

وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
دانشگاه تربیت معلم آذربایجان
دانشکده علوم پایه

پایان نامه

جهت اخذ درجه کارشناسی ارشد
رشته ریاضی محض

عنوان

معادلات انتگرال - دیفرانسیل و کنترل های بهینه در فضاهای باناخ

استاد راهنما

دکتر جعفر پور محمود

استاد مشاور

دکتر علیرضا غفاری حدیقه

پژوهشگر

لیلی مهکی

تیرماه - ۱۳۸۷

تبریز - ایران

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

تقدیم به

آستان پر مهر موعود مهربان که حضورش را تشنه ایم.

تقدیم به بی‌کران‌های مهر و ایثار:

پدر و مادر بزرگوارم

ستایش

سپاس خدایی را که سخنوران در ستودن او بمانند و شمارگران شمردن نعمت‌های او ندانند، و کوشندگان، حق او را گزاردن نتوانند. خدایی که پای اندیشه‌ی تیزگام در راه شناسایی او لنگ است، و سرفکرت ژرف رو به دریای معرفتش بر سنگ. صفت‌های او تعریف ناشدنی است و به وصف درنیامدنی، و در وقت ناگنجیدنی، و به زمانی مخصوص نابودنی. به قدرتش خلاق را بیافرید، و به رحمتش بادها را بپراکنید، و با خرسنگ‌ها لرزه‌ی زمین را در مهار کشید.

گواهی می‌دهم که خدا یکتاست، انبازی ندارد و بی‌همتاست. گواهی‌ای از روی اعتقاد و ایمان، بی‌آمیغ برآمده از امتحان؛ و گواهی می‌دهم که محمد (ص) بنده‌ی او و پیامبر اوست. او را بفرستاد با دینی آشکار، و با نشانه‌هایی پدیدار، و قرآنی نبشته در علم پروردگار، که نوری است رخشان، و چراغی است فروزان، و دستورهایش روشن و عیان. تا گرد دودلی از دل‌ها بزدايد، و با حجت و دلیل ملزم فرماید.

پاک خدایا! چه بزرگ است آن چه می‌بینم از خلقت تو؛ و چه خرد است، بزرگی آن در کنار قدرت تو؛ و چه با عظمت است آن چه می‌بینم از ملکوت تو، و چه ناچیز است برابر آن چه بر ما نهان است از سلطنت تو، و چه فراگیر است نعمت تو در این جهان؛ و چه اندک است در کنار نعمت‌های آن جهان.

خدایا! اگر در پرسش خود درمانم یا راه پرسیدن را ندانم، صلاح کارم را به من نما و دلم را بدان چه رستگاری من در آن است متوجه فرما! که چنین کار از راهنمایی‌های تو ناشناخته نیست و از کفایت‌های تو نه.

گزیده‌ای از نهج البلاغه

قدردانی

حمد بی پایان خداوند منان را که ما را لایق معلمانی دانسته که عظمت آنان بی‌منتها، هدایتشان بی‌نظیر و هم‌نوایی با آنان سعادت است.

در پایان این مرحله بر خود لازم می‌بینم از زحمات بی‌دریغ اسطوره‌های مهربانی، پدر و مادر بزرگووارم صمیمانه تشکر کنم و بر دستان پر عطوفت این عزیزان، بوسه‌ی عشق نهم.

از اساتید گرانقدر جناب آقای دکتر جعفر پورمحمود و جناب آقای دکتر علیرضا غفاری که با راهنمایی‌ها و مساعدت‌های عالمانه‌ی خود راه‌گشای این پژوهش گشتند و مرا قدم به قدم تا به انجام رسانیدن این پروژه هدایت کردند، سپاس‌گزاری می‌کنم.

هم‌چنین از اساتید محترم و فرهیخته‌ی گروه ریاضی به‌ویژه جناب آقای دکتر ناصر آقازاده که افتخار شاگردی ایشان را داشته‌ام و علاوه بر دانش از حسن برخورد ایشان هم بهره‌مند بودم، تشکر و قدردانی می‌کنم. امیدوارم سپاس بی‌دریغ این حقیر را پذیرا باشند.

