



1378AN



تقریب جمعی معادلات تابعی با دو متغیر

لیلا ساجدی

دانشکده‌ی علوم
گروه ریاضی

پایان‌نامه کارشناسی ارشد

استاد راهنما:

دکتر علی عبادیان

مردادماه ۱۳۸۹

۱۳۸۹/۹/۸
دانشکده‌ی علوم
دانشگاه ارومیه

«حق چاپ برای دانشگاه ارومیه محفوظ می‌باشد»

پایان نامه آقای : لیلا ساجدی

به تاریخ ۸۹/۵/۱۳

شماره ۲-۱۰۶۲

(مورد پذیرش هیات محترم داوران با رتبه عالی و نمره ۱۸/۱ (به حروف هجده تا
قرار گرفت.

۱- استاد راهنمای و رئیس هیئت داوران: دکتر علی عبادیان

۲- داور خارجی: دکتر سعید شمس

۳- داور داخلی: دکتر رسول آقالاری

۴- نماینده تحصیلات تکمیلی: دکتر حبیب اذانچیلر

۱۳۸۹/۹/ ۸

تقدیم به:

پدر و مادر مهربان ، صبور و دلسوزم

خواهران مهربان و فرزانه‌ام

و برادران عزیزم

تقدیر و تشکر:

سپاس بی حد خداوندی را که تفکر را به انسان ارزانی داشت و اندیشیدن و آموختن را از کل هستی به انسان عطا نمود.

از زحمات استاد راهنمای ارجمند جناب آقای دکتر علی عبادیان که در طول دوره‌ی کارشناسی و کارشناسی ارشد از سرچشمه‌ی علم و فضل ایشان بهره‌مند بوده‌ام کمال تشکر و قدردانی را دارم و در ادامه از جناب آقای دکتر سعید شمس به عنوان داور خارجی و جناب آقای دکتر رسول آقالاری به عنوان داور داخلی و جناب آقای دکتر اذانچیلر به عنوان نماینده‌ی تحصیلات تکمیلی تشکر و قدردانی می‌کنم.

و در پایان از دوستان عزیزم دکتر سمیه ذوالفقاری و دکتر قبادی پور به خاطر راهنمایی‌های ارزنده‌شان صمیمانه سپاسگزاری می‌کنم. و همچنین از دکتر سمیرا رهروی، مهندس مریم خسروی، مهندس بهرخ عباس نژاد، آتنا دریادل، لیلا شریعتی فر، زینب میرعلی اشرفی، سمیه بهلولی، رقیه علوی که در طول این دوره مرا همراهی نموده‌اند متشکرم.

خدایا

به من قدرت بده بپذیرم تقدیری را که نمی‌توانم تغییرش دهم
دلیری ده تا تغییر دهم تقدیری را که می‌توانم تغییرش دهم
بینش ده تا تفاوت این دو را بدانم
مرا فهم ده تا متوقع نباشم دنیا و مردمانش مطابق میل من رفتار کنند.

(جبران خلیل جبران)

فهرست مندرجات

۲	۱.۰	پیش گفتار
۶	۱	تعاریف و قضایای بنیادی
۶	۱.۱	تعاریف
۱۴	۲.۱	مفاهیم مقدماتی برای پایداری معادلات تابعی
۲۷	۳.۱	معادله‌ی تابعی مربعی
۳۴	۴.۱	معادله‌ی تابعی مکعبی
۳۷	۵.۱	معادله‌ی تابعی چارین
۴۱	۲	روش‌های پایداری معادلات تابعی
۴۱	۱.۲	روش مستقیم
۴۲	۲.۲	روش ساندویچ
۴۵	۲.۲	روش نقطه‌ی ثابت

۴۹	روش میانگین پایا	۴.۲
۵۵	تقریب معادلات تابعی جمعی - درجه‌ی چهارم و درجه‌ی دوم - درجه‌ی سوم با دو متغیر روی گروه‌های آبلی	۳
۵۵	معرفی سیستم‌های معادلات تابعی جمعی - درجه‌ی چهارم و درجه‌ی دوم - سوم	۱.۳
۵۶	پایداری سیستم (۱.۳)	۲.۳
۶۷	پایداری سیستم (۲.۳)	۳.۳
۷۷		۴ ضمیمه
۸۷	چکیده‌ی انگلیسی	

چکیده

هدف این پایان نامه، بررسی پایداری معادلات تابعی است. در این پایان نامه پایداری هایرز- اولام تعمیم یافته‌ی معادله‌ی جمعی- درجه‌ی چهارم و معادله‌ی درجه‌ی دوم- سوم را ثابت می‌کنیم.

