7), $I^0 \setminus \{0\}$ es contraíble y en consecuencia, existe una homotopía

$$\Psi : \{w \in W^+ : \|w\| = R_2\} \times [0, 1] \rightarrow I^0 \setminus \{0\}$$

tal que $\Psi(w, 0) = \psi(w)$, $\Psi(w, 1) = w$ y $\Psi(v, t) = v$ para toda $v \in V$ y $t \in [0, 1]$. Definimos $\tilde{R} := R_2 + 1$ y $\tilde{\varphi} : W \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ como sigue:

$$\tilde{\varphi}(w) = \begin{cases} \psi(w) & \text{si } w \in W^+, \|w\| \leq R_2 \\ \frac{\|w\|}{R_2} \Psi(R_2 \frac{w}{\|w\|}, \|w\| - R_2) & \text{si } w \in W^+, R_2 \leq \|w\| \leq \tilde{R} \\ w & \text{si } w \in W^+, \tilde{R} \leq \|w\| \\ -\tilde{\varphi}(-w) & \text{si } -w \in W^+. \end{cases}$$

Entonces $\tilde{\varphi}(v) = \varphi(v)$ para toda $v \in V$ y como φ es impar, $\tilde{\varphi}$ está bien definida y es continua. Por definición, $\tilde{\varphi}$ es impar y $\tilde{\varphi}(w) = w$ para toda $w \in W$ con $\|w\| \geq \tilde{R}$. Como I es par y $I(\tilde{\varphi}(w)) \leq 0$ si $\|w\| \geq R_2$, se sigue de (4.8) que

$$\max_{w \in W} I(\tilde{\varphi}(w)) \leq \alpha \max_{v \in V} I(\varphi(v)) + \beta.$$

Esto concluye la demostración. ■

Demostración del Teorema 4.1. Sean $\zeta_i : [0, 1] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $i = 1, 2$, definidas por

$$\begin{cases} \zeta_1(0, s) = s \\ \frac{\partial}{\partial t} \zeta_1(t, s) = -\theta(\zeta_1(t, s)) \end{cases} \quad \begin{cases} \zeta_2(0, s) = s \\ \frac{\partial}{\partial t} \zeta_2(t, s) = \theta(\zeta_2(t, s)) \end{cases}$$

donde $\theta(s) = a(s^2 + 1)^{1/4}$ si $u_0 \neq 0$ y $a(s^2 + 1)^{1/2p}$ si $u_0 = 0$. Sea c_k^G es valor definido en (3.17). Si $\zeta_2(1, c_k^G + \varepsilon) < \zeta_1(1, c_{k+1}^G)$ para alguna $0 < \varepsilon < 1$, escogemos $\varphi \in \Gamma^G$ tal que

$$\sup_{u \in X_k} I(\varphi(u)) < c_k^G + \varepsilon$$

(recordemos que hemos denotado $I_0 = I$). Aplicando la proposición anterior obtenemos una función impar $\tilde{\varphi} : X_{k+1} \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ tal que $\tilde{\varphi}(u) = \varphi(u)$ para toda $u \in X_k$, $\tilde{\varphi}(u) = u$ si $\|u\| > R$ y

$$\sup_{u \in X_{k+1}} I(\tilde{\varphi}(u)) \leq \alpha (c_k^G + \varepsilon) + \beta < \alpha c_k^G + \alpha + \beta.$$

Por el teorema de extensión de Tietze $\tilde{\varphi}$ se puede extender a una función impar $\tilde{\varphi} : H_0^1(\Omega)^G \rightarrow H_0^1(\Omega)^G$ tal que $\tilde{\varphi}(u) = u$ si $\|u\| > R$. El Teorema 2.1 asegura que

$$\tilde{c}_k^G \leq \zeta_2(1, \sup_{u \in X_{k+1}} I(\tilde{\varphi}(u))) \leq \zeta_2(1, \alpha c_k^G + \alpha + \beta). \quad (4.9)$$

Por definición ζ_2 se cumple que

$$|s - \zeta_2(t, s)| \leq C_1 |\theta(s)| \leq C_1 (s^2 + 1)^{\frac{1}{4}} \quad (4.10)$$

por (4.9), (4.10), haciendo $s = \alpha c_k^G + \alpha + \beta$ y $t = 1$ obtenemos que

$$\tilde{c}_k^G \leq C_1((\alpha c_k^G + \alpha + \beta)^2 + 1)^{\frac{1}{4}} + \alpha c_k^G + \alpha + \beta \quad (4.11)$$

Por otra parte, el Corolario 3.11, afirma que

$$c_k^G \leq \beta_4 k^{\frac{2p}{(N-m)(p-2)}}. \quad (4.12)$$

Usando (4.11) y (4.12) se obtiene que existe $\beta > 0$ tal que

$$\tilde{c}_k^G \leq \beta k^\gamma,$$

con $\gamma = 2p/(N - m)(p - 2)$. ■

Para el grupo trivial, el Teorema 4.1 fue probado por Castro y Clapp en [9].