در پایان از خواهر و برادر بزرگووارم که همواره در تمام مراحل تحصیل مشوق من بوده‌اند، تشکر می‌نمایم.

لیلی مهکی

تیر ماه ۱۳۸۷

تبریز، ایران

فهرست مندرجات

۱	چکیده
۳	پیشگفتار
۴	۱ تعاریف و مفاهیم پیش نیاز
۴	۱.۱ مقدماتی از معادلات انتگرال
۶	۲.۱ مفاهیمی از آنالیز
۱۸	۳.۱ حساب مرتبه کسری
۲۱	۱.۳.۱ انتگرال مرتبه کسری
۲۲	۲.۳.۱ مشتق مرتبه کسری
۲۳	۳.۳.۱ به کارگیری تبدیلات لاپلاس در حساب مرتبه کسری
۲۵	۲ مقدمه‌ای بر نظریه‌ی کنترل بهینه
۲۵	۱.۲ مسأله‌ی کنترل بهینه

۲۵ بیان مسأله	۱.۱.۲
۲۷ تقلیل مسأله‌ی کنترل بهینه به مطالعه‌ی مجموعه‌های دست یافتنی	۲.۱.۲
۳۰ اصل ماکسیمم پونتریاگین <i>PMP</i>	۲.۲
۳۰ بیان هندسی <i>PMP</i>	۱.۲.۲
۳۲ بیان هندسی <i>PMP</i> برای زمان آزاد	۲.۲.۲
۳۳ برای <i>PMP</i> مسایل کنترل بهینه	۳.۲.۲
۳۸ وجود کنترل‌های بهینه	۳.۲
۳۸ فشردگی مجموعه‌های دست‌یافتنی	۱.۳.۲
۴۰ مسأله‌ی زمان-بهینه	۲.۳.۲
۴۰ مثالی از مسایل کنترل بهینه	۴.۲
۴۰ سریع‌ترین توقف یک قطار در یک ایستگاه	۱.۴.۲
۴۴ نتیجه‌گیری	۵.۲
۴۶ معادلات انتگرال - دیفرانسیل و کنترل‌های بهینه در فضاهاى باناخ	۳
۴۶ مقدمات و نمادها	۱.۳
۵۲ وجود جواب برای معادلات انتگرال - دیفرانسیل	۲.۳
۵۲ معادلات انتگرال - دیفرانسیل عمومی	۱.۲.۳
۵۶ معادلات انتگرال - دیفرانسیل ضربه‌ای	۲.۲.۳

۶۰ وجود کنترل‌های بهینه	۳.۳
۷۲ نتیجه‌گیری	۴.۳
۷۴		واژه نامه
۷۹ کتاب‌نامه	

چکیده

در طول قرن اخیر، معادلات ارزیابی نیم خطی مطالعه شده و هم چنین مسایل مربوط به کنترل های بهینه بررسی شده اند. هم چنین حالت های خاصی از معادلات انتگرال - دیفرانسیل توسط برخی از مؤلفان در نظر گرفته شده است. اما معادلات انتگرال - دیفرانسیل عمومی تاکنون مورد مطالعه قرار نگرفته است. در این پایان نامه، نتیجه ی اصلی با حالتی از C_0 - نیم گروه عملگر وابسته به معادله ی انتگرال - دیفرانسیل

$$\begin{cases} \dot{x}(t) + A(t)x(t) = F(t, x(t), (Sx)(t)), \\ x(t_0) = x_0, \end{cases} \quad (1.0)$$

سروکار دارد که در آن $\{A(t) | t \in I\}$ خانواده ای از عملگرهای خطی بسته ی به طور چگال معین و S یک عملگر انتگرالی غیر خطی است که به صورت

$$(Sx)(t) = \int_{t_0}^t K(t, \tau)x(\tau)d\tau,$$

تعریف می شود. هم چنین گونه ای از مسایل کنترل بهینه ی دستگاه (1.0) را در نظر می گیریم. به منظور به دست آوردن نتیجه ی وجودی جوابهای α - mild برای دستگاه (1.0)، عملگر انتگرالی S و نگاشت $(F(\cdot, x(\cdot)), (Sx)(\cdot))$ مورد مطالعه قرار می گیرد. در پایان با به کار بردن قضیه ی بالدر¹، یک نتیجه ی وجودی از کنترل های بهینه را به دست می آوریم.