۱۰ پیش گفتار

در سال ۱۹۴۰ اولام^۱ [۲۸] سخنرانی در حضور انجمن ریاضی دانشگاه ویزکانسین ارائه داد که در آن تعدادی از مسائل حل نشده را مورد بررسی قرار داد. برای نخستین بار مساله‌ی پایداری درباره‌ی همربختی گروه‌ها با این سوال مطرح شد:

فرض کنیم G یک گروه و G' یک گروه متریک با متر d باشد. آیا به ازای هر $\epsilon > 0$ $\delta > 0$ وجود دارد به‌طوری‌که هرگاه نگاشت $G \rightarrow G' : f$ در $d(f(xy), f(x)f(y)) < \delta$ صدق کند؛ آنگاه همربختی $h : G \rightarrow G'$ را بتوان یافت که

$$d(f(x), h(x)) < \epsilon?$$

به عبارت دیگر اگر یک نگاشت تقریباً همربختی باشد، آیا می‌توان یک همربختی نزدیک به آن را پیدا کرد؟ در صورت مثبت بودن جواب، معادله‌ی $h(xy) = h(x)h(y)$ همربختی پایدار خواهد بود. بنابراین مفهوم پایداری برای معادلات تابعی از مساله‌ی اولام سرچشم‌گرفته است. در صورتی که ما یک معادله‌ی تابعی که با نامساوی بیان می‌شود را جایگزین این همربختی کنیم، آنگاه می‌توان مفهوم پایداری را برای آن بیان کرد.

در حقیقت مساله‌ی پایداری برای یک معادله‌ی تابعی معین، بیان شرایطی است که تحت آن، برای نگاشت دلخواهی مانند f که در آن شرایط صدق می‌کند، نگاشتی نزدیک به f و با خطای کم که در معادله‌ی تابعی گفته شده صدق کند، پیدا شود.

در سال ۱۹۴۱ هایرز^۲ [۱۴] مساله‌ی اولام برای فضاهای باناخ را حل نمود بدین صورت که: فرض کنیم E_1 و E_2 فضاهای باناخ باشند و $\epsilon > 0$. اگر $f : E_1 \rightarrow E_2$ به ازای هر $x, y \in E_1$ در

S. M. Ulam^۱D. H. Hyers^۲

رابطه‌ی زیر صدق کند

$$\|f(x+y) - f(x) - f(y)\| \leq \epsilon$$

آنگاه حد

$$T(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} 2^{-n} f(2^n x)$$

به ازای هر $x \in E_1$ موجود می‌باشد و $T : E_1 \rightarrow E_2$ نگاشت جمعی منحصر به‌فردی است که به ازای هر $x \in E_1$ در رابطه‌ی

$$\|f(x) - T(x)\| \leq \epsilon$$

صدق می‌کند. به علاوه اگر تابع $f : \mathbb{R} \rightarrow E_2$ برای هر عضو ثابت مانند $x \in E_1$ نسبت به t پیوسته باشد آنگاه T خطی است.

در واقع نگاشت f پایدار شده است. این نوع پایداری، به پایداری هایرز—اولام موسوم است.

در قضیه‌ی هایرز، نگاشت جمعی $T : E_1 \rightarrow E_2$ به وضوح از تابع f به دست آمده بود. لذا آن را روش مستقیم نامیدند که امروزه ابزار قدرتمندی در مطالعه‌ی پایداری معادلات تابعی می‌باشد.

