

2 Calcolo differenziale in spazi di Banach

In questo capitolo riassumiamo le principali definizioni ed i principali risultati del calcolo differenziale per mappe tra spazi di Banach. Per le dimostrazioni (per la maggior parte analoghe a quelle viste nel calcolo differenziale su \mathbb{R}^n) e maggiori dettagli si possono consultare il primo capitolo di [Hör83], il classico [Die69], oppure [AP95].

2.1 Mappe differenziabili

Siano $(X, \|\cdot\|_X)$ e $(Y, \|\cdot\|_Y)$ spazi di Banach reali. Indichiamo con $L(X, Y)$ lo spazio vettoriale degli operatori lineari e continui da X in Y , che, munito della norma operatoriale

$$\|T\| := \sup_{\substack{x \in X \\ \|x\|_X = 1}} \|Tx\|_Y, \quad \forall T \in L(X, Y),$$

risulta uno spazio di Banach.

DEFINIZIONE 2.1. *Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa. Diciamo che F è differenziabile secondo Gâteaux in $x \in U$ se esiste un operatore $T \in L(X, Y)$ tale che per ogni $u \in X$ risulta*

$$F(x + tu) = F(x) + tTu + o(t), \quad \text{per } t \rightarrow 0 \text{ in } \mathbb{R}.$$

Se invece risulta

$$F(x + u) = F(x) + Tu + o(u), \quad \text{per } t \rightarrow 0 \text{ in } X,$$

diciamo che F è differenziabile secondo Fréchet in x . L'operatore T , che in entrambi i casi è unico, viene indicato con $DF(x)$ ed è detto differenziale di F in x . Quando si dice che F è differenziabile, ci si riferisce alla differenziabilità secondo Fréchet.

Se $X = \mathbb{R}$ le due nozioni coincidono, e si pone

$$F'(x) = \dot{F}(x) := DF(x)1.$$

Se $\dim X > 1$, la differenziabilità (secondo Fréchet) è una nozione strettamente più forte. Una mappa differenziabile in x è ovviamente continua in x (anzi, ha un modulo di continuità lineare), mentre la differenziabilità secondo Gâteaux non implica la continuità, come mostrano semplici esempi con $X = \mathbb{R}^2$. Quando $Y = \mathbb{R}$, ossia quando si ha a che fare con funzioni reali, si usa spesso il simbolo d al posto di D .

Se $F : U \rightarrow Y$, U aperto in X , è differenziabile in $x \in U$, e $G : V \rightarrow Z$, V aperto in Y che contiene $F(U)$, è differenziabile in $F(x)$, allora $G \circ F$ è differenziabile in x , con

$$D(G \circ F)(x) = DG(F(x)) \circ DF(x).$$

TEOREMA 2.2 (del valor medio). *Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa differenziabile secondo Gâteaux. Se $\text{conv}\{x, y\} \subset U$, allora*

$$\|F(y) - F(x)\|_Y \leq \|y - x\|_X \sup_{t \in]0, 1[} \|DF(x + t(y - x))\|.$$

In particolare, una mappa differenziabile secondo Gâteaux con differenziale limitato è Lipschitziana sui convessi.

Da questo teorema, che si dimostra considerando dapprima il caso $X = \mathbb{R}$, segue facilmente il seguente:

TEOREMA 2.3 (del differenziale totale). *Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa differenziabile secondo Gâteaux tale che la mappa*

$$DF : U \rightarrow L(X, Y)$$

sia continua in $x \in U$. Allora F è differenziabile in x .

Le mappe F per cui la mappa $x \mapsto DF(x)$ risulta continua su U si dicono di classe $C^1(U, Y)$.

ESEMPIO 2.4. Consideriamo la mappa

$$F : L^2(0, 1) \rightarrow L^2(0, 1), \quad F(u) = \sin u.$$

Si verifica facilmente che F è differenziabile secondo Gâteaux con $DF(u) = M_{\cos u}$, dove M_f indica l'operatore di moltiplicazione

$$M_f : L^2(0, 1) \rightarrow L^2(0, 1), \quad M_f u := fu.$$

Osserviamo che M_f è lineare e continuo quando $f \in L^\infty(0, 1)$ e che $\|M_f\| = \|f\|_\infty$. È facile vedere che DF non risulta continuo in alcun punto di $L^2(0, 1)$: per esempio, $u_n = \pi/2(1 - \chi_{]0, 1/n[})$ converge a $u = \pi/2$ in $L^2(0, 1)$, ma

$$\|DF(u_n) - DF(u)\| = \|M_{\cos u_n} - M_{\cos u}\| = \|\cos u_n - \cos u\|_\infty = \|\cos u_n\|_\infty = 1, \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

In effetti, è possibile dimostrare il fatto seguente: sia $f \in C^\infty(\mathbb{R})$ una funzione con derivata prima limitata; allora la mappa

$$F : L^2(0, 1) \rightarrow L^2(0, 1), \quad F(u) = f \circ u,$$

è differenziabile secondo Fréchet se e solamente se $f(t) = at + b$, con $a, b \in \mathbb{R}$ (più in generale, si veda l'esercizio sugli operatori di composizioni tra spazi di funzioni sommabili alla fine del capitolo).