¹Balder's theorem

کلمات کلیدی: معادله‌ی انتگرال - دیفرانسیل؛ معادله‌ی انتگرال - دیفرانسیل ضربه‌ای؛ کنترل بهینه؛
جواب $\alpha - mild$ و $PWC - \alpha - mild$ ؛ حساب مرتبه کسری.

پیشگفتار

معادلات انتگرال در بسیاری از مباحث فیزیک، زیست‌شناسی، شیمی و مهندسی و ... ظاهر می‌شوند. این معادلات اولین بار توسط آبل^۲ به رسمیت شناخته شده‌اند. هم‌چنین عقیده‌ای وجود دارد که اولین پیدایش معادله‌ی انتگرال به کار لاپلاس^۳ در سال ۱۷۸۲ برمی‌گردد که روی تبدیلات لاپلاس و معکوس آن‌ها مطالعه می‌کرد. در سال ۱۸۹۶ ولترا^۴ در زمینه‌ی موضوع رشد جمعیت به مسأله‌ی

$$\phi(x) + \int_a^x K(x,t)\phi(t)dt = f(x)$$

برخورد کرد. در سال ۱۹۰۰ فردهلم^۵ معادله‌ی

$$\phi(x) = f(x) + \int_a^b K(x,t)\phi(t)dt$$

را مورد مطالعه قرار داد.

نوعی از معادلات انتگرال نیز وجود دارد که در آن هر دو عملگر مشتق و انتگرال ظاهر می‌شوند و به معادلات انتگرال - دیفرانسیل موسومند. این نوع معادلات نیز اولین بار توسط ولترا معرفی شدند. وی در حال مطالعه‌ی تأثیر وراثت بر رشد جمعیت با این‌گونه معادلات روبرو شد و این نام را برای آن‌ها انتخاب نمود.

در این پایان‌نامه معادلات انتگرال - دیفرانسیل عمومی و نیز معادلات انتگرال - دیفرانسیل ضربه‌ای در

Abel^۲

Laplace^۳

Volterra^۴

Fredholm^۵

نظر گرفته شده و وجود جواب برای این معادلات مورد مطالعه قرار گرفته است. این پایان نامه از سه فصل تشکیل شده است. در فصل اول، تعاریف و مفاهیم مقدماتی که برای مطالعه فصل های بعد مورد نیاز هستند، ارائه شده است. در فصل دوم، به اختصار به مطالعه نظریه کنترل بهینه می پردازیم. در فصل سوم، وجود کنترل بهینه را برای مسایل کنترل بهینه ای که به صورت دستگاه معادلات انتگرال - دیفرانسیل هستند، ثابت می کنیم. هم چنین در مورد وجود جواب های $\alpha - mild$ و $PWC - \alpha - mild$ برای معادلات انتگرال - دیفرانسیل و معادلات انتگرال - دیفرانسیل ضربه ای بحث می کنیم.

لازم به ذکر است منابع اصلی این پایان نامه، [۳]، [۱۳]، [۱۵]، [۱۶] و [۱۸] می باشند.

فصل ۱

تعاریف و مفاهیم پیش نیاز

در این بخش، تعاریف و مفاهیم اولیه و قضایایی که پیش نیاز مطالعه فصل‌های آتی هستند، یادآوری می‌شوند. این مطالب در سه بخش مقدماتی از معادلات انتگرال، آنالیز و حساب مرتبه کسری دسته‌بندی شده است که در هر بخش، تعاریف و قضایا و مثال‌های مربوطه آورده شده‌اند.

۱.۱ مقدماتی از معادلات انتگرال

معادله‌ای را که در آن تابع مجهول زیر علامت انتگرال هم قرار داشته باشد معادله‌ی انتگرال نامند. شکل کلی معادله‌ی انتگرال به صورت

$$\phi(x)u(x) = f(x) + \lambda \int_{\alpha(x)}^{\beta(x)} K(x,t)F(u(t))dt, \quad (1.1)$$

می‌باشد که در آن $u(x)$ تابع مجهول، $K(x,t)$ هسته‌ی معادله‌ی انتگرال، λ پارامتر معلوم و $\alpha(x)$ و $\beta(x)$ حدود انتگرال می‌باشند. هسته‌ی معادله و تابع $f(x)$ از قبل معلوم هستند.