بعدها قضیه‌ی هایرز در جهات مختلفی تعمیم یافت. در سال ۱۹۷۸ تی. ام. راسیاس [۲۲] تابع کنترل در قضیه‌ی هایرز را ضعیف تر کرد و از تابع کنترل $(\|x\|^p + \|y\|^p)^\epsilon$ استفاده نمود و قضیه‌ی هایرز را ثابت کرد. در این صورت این نوع پایداری، پایداری هایرز—اولام—راسیاس نامیده شد.

فرض کنید E_1 و E_2 فضاهای باناخ باشند. همچنین فرض کنید ثابت‌های $\epsilon > 0$ و $1 < p \leq \infty$

چنان باشند که ازای هر $x, y \in E_1$ در رابطه‌ی

$$\|f(x+y) - f(x) - f(y)\| \leq \epsilon(\|x\|^p + \|y\|^p)$$

Th. M. Rassias^r

صدق کند. در این صورت نگاشت جمعی و منحصر به فرد $T : E_1 \rightarrow E_2$ وجود دارد به طوری که به

ازای هر $x \in E_1$

$$\|f(x) - T(x)\| \leq \frac{\epsilon \|x\|^p}{1 - 2^{p-1}}.$$

به علاوه اگر تابع $f : \mathbb{R} \rightarrow E_2$ برای هر عضو ثابت مانند x در E_1 نسبت به t پیوسته باشد، آنگاه T خطی است.

قضیه‌ی راسیاس برای حالت $1 \neq p$ نیز ثابت شد. حتی تابع کنترل $(\|x\|^p + \|y\|^p)^\epsilon$ نیز به صورت های مختلفی تعمیم یافت این حالت پایداری را نیز برخی پایداری هایرز-اولام-راسیاس تعمیم یافته نامیدند. جان. راسیاس^۴ به جای تابع کنترل در پایداری هایرز-اولام-راسیاس یعنی معروف شد. گاوروتا^۵ [۱۲] این نتایج را تعمیم داد او به جای تابع کنترل در قضیه‌ی هایرز-اولام-راسیاس تابع کنترل $\phi(x, y)$ را جایگزین کرد.

بعد از آن مساله‌ی پایداری هایرز-اولام برای سایر معادلات تابعی نیز به این صورت مطرح شد: هرگاه معادله‌ی تابعی با یک نامعادله‌ی تابعی جایگزین شود، آیا می‌توان نتیجه گرفت جواب های نامعادله در نزدیکی جواب های معادله قرار دارند؟ در صورت مثبت بودن جواب، معادله‌ی مزبور پایدار است. در دو دهه‌ی اخیر مساله‌ی پایداری معادلات تابعی مختلفی بررسی شد که از آن جمله به معادلات تابعی معروفی چون درجه‌ی دوم، درجه‌ی سوم، درجه‌ی چهارم، معادلات لگاریتمی، معادلات سینوسی، ترکیبی از معادلات تابعی، معادله‌ی مخلوط کوشی و درجه‌ی دوم، معادله‌ی مخلوط درجه‌ی چهارم و درجه‌ی دوم ... می‌توان اشاره کرد.

J.M. Rassias^۶
P.Găvruta^۷

۱۰ پیش گفتار

این پایان نامه که براساس مقاله‌ی [۹] می‌باشد، در چهار فصل تنظیم شده است که در فصل اول، نخست تعاریف را بیان می‌کنیم و سپس مفاهیم و قضایای مقدماتی پایداری معادلات تابعی را که در فصلهای بعدی نقش به سزایی دارند؛ مورد بررسی قرار می‌دهیم و در فصل دوم روش‌های پایداری معادلات تابعی را بیان می‌کنیم و در فصل سوم به بررسی پایداری سیستم‌های معادله‌ی تابعی جمعی – درجه‌ی چهارم و معادله‌ی تابعی درجه‌ی دوم – سوم می‌پردازیم. و فصل چهارم شامل واژه نامه و کتاب نامه می‌باشد.