4.2. Demostración de los teoremas principales

El Teorema 1.5 se obtiene inmediatamente del Teorema 3.13 y el Teorema 4.1.

El Teorema 1.6 se obtiene inmediatamente del Teorema 3.14 y el Teorema 4.1.

Bibliografía

- [1] H. Amann, *Ordinary differential equations : An introduction to nonlinear analysis*, De Gruyter studies in mathematics **13**, De Gruyter, Berlin 1990.
- [2] A. Bahri, H. Berestycki, *A perturbation method in critical point theory and applications*, Trans. Amer. Math. Soc. **267** (1981), 1-32.
- [3] A. Bahri, P. L. Lions, *Morse index of some min-max critical points. I. Application to multiplicity results*, Comm. Pure Appl. Math. **41** (1988), 1027-1037.
- [4] A. Bahri, *Topological results on certain class of functionals and applications*, J. Funct. Anal. **41** (1981), 397-427.
- [5] Ph. Bolle, *On the Bolza problem*, J. Diff. Eq. **152** (1999), 274-288.
- [6] Ph. Bolle, N. Ghoussoub, H. Tehrani, *The multiplicity of solutions to non-homogeneous boundary value problems*, Manuscripta Math. **101** (2000), 325-350.
- [7] J. Brüning, E. Heintze, *Représentations des groupes d'isométries dans les sous-espaces propres du laplacien*, C. R. Acad. Sc. Paris **286** (1978), 921-923.
- [8] J. Brüning and E. Heintze, *Representations of compact Lie groups and elliptic operators*, Inventiones math. **50** (1979), 169-203.
- [9] A. Castro, M. Clapp, *Upper estimates for the energy of solutions of nonhomogeneous boundary value problems*, Proceedings of the American Mathematical Society **134** (2006), 167-175.
- [10] A. M. Candela, G. Palmieri, A. Salvatore, *Radial solutions of semilinear elliptic equations with broken symmetry*, Topol. Meth. Nonlinear Anal. **27** (2006) 117-132.
- [11] A. M. Candela, A. Salvatore, *Multiplicity results of an elliptic equation with non-homogeneous boundary conditions*, Topol. Meth. Nonlinear Anal. **78** (1998) 1-18.

-
- [12] M. Clapp, *Borsuk-Ulam theorems for perturbed symmetric problems*, Nonl. Anal. **47** (2001), 3749-3758.
- [13] M. Cwikel, *Weak type estimates and the number of bound states of Schrodinger operators*, Ann. Math. **106** (1977), 93-102.
- [14] H. Donnelly, *G-spaces, the asymptotic splitting of $L^2(M)$ into irreducibles*, Math. Ann. **237** (1978), 23-40.
- [15] R. Engelking, *General topology*, Sigma Series in Pure Mathematics **6**, Henderman Verlag, Berlin, 1989.
- [16] L. C. Evans, *Partial differential equations*, Graduate Studies Math. 19, Amer. Math. Soc., Providence 1998.
- [17] D. Gilbarg, N. S. Trudinger, *Elliptic partial differential equations of second order*, Springer, 2001.
- [18] R. Kajikiya, *Radially symmetric solutions of semilinear elliptic equations, existence and Sobolev estimates*, Hiroshima Math. J. **21** (1991), 111-161.
- [19] R. Kajikiya, *Orthogonal group invariant solutions of the Emden-Fowler equation*, Nonlinear Analysis TMA **44** (2001), 845-896.
- [20] E. H. Lieb, *Bounds of eigenvalues of the Laplace and Schrodinger operators*, Bull. Amer. Math. Soc. **82** (1976), 751-753.
- [21] W. Marzantowicz, *A Borsuk-Ulam theorem for orthogonal T^k and Z_p^k actions with applications*, J. Math. Anal. and Appl. **137** (1989), 99-121.
- [22] P. H. Rabinowitz, *Multiple critical points of perturbed symmetric functionals*, Trans. Amer. Math. Soc. **272** (1982), 753-770.
- [23] P. H. Rabinowitz, *Minimax methods in critical point theory with applications to differentoal equations*, Reg. Conf. Ser. Math. **65** Amer. Math. Soc., Providence, RI 1986.
- [24] G. Rosenbljum, *The distribution of the discrete spectrum for singular differential operators*, Soviet Math. Dokl. **13** (1972), 245-249.
- [25] L. Schwartz, *Analyse II*, Hermann, Paris 1992.
- [26] M. Struwe, *Infinitely many critical points for functionals wich are not even and applications to superlinear boundary value problems*, Manuscripta Math. **32** (1980), 335-364.

-
- [27] K. Tanaka, *Morse indices at critical points related to the symmetric mountain pass theorem and applications*, Commun. in Partial Diff. Eq. **14** (1989), 99-128.
- [28] M. Willem, *Minimax theorems*, PNLDE **24**, Birkhäuser, Boston-Basel-Berlin 1996.