هرگاه در معادله‌ی انتگرال، تابع مجهول به صورت خطی در زیر علامت انتگرال ظاهر شود، یعنی $F(u(t)) = u(t)$ ، معادله‌ی انتگرال را خطی نامند. در غیر این صورت آن را غیر خطی گویند. به عنوان مثال معادله‌ی

$$u(x) = \frac{1}{x}x + \int_0^1 xt u(t)dt,$$

معادله‌ی انتگرال خطی با هسته‌ی $K(x, t) = xt$ و معادله‌ی

$$u(x) = \frac{1}{x} \cos x + \int_0^1 (x-t)^2 u^2(t)dt,$$

معادله‌ی انتگرال غیرخطی با هسته‌ی $K(x, t) = (x-t)^2$ است.

هرگاه در معادله، تابع مجهول و مشتقات آن هم در زیر علامت انتگرال و هم خارج آن ظاهر شود، آن را معادله‌ی انتگرال-دیفرانسیل گویند. معادلات زیر، نمونه‌هایی از معادلات انتگرال-دیفرانسیل می‌باشند.

$$۱) u'(x) = -x + \int_0^1 xtu(t)dt, \quad u(0) = ۱,$$

$$۲) u''(x) + (x-1)u'(x) = \sin x + \int_0^1 (x^2 + 1)tu(t)dt, \quad u(0) = ۱, u'(0) = ۳,$$

$$۳) (2x+1)u'(x) = e^x + \lambda \int_0^1 (x-t)(u'(t) + u(t))dt, \quad u(0) = 0.$$

همچنین دستگاه معادلات به شکل

$$\begin{cases} \dot{x}(t) + A(t)x(t) = F(t, x(t), (Sx)(t)) & t \in (0, T) \setminus D \\ x(0) = x_0 \\ \Delta x(t_i) = J_i(x(t_i)) & i = 1, 2, \dots, n \end{cases} \quad (۲.۱)$$

را معادله‌ی انتگرال-دیفرانسیل ضربه‌ای می‌نامند که در آن $D = \{t_1, t_2, \dots, t_n\} \subseteq (0, T)$ و $0 < t_1 < t_2 < \dots < t_n < T$ خانواده‌ای از عملگرهای خطی بسته‌ی به‌طور چگال معین، S یک عملگر انتگرال غیرخطی به صورت

$$(Sx)(t) = \int_0^t K(t, \tau)g(\tau, x(\tau))d\tau,$$

F عملگر دلخواه و $1 \leq i \leq n$ نگاشتی غیرخطی است و نیز

$$\Delta x(t_i) = x(t_i + \circ) - x(t_i - \circ).$$

۲.۱ مفاهیمی از آنالیز

تعریف ۱.۱ حاصل ضرب داخلی

اگر $V \subseteq \mathbb{R}^n$ یک فضای برداری باشد، حاصل ضرب داخلی (حاصل ضرب نقطه‌ای) تابعی است از $V \times V$ به \mathbb{R} که با نگاشت $(x, y) \mapsto x \cdot y$ نشان داده می‌شود و دارای خواص

$$(۱) \quad x \cdot x \geq 0, \quad x \in V \text{ هر ازای هر}$$

$$(۲) \quad x \cdot x = 0 \text{ اگر و تنها اگر } x = 0$$

$$(۳) \quad x \cdot y = y \cdot x, \quad x, y \in V \text{ هر ازای هر}$$

$$(۴) \quad (x + y) \cdot z = x \cdot z + y \cdot z \text{ و } x \cdot (y + z) = x \cdot y + x \cdot z, \quad x, y, z \in V \text{ هر ازای هر}$$

$$(۵) \quad (ax) \cdot y = x \cdot (ay) = a(x \cdot y), \quad a \in \mathbb{R} \text{ و } x, y \in V \text{ هر ازای هر}$$

می‌باشد. هر فضای برداری که در آن حاصل ضرب داخلی تعریف شده باشد فضای حاصل ضرب داخلی نام دارد.