فصل ۱

تعاریف و قضایای بنیادی

این فصل حاوی تعاریف و مفاهیم مقدماتی می باشد که در فصلهای بعدی مورد نیاز است.

۱.۱ تعاریف

تعریف ۱.۱.۱ مجموعه‌ی ناتهی V را یک فضای برداری (خطی) روی میدان \mathbb{F} می‌نامیم، هرگاه V با عمل جمع برداری؛ گروه آبلی بوده و به ازای هر $v \in V$ و $\alpha \in \mathbb{F}$ داشته باشد (این عمل را ضرب اسکالر می‌نامند) همچنین به ازای هر $u, w \in V$ داشته باشیم:

$$\alpha(u + w) = \alpha u + \alpha w \quad (1)$$

$$(\alpha + \beta)v = \alpha v + \beta v \quad (2)$$

$$\alpha(\beta v) = (\alpha\beta)v \quad (3)$$

$$ev = v \quad (4) \quad \text{که در آن } e \text{ نشان دهنده عنصری که تحت عمل ضرب می‌باشد}.$$

اعضای V را بردار و اعضای \mathbb{F} را اسکالر می‌نامیم.

تعريف ۲.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای برداری و τ یک توپولوژی روی X باشد به طوری که:

الف) مجموعه های تک عضوی بسته باشند؛

ب) عملهای جمع برداری و ضرب اسکالر در این فضا پیوسته باشند؛

در این صورت (X, τ) را فضای برداری توپولوژیک (T.V.S) می نامیم.

تعريف ۳.۱.۱ فرض کنیم (X, τ) یک فضای برداری توپولوژیکی و d نیز یک متر روی X باشد.

d را یک متر پایا روی X می نامیم هرگاه برای هر $x, y, z \in X$ داشته باشیم:

$$d(x + z, y + z) = d(x, y).$$

تعريف ۴.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای برداری توپولوژی τ باشد، در این صورت X را:

الف) به طور موضعی محدب گوییم هرگاه پایه ای موضعی با اعضای محدب داشته باشد؛

ب) متریک پذیر گوییم هرگاه متری مانند d روی X موجود باشد به طوری که τ با متریک d

سازگار باشد؛

پ) F -فضا گوییم هرگاه توپولوژی آن τ توسط متر پایا و قائم مانند d القا شده باشد؛

ت) فرشه گوییم هرگاه X ، یک F -فضای به طور موضعی محدب باشد؛

ث) نرم پذیر گوییم هرگاه نرمی روی X موجود باشد که متریک حاصل از این نرم با توپولوژی τ

سازگار باشد.

تعريف ۵.۱.۱ فضای برداری X روی میدان اسکالر \mathbb{F} را فضای نرմدار گوییم، هرگاه تابع

$: X \rightarrow \mathbb{R}$ موجود باشد به طوری که برای هر $x, y \in X$ و هر اسکالر $\lambda \in \mathbb{F}$ سه خاصیت زیر را دارد:

باشد:

$$x = 0 \text{ و } \|x\| = 0 \text{ اگر و فقط اگر } \|x\| \geq 0 \quad (1)$$

$$\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \quad (2)$$

$$\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\| \quad (3)$$

در این صورت زوج $(X, \|\cdot\|)$ را فضای نرماند می‌نامیم. با قرار دادن $d(x, y) = \|x - y\|$ فضای نرماند X به یک فضای متریک با متر d تبدیل می‌شود. این متر را، متر تعریف شده توسط نرم می‌نامیم.

تعریف ۱.۱.۶ هر فضای نرماند را که نسبت به متر تعریف شده توسط نرمش کامل باشد، فضای باناخ گوییم.