2.2 Integrazione di curve continue

Sia $u : [a, b] \rightarrow X$ una curva continua a valori in uno spazio di Banach X . È ben definito l'integrale di u su $[a, b]$:

$$\int_a^b u(t) dt \in X.$$

Per esempio, questo integrale può essere definito approssimando u con mappe costanti a tratti, ossia, posto $\ell := b - a$,

$$\int_a^b u(t) dt := \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \frac{\ell}{n} u(a + k\ell/n).$$

L'esistenza del limite è assicurata dal fatto che u è uniformemente continua, per il Teorema di Heine-Cantor. Si usa anche la notazione standard

$$\int_b^a u(t) dt := - \int_a^b u(t) dt.$$

TEOREMA 2.5 (fondamentale del calcolo integrale). Siano $I \subset \mathbb{R}$ un intervallo e $u : I \rightarrow X$ una curva di classe C^1 . Allora

$$u(t) = u(t_0) + \int_{t_0}^t u'(s) ds,$$

per ogni $t_0, t \in I$.

2.3 Differenziali successivi

Ricordiamo che una applicazione bilineare

$$B : X \times X \rightarrow Y$$

è continua se e solamente se la quantità

$$\|B\| := \sup_{\substack{x_1, x_2 \in X \\ \|x_1\|_X = \|x_2\|_X = 1}} \|B(x_1, x_2)\|_Y$$

è finita. L'insieme $L_2(X; Y)$ delle applicazioni bilineari e continue da $X \times X$ in Y è uno spazio di Banach con la norma $\|\cdot\|$ definita sopra. Inoltre, l'identificazione naturale

$$L(X, L(X, Y)) \cong L_2(X; Y), \quad T \mapsto B, \quad \text{dove } B[x_1, x_2] = (Tx_1)[x_2],$$

è un'isometria surgettiva.

DEFINIZIONE 2.6. Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa differenziabile. Diciamo che F è differenziabile due volte in $x \in U$ se la mappa $DF : U \rightarrow L(X, Y)$ è differenziabile in x . L'operatore lineare

$$D^2F(x) := D(DF)(x) \in L(X, L(X, Y))$$

si chiama differenziale secondo di F in x e, per quanto visto sopra, lo si può identificare ad un operatore bilineare $D^2F(x) \in L_2(X; Y)$.

Vale il seguente:

TEOREMA 2.7 (Simmetria del differenziale secondo). Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa differenziabile due volte. Se la mappa

$$D^2F : U \rightarrow L_2(X; Y)$$

è continua in $x \in U$, allora la forma bilineare $D^2F(x)$ è simmetrica.

Analogamente, si indica con $L_k(X; Y)$ lo spazio di Banach delle applicazioni multilineari e continue da X^k in Y . Se $T \in L_k(X; Y)$, si usa la notazione

$$T[u]^k := T[u, \dots, u].$$

Per induzione, si definisce e il differenziale k -esimo $D^kF(x) \in L_k(X; Y)$ di una mappa differenziabile $k - 1$ volte. Quando D^kF è continuo in x , $D^kF(x)$ risulta simmetrico. L'espressione $C^k(X, Y)$ indica lo spazio delle mappe $F : U \rightarrow Y$ differenziabili k volte ed aventi differenziale k -esimo continuo. Una mappa differenziabile un numero arbitrario di volte si dice di classe C^∞ .

È anche possibile sviluppare una teoria delle applicazioni analitiche tra spazi di Banach: la mappa $F : U \rightarrow Y$, U aperto in X , si dice analitica se per ogni $x \in U$ esiste un $r > 0$ tale che per ogni $u \in X$ di norma $\|u\| < r$ risulta

$$F(x + u) = \sum_{k=0}^{\infty} A_k[u]^k,$$

dove $A_k \in L_k(X; Y)$ per ogni $k \in \mathbb{N}$. Qua non approfondiamo questa teoria.