در این پایان‌نامه، حاصل ضرب داخلی استاندارد روی \mathbb{R}^n به صورت $x \cdot y = \sum_{i=1}^n x_i y_i$ در نظر گرفته می‌شود.

تعریف ۲.۱ اندازه

فرض کنید X مجموعه‌ی ناتهی باشد، یک جبر از مجموعه‌ها روی X ، گردایه‌ای ناتهی مانند M از زیرمجموعه‌های X است که تحت اجتماع‌های متناهی و متمم‌گیری بسته است. یعنی

$$\left\{ \begin{array}{l} ۱) A \in M \Rightarrow A^c \in M, \\ ۲) A_1, A_2, \dots, A_n \in M \Rightarrow \bigcup_{i=1}^n A_i \in M. \end{array} \right.$$

از دو خاصیت فوق نتیجه می شود $\bigcap_{i=1}^n A_i \in M$.

هم چنین اگر

$$\{A_i\}_{i \in \mathbb{N}} \in M \Rightarrow \bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in M,$$

آن گاه M را σ -جبر می نامند.

فرض کنید X فضای متری باشد. σ -جبر تولید شده به وسیله ی مجموعه های باز واقع در X را σ -جبر بورل روی X نامیده و با \mathbb{B}_X نمایش می دهند. اعضای σ -جبر بورل را مجموعه های بورل می نامند.

فرض کنید مجموعه ی X مجهز به یک σ -جبر مانند M باشد. یک اندازه روی M تابعی چون

$$\mu : M \rightarrow [0, \infty)$$

$$\mu(\emptyset) = 0 \quad (\text{الف})$$

(ب) اگر $\{A_i\}_{i \in \mathbb{N}}$ دنباله ای از مجموعه های مجزا در M باشد، آن گاه

$$\mu\left(\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i\right) = \sum_{i=1}^{\infty} \mu(A_i).$$

خاصیت (ب) خاصیت جمعیت شمارش پذیر نامیده می شود و خاصیت جمعیت متناهی بودن نیز از آن

نتیجه می شود، یعنی:

$$\mu\left(\bigcup_{i=1}^n A_i\right) = \sum_{i=1}^n \mu(A_i),$$

زیرا می توان A_i را برای $i > n$ تهی در نظر گرفت.

اگر $M \subseteq P(X)$ یک σ -جبر باشد، (X, M) را فضای اندازه پذیر گویند و مجموعه های واقع در M ،

مجموعه های اندازه پذیر نامیده می شوند. اگر μ اندازه ای روی (X, M) باشد، آن گاه (X, M, μ) فضای

اندازه نامیده می شود. اندازه ای روی \mathbb{R} که با دامنه ی $\mathbb{B}_{\mathbb{R}}$ تعریف می شود را اندازه ی بورل روی \mathbb{R}

$$^1 \text{ زیرا } \bigcap_{i=1}^n A_i = \left(\bigcup_{i=1}^n A_i^c\right)^c \text{ است.}$$

گویند.

اگر (X, M) و (Y, N) فضاهای اندازه‌پذیر باشند، تابعی چون $f : X \rightarrow Y$ را (M, N) -اندازه‌پذیر (یا اندازه‌پذیر) نامند هرگاه برای هر $E \in N$ ، $f^{-1}(E) \in M$. تابع $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ اندازه‌پذیر بول است هرگاه $(\mathbb{B}_{\mathbb{R}}, \mathbb{B}_{\mathbb{C}})$ -اندازه‌پذیر باشد.

فرض کنید f تابعی اندازه‌پذیر باشد و $0 < p < \infty$. تعریف می‌کنیم:

$$\|f\|_p = \left[\int |f|^p d\mu \right]^{\frac{1}{p}},$$

در این صورت فضای $L^p(X, M, \mu)$ به صورت

$$L^p(X, M, \mu) = \{f : X \rightarrow \mathbb{C} : \|f\|_p < \infty, \text{ تابع اندازه‌پذیر}\},$$

تعریف می‌شود. در صورتی که مجموعه‌های X و M و اندازه‌ی μ مهم نباشند، $L^p(X, M, \mu)$ را به طور خلاصه با L^p نمایش داده می‌شود.