تعریف ۱.۱.۷ فرض کنیم X, Y دو فضای نرماند باشند. مجموعهٔ تمام نگاشتهای خطی از X به توی Y را با $L(X, Y)$ نشان می‌دهیم و قرار می‌دهیم:

تعریف ۱.۱.۸ فرض کنیم X, Y دو فضای نرماند باشند. مجموعهٔ نگاشتهای خطی کراندار از X به توی Y را با $BL(X, Y)$ نشان می‌دهیم. با اعمال جمع و ضرب اسکالر به صورت زیر، به یک فضای خطی تبدیل می‌شود:

$$(T_1 + T_2)(x) = T_1(x) + T_2(x); \quad (T_1, T_2 \in BL(X, Y), x \in X)$$

$$(\alpha T)(x) = \alpha T(x); \quad (T \in BL(X, Y), x \in X, \alpha \in \mathbb{F})$$

در حالت خاص که $X = Y$ باشد $BL(X, Y)$ را به صورت $BL(X)$ نمایش می‌دهیم.

تعریف ۱.۱.۹ گردایهٔ m از زیرمجموعه‌های X را σ -جبر گویند هرگاه:

$X \in m$ (۱)

اگر $A \in m$ آنگاه $A^c \in m$ (۲)

(۳) به ازای هر N اگر $i \in N$ آنگاه $A_i \in m$.

فضای (X, m) را فضای اندازه پذیر گوییم و اعضای m را مجموعه‌های اندازه پذیر می‌نامیم.

تعریف ۱۰.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای اندازه پذیر و Y یک فضای توپولوژیکی باشد. در این صورت نگاشت $f : (X, m) \rightarrow (Y, \tau)$ را اندازه پذیر گوییم، هرگاه برای هر $V \subset Y$ باز، $f^{-1}(V)$ در X اندازه پذیر باشد، یعنی $f^{-1}(V) \in m$.

تعریف ۱۱.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای توپولوژیکی باشد، کوچکترین σ -جبر را که شامل همهٔ مجموعه‌های باز X می‌باشد را σ -جبر بورل می‌نامیم و اعضای این σ -جبر را مجموعه‌های بورل گوییم.

گزاره ۱۲.۱.۱ فرض کنیم $\mathbb{R} \rightarrow f$ یک تابع اندازه پذیر لبگ باشد و برای هر $x, y \in \mathbb{R}$ $f(x+y) = f(x) + f(y)$. در این صورت f پیوسته است.

■ برهان : رجوع کنید به [۲۹].

تعریف ۱۳.۱.۱ فضای دوگان فضای برداری توپولوژیکی X ، فضای برداری X^* می‌باشد که اعضای آن تابعکهای خطی پیوسته روی X می‌باشد. در تعاریف زیر فرض می‌کنیم X و Y دو فضای خطی باشند.

تعریف ۱۴.۱.۱ نگاشت $J : X \rightarrow Y$ را یک نگاشت جمعی گوییم، هرگاه برای هر $x, y \in X$ داشته باشیم:

$$J(x+y) = J(x) + J(y).$$

تعريف ۱۵.۱.۱ نگاشت $X \rightarrow \mathbb{R}$: ϕ را یک نگاشت زیرجمعی گوییم، هرگاه برای هر $x, y \in X$

داشته باشیم:

$$\phi(x + y) \leq \phi(x) + \phi(y).$$

تعريف ۱۶.۱.۱ نگاشت $B : X \times X \rightarrow Y$: را یک نگاشت دو جمعی گوییم، هرگاه برای هر

$x, x_1, x_2 \in X$ و $y, y_1, y_2 \in Y$ داشته باشیم:

$$B(x_1 + x_2, y) = B(x_1, y) + B(x_2, y)$$

$$B(x, y_1 + y_2) = B(x, y_1) + B(x, y_2).$$

تعريف ۱۷.۱.۱ نگاشت دو جمعی B را متقارن گوییم، هرگاه برای هر $x, y \in X$ داشته باشیم:

$$B(x, y) = B(y, x).$$

تعريف ۱۸.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای برداری حقیقی باشد. نگاشت $X \rightarrow \mathbb{R}$: f را همگن

می‌نامیم، هرگاه برای هر $x \in X$ و $\alpha \in \mathbb{R}$ داشته باشیم:

$$f(\alpha x) = \alpha f(x).$$

تعريف ۱۹.۱.۱ نیم گزوه آبلی عبارت است از گروه (G, \circ) به طوری که عمل \circ شرکت پذیر و