2.4 Funzioni su spazi di Hilbert

Sia U un aperto nello spazio di Hilbert H , munito del prodotto scalare (\cdot, \cdot) , e sia $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ una funzione differenziabile nel punto $x \in U$. Come abbiamo già detto, trattandosi di una funzione a valori reali, indichiamo il differenziale di f con la d minuscola. Dato che $df(x)$ è un funzionale lineare e continuo su H , per il teorema di Riesz esiste ed è unico un vettore di H che lo rappresenta rispetto al prodotto scalare. Questo vettore si chiama gradiente di f in x e si indica con $\nabla f(x)$. Dunque $\nabla f(x)$ è definito da

$$df(x)u = (\nabla f(x), u), \quad \forall u \in H.$$

Supponiamo ora che f sia differenziabile due volte in x . Dato che $d^2f(x)$ è una forma bilineare continua su H , il teorema di Riesz ci assicura che essa è rappresentata da un unico operatore appartenente a $L(H, H)$, che indichiamo con $\nabla^2 f(x)$ e chiamiamo Hessiano di f in x :

$$d^2f(x)[u, v] = (\nabla^2 f(x)u, v), \quad \forall u, v \in H.$$

In effetti, $\nabla^2 f(x)$ coincide con il differenziale di ∇f in x . Quando f è differenziabile due volte in un intorno di x e d^2f è continuo in x , il Teorema 2.7 ci assicura che l'operatore $\nabla^2 f(x)$ è autoaggiunto, ossia

$$(\nabla^2 f(x)u, v) = (u, \nabla^2 f(x)v), \quad \forall u, v \in H.$$

2.5 Formula di Taylor

Sia $U \subset X$ un aperto e sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa differenziabile k volte in $x \in U$ (ossia, differenziabile $k - 1$ volte in un intorno di x ed con $D^{k-1}F$ differenziabile in x). Il polinomio di Taylor di grado k di F in x è l'applicazione polinomiale $T_k : X \rightarrow Y$ definita da

$$T_k(u) := \sum_{j=0}^k \frac{1}{j!} D^j F(x)[u]^j, \quad \forall u \in X.$$

La differenza tra $F(x + u)$ e $T_k(x)$ si dice resto di Taylor k -esimo,

$$R_k(u) := F(x + u) - T_k(x), \quad \forall u \in V := \{u \in X \mid \text{conv}\{x, x + u\} \subset U\}.$$

TEOREMA 2.8. *Il resto di Taylor k -esimo è piccolo in un intorno di 0, nei seguenti tre sensi:*

1. (Resto di Peano) Sotto le ipotesi enunciate sopra, risulta $R_k(u) = o(\|u\|_X^k)$ per $u \rightarrow 0$.
2. (Resto di Lagrange) Se inoltre F è differenziabile $k + 1$ volte in U , allora

$$\|R_k(u)\|_Y \leq \|u\|_X^{k+1} \sup_{t \in]0,1[} \|D^{k+1}F(x + tu)\|, \quad \forall u \in V.$$

3. (Resto integrale) Se inoltre $F \in C^{k+1}(U, Y)$, allora

$$R_k(u) = \frac{1}{k!} \int_0^1 (1-t)^k D^{k+1}F(x + tu) dt, \quad \forall u \in V.$$

L'integrale sopra è da intendersi nel senso della sezione 2.2. Talvolta è utile la seguente caratterizzazione delle mappe C^k .

TEOREMA 2.9 (Caratterizzazione delle mappe C^k). *Sia $U \subset X$ un aperto, sia $F : U \rightarrow Y$ una mappa e sia $k \in \mathbb{N}$. I fatti seguenti sono equivalenti:*

1. F appartiene a $C^k(U, Y)$.
2. Posto

$$W := \{(x, u) \in U \times X \mid \text{conv}\{x, x + u\} \subset U\},$$

esistono mappe continue $A_j : U \rightarrow L_j(X; Y)$, $j \in \{0, 1, \dots, k\}$, e $R : W \rightarrow Y$ tali che $R(x, 0) = 0$ per ogni $x \in U$ e

$$F(x + u) = \sum_{j=1}^k A_j(x)[u]^j + \|u\|^k R(x, u).$$

2.6 Teorema della funzione inversa e sue varianti

Il risultato seguente dice che se $DF(x)$ è un isomorfismo, allora F è un diffeomorfismo locale in x :

TEOREMA 2.10. (Teorema della funzione inversa). *Siano $U \subset X$ un aperto, $F : U \rightarrow Y$ una mappa di classe C^k , $1 \leq k \leq \infty$, e $x \in U$. Se $DF(x) \in L(X, Y)$ è un isomorfismo, allora esiste un intorno aperto $V \subset U$ di x tale che $F(V)$ è aperto, $F|_V : V \rightarrow F(V) \subset Y$ è invertibile e la mappa $F^{-1} : F(V) \rightarrow V$ è di classe C^k , con $DF^{-1}(y) = DF(F^{-1}(y))^{-1}$ per ogni $y \in F(V)$.*

Ricordiamo che un'applicazione lineare $L \in L(X, Y)$ si dice inversa sinistra se esiste un operatore $R \in L(Y, X)$ tale che $LR = \text{Id}_Y$ (in questo caso, R si dice inversa destra di L). L è un'inversa sinistra se e solamente se è surgettiva e il suo nucleo ammette un complementare topologico in X , ossia esiste un sottospazio vettoriale chiuso $X' \subset X$ tale che $X = \ker L \oplus X'$.