تعریف ۳.۱ انواع فضاها

اگر X یک فضای برداری باشد، آن‌گاه نرم در X تابعی است از X به $[0, \infty)$ که با $\|x\| : x \mapsto \|x\|$ نشان داده می‌شود و دارای خواص

$$(۱) \text{ به ازای هر } x \in X, \|x\| \geq 0,$$

$$(۲) \|x\| = 0 \text{ اگر و تنها اگر } x = 0,$$

$$(۳) \|ax\| = |a| \|x\|, a \in \mathbb{R} \text{ و } x \in X,$$

$$(۴) \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|, x, y \in X.$$

می‌باشد. هر فضای برداری را که در آن نرم تعریف شده باشد فضای نرم‌دار گویند. به عنوان مثال در \mathbb{R}^n نرم را به صورت

$$\|(x_1, x_2, \dots, x_n)\| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2},$$

تعریف می‌کنیم.

اگر X یک فضای برداری نرم‌دار باشد، تابع $\rho(x, y) = \|x - y\|$ یک متر روی X تعریف می‌کند. این متر را متر نرمی گویند. توپولوژی تعریف شده توسط این متر، توپولوژی نرمی روی X نامیده می‌شود. هر فضای برداری نرم‌دار مانند X را که نسبت به متر نرمی کامل باشد (هر دنباله‌ی کشی، همگرا باشد). فضای باناخ گویند.

مثلاً فضای برداری \mathbb{R}^n با نرم

$$\|x\| = \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{\frac{1}{2}},$$

فضای باناخ است. در این جا $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$.

یک توپولوژی روی مجموعه‌ی ناتهی X ، خانواده‌ی مانند τ از زیرمجموعه‌های X است که شامل X و \emptyset بوده و تحت اجتماع‌های دلخواه و اشتراک‌های متناهی بسته است. یعنی

$$\begin{cases} ۱) \{V_\alpha\}_{\alpha \in A} \subseteq \tau & \Rightarrow \bigcup_{\alpha \in A} V_\alpha \in \tau, \\ ۲) V_1, V_2, \dots, V_n \in \tau & \Rightarrow \bigcap_{i=1}^n V_i \in \tau. \end{cases}$$

زوج (X, τ) یک فضای توپولوژیک نامیده می‌شود. فضای توپولوژیک (X, τ) و $S \subseteq X$ را در نظر بگیرید. توپولوژی زیرفضایی روی S به صورت

$$\tau_S = \{S \cap U : U \in \tau\}$$

تعریف می‌شود. این توپولوژی را توپولوژی نسبی روی S نیز می‌نامند.

اگر X فضای توپولوژیک دلخواه و \mathbb{C}^X فضای توابع مختلط روی X باشد، توپولوژی تولید شده توسط مجموعه‌های

$$\left\{ g \in \mathbb{C}^X : \sup_{x \in X} |g(x) - f(x)| < n^{-1}, \quad n \in \mathbb{N}, f \in \mathbb{C}^X \right\},$$

را توپولوژی همگرایی یکنواخت گویند.

فرض کنید X فضای توپولوژیک دلخواه باشد. اگر $x, y \in X$ و $x \neq y$ و دو مجموعه‌ی باز مجزای U

و V موجود باشند به طوری که $x \in U$ و $y \in V$ ، آن گاه X را فضای هاسدورف گویند. فرض کنید \mathbb{C} یا $\mathbb{R} = K$ و X فضای برداری نرم داری روی K باشد. فضای $L(X, K)$ ، متشکل از همه‌ی تابع‌های خطی روی X ، فضای دوگان X نامیده می‌شود و با X^* نمایش داده می‌شود. یعنی

$$X^* = L(X, K) = \{f : X \rightarrow K, \text{ تابع خطی}\}.$$

هر فضایی که زیرمجموعه‌های آن را بتوان به صورت اجتماع شمارایی از مجموعه‌های چگال نوشت، فضای جدایی‌پذیر نامیده می‌شود.

هم‌چنین فرض کنید $x \in X$ ، تابع $\hat{x} : X^* \rightarrow \mathbb{C}$ را با ضابطه‌ی $\hat{x}(f) = f(x)$ تعریف کرده و قرار می‌دهیم $\hat{X} = \{\hat{x} | x \in X\}$. اگر داشته باشیم $X^{**} = \hat{X}$ ، آن گاه X را فضای انعکاسی (بازتابی) گویند.