جابه‌جایی باشد. به عبارت دیگر به ازای هر $x, y, z \in G$

$$(x \circ y) \circ z = x \circ (y \circ z),$$

$$x \circ y = y \circ x.$$

تعريف ۲۰.۱.۱ فرض کنیم p عدد اول باشد. گروه آبلی A را p -بخشپذیر می‌نامیم هرگاه برای

هر عدد صحیح مثبت n داشته باشیم $A = p^n A$. به علاوه آن را بخشپذیر نامند هرگاه برای هر عدد

صحیح مثبت n داشته باشیم $A = nA$.

تعريف ۲۱.۱.۱ یک جبر عبارتست از یک فضای برداری A روی میدان اسکالر \mathbb{F} همراه با ضرب

به قسمی که به ازای هر $x, y, z \in A$ و هر اسکالر $\alpha \in \mathbb{F}$ داشته باشیم:

$$x(y+z) = xy + xz \quad (1)$$

$$(x+y)z = xz + yz \quad (2)$$

$$x(yz) = (xy)z \quad (3)$$

$$\alpha(xy) = x(\alpha y) = (\alpha x)y \quad (4)$$

تعريف ۲۲.۱.۱ جبر A را تعویض پذیر گوییم، هرگاه به ازای هر $a, b \in A$ داشته باشیم $ab = ba$

همچنین جبر A را یکدار گوییم، هرگاه عضوی مانند $e \in A$ موجود باشد به طوری که برای هر $a \in A$,

$$ea = ae$$

هرگاه $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ فرض شود A را جبر حقیقی و هرگاه $\mathbb{F} = \mathbb{C}$ را یک جبر مختلط می‌نامیم.

تعريف ۲۳.۱.۱ فرض کنیم X یک فضای برداری روی میدان \mathbb{F} و A یک جبر روی \mathbb{F} باشد. یک

نیم نرم روی X نگاشتی است مانند ρ از X به \mathbb{R} که برای هر $x, y \in X$ و $\alpha \in \mathbb{F}$ خواص زیر

را داشته باشیم:

$$\rho(x) \geq 0 \quad (1)$$

$$\rho(\alpha x) = |\alpha| \rho(x) \quad (2)$$

$$\rho(x+y) \leq \rho(x) + \rho(y) \quad (3)$$

یک نرم روی X ، نیم نرم روی X است که خاصیت زیر را داشته باشد:

$$\rho(x) = 0 \Rightarrow x = 0 \quad (4)$$

نرم (نیم نرم) ρ روی جبر A با خاصیت زیر را یک نرم جبری (نیم نرم جبری) می‌نامیم.

$$\rho(xy) \leq \rho(x)\rho(y) \quad (5)$$

تعريف ۲۴.۱.۱ یک جبر نرمندار، زوج (A, ρ) است که در آن A یک جبر و ρ یک نرم جبری روی A می‌باشد.

یک جبر نرمندار یک فضای متریک است که در آن d برای هر $x, y \in A$ به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$d(x, y) = \|x - y\|.$$

یک جبر نرمندار به عنوان یک فضای توپولوژیکی با توپولوژی حاصل از متر در نظر گرفته می‌شود.

تعريف ۲۵.۱.۱ جبر بanax، جبری است مانند A روی میدان \mathbb{F} همراه با نرم $\|\cdot\|$ که با این نرم یک فضای بanax می‌باشد و برای هر $a, b \in A$ داریم:

$$\|ab\| \leq \|a\|\|b\|.$$

تعريف ۲۶.۱.۱ فرض کنیم B, A جبرهایی روی میدان \mathbb{F} باشند. یک همیختی از A به توی B

نگاشتی ناصرف مانند $\phi \in L(A, B)$ است به طوری که برای هر $x, y \in A$ است:

$$\phi(xy) = \phi(x)\phi(y).$$

تعريف ۲۷.۱.۱ فرض کنیم A یک جبر و X یک فضای برداری روی میدان $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ یا $\mathbb{F} = \mathbb{C}$ در این صورت :