فرض کنید X یک فضای توپولوژیکی (مجموعه‌ای دلخواه) باشد و $Y \subseteq X$ زیرفضای (زیرمجموعه‌ی) Y را به طور نسبی فشرده گویند هرگاه بستار آن فشرده باشد. این فضا را پیش فشرده نیز می‌نامند.

ناحیه‌ی کراندار $Y \subset \mathbb{R}^n$ را به طور اکید زیرمجموعه‌ی ناحیه‌ی $X \subset \mathbb{R}^n$ نامیده و با نماد $Y \Subset X$ نشان می‌دهند هرگاه $\bar{Y} \subset X$.

تعریف ۴.۱. C- نیم گروه

مجموعه‌ی غیر تهی G همراه با یک عمل دوتایی شرکت‌پذیر، یک نیم گروه نامیده می‌شود. فرض کنید $\Delta = \{z | z \in \mathbb{C}, \varphi_1 \leq \arg(z) \leq \varphi_2, \varphi_1 < 0 < \varphi_2\}$ باشد و فرض کنید برای $z \in \Delta$ ، $T(z)$ یک عملگر خطی کراندار باشد. خانواده‌ی $\{T(z) | z \in \Delta\}$ یک نیم گروه تحلیلی در Δ نامیده می‌شود هرگاه

$$(1) \quad z \mapsto T(z) \text{ در } \Delta \text{ تحلیلی باشد،}$$

$$(2) \quad T(0) = I \text{ و برای هر } x \in X, \lim_{z \rightarrow 0, z \in \Delta} T(z)x = x,$$

$$(3) \quad \text{برای هر } z_1, z_2 \in \Delta \text{ داشته باشیم: } T(z_1 + z_2) = T(z_1) + T(z_2).$$

فرض کنید $T(t)$, $t \in [0, \infty)$ یک نیم گروه از عملگرهای خطی کراندار روی X باشد، این نیم گروه را به طور قوی پیوسته از این عملگرها گویند هرگاه

$$\forall x \in X \quad : \quad \lim_{t \rightarrow 0} T(t)(x) = x.$$

هر نیم گروه به طور قوی پیوسته از عملگرهای خطی کراندار یک C -نیم گروه نامیده می شود.

تعریف ۵.۱ عملگرها

فرض کنید X و Y فضاهای باناخ باشند به طوری که $X \subseteq Y$. عملگر $E : X \rightarrow Y$ را تعریف می کنیم به طوری که برای هر $u \in X$, $E(u) = u$. در این صورت عملگر E را عملگر نشاننده گویند. این نشانده پیوسته است هرگاه

$$\forall u \in X, \quad \exists C : \quad \|u\|_Y \leq C \|u\|_X.$$

به علاوه فشرده است هرگاه E پیوسته بوده و هر دنباله ی کراندار در X یک زیردنباله ی همگرا در Y داشته باشد.

عملگر خطی K از فضای برداری توپولوژیکی X به فضای برداری توپولوژیکی Y عملگر به طور چگال معین گفته می شود هرگاه دامنه ی K زیرمجموعه ی چگالی از X بوده و برد T زیرمجموعه ی سره ای از Y باشد.

اگر X فضای باناخ باشد، عملگر خطی $A : D(A) \subseteq X \rightarrow X$ بسته است هرگاه برای هر دنباله ی $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subseteq D(A)$ که $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$ و $\lim_{n \rightarrow \infty} Ax_n = y$ ، داشته باشیم $x \in D(A)$ و $Ax = y$. فرض کنید X و Y فضای نرم دار باشند. عملگر خطی $H : D(H) \subseteq X \rightarrow Y$ کراندار است هرگاه

$$\exists C \in \mathbb{R}; \quad \forall x \in D(H) : \quad \|Hx\|_Y \leq C \|x\|_X.$$

فرض کنید X و Y فضاهای دلخواه باشند. رابطه ی $D : X \rightarrow \mathcal{P}^Y$ را که هر عضو از X را به زیرمجموعه ی ناتهی از Y می نگارد چندتابعی نامند.