Analogamente, un'applicazione lineare $R \in L(X, Y)$ si dice inversa destra se esiste un operatore $L \in L(Y, X)$ tale che $LR = \text{Id}_X$ (in questo caso, L si dice inversa sinistra di R). R è un'inversa destra se e solamente se è iniettiva e la sua immagine è chiusa e ammette un complementare topologico in Y .

OSSERVAZIONE 2.11. *Un sottospazio vettoriale chiuso di uno spazio di Banach non ammette necessariamente un complementare topologico: un esempio classico è il sottospazio c_0 di ℓ^∞ . In uno spazio di Hilbert, ogni sottospazio vettoriale chiuso ammette un complementare topologico (basta considerare l'ortogonale). Sia i i sottospazi di dimensione finita che quelli di codimensione finita di un arbitrario spazio di Banach ammettono un complementare topologico.*

Il risultato seguente dice che se $DF(x)$ è un'inversa sinistra, allora F è una sommersione locale in x :

TEOREMA 2.12 (Criterio per le sommersioni). *Siano $U \subset X$ un intorno di 0 e $F : U \rightarrow Y$ una mappa di classe C^k , $1 \leq k \leq \infty$, tale che $F(0) = 0$. Se $L := DF(0)$ è un'inversa sinistra, allora esistono un intorno V di 0 in X ed un diffeomorfismo di classe C^k , $\Phi : V \rightarrow \Phi(V) \subset U$, tale che $\Phi(0) = 0$, $D\Phi(0) = \text{Id}_X$ e*

$$F \circ \Phi(x) = Lx, \quad \forall x \in V.$$

In particolare, F è una mappa localmente aperta in 0 , e $F^{-1}(0) \cap V$ è una sottovarietà di classe C^k di X , il cui spazio tangente in 0 è $\ker L$.

Il risultato seguente dice che se $DF(x)$ è un'inversa destra, allora F è un'immersione locale in x :

TEOREMA 2.13 (Criterio per le immersioni). *Siano $U \subset X$ un intorno di 0 e $F : U \rightarrow Y$ una mappa di classe C^k , $1 \leq k \leq \infty$, tale che $F(0) = 0$. Se $R := DF(0)$ è un'inversa destra, allora esistono un intorno aperto W di 0 in Y , un intorno aperto $V \subset F^{-1}(W)$ di 0 in X , ed un diffeomorfismo di classe C^k , $\Psi : W \rightarrow \Psi(W) \subset Y$ tale che $\Psi(0) = 0$, $D\Psi(0) = \text{Id}_Y$ e*

$$\Psi \circ F(x) = Rx, \quad \forall x \in V.$$

In particolare, F è una mappa localmente iniettiva e localmente chiusa in 0 , e $F(V)$ è una sottovarietà di classe C^k di Y , il cui spazio tangente in 0 è l'immagine di R .

2.7 Equazioni differenziali

Il teorema di esistenza ed unicità per il problema di Cauchy associato ad un campo vettoriale localmente Lipschitziano si estende (con la medesima dimostrazione) agli spazi di Banach:

TEOREMA 2.14 (Esistenza ed unicità della soluzione dei problemi di Cauchy). *Sia U un aperto nello spazio di Banach X e sia $F : U \rightarrow X$ un campo vettoriale localmente Lipschitziano. Allora per ogni $x \in U$ esiste un $\epsilon > 0$ tale che il problema di Cauchy*

$$\begin{cases} u'(t) = F(u(t)), \\ u(0) = x \end{cases} \quad (1)$$

ammette un'unica soluzione $u :]-\epsilon, \epsilon[\rightarrow U$.

OSSERVAZIONE 2.15. *Qua consideriamo per semplicità solamente equazioni autonome, ma si hanno analoghi risultati nel caso non autonomo, ossia quando $F = F(t, x)$.*

Indichiamo con $]t_-(x), t_+(x)[$ l'intervallo massimale di esistenza della soluzione del problema di Cauchy (1). Allora le funzioni

$$t_- : U \rightarrow [-\infty, 0[, \quad t_+ : U \rightarrow]0, +\infty],$$

sono semicontinue, al primo inferiormente e la seconda superiormente. Quindi l'insieme

$$\Omega := \{(t, x) \in \mathbb{R} \times U \mid t_-(x) < t < t_+(x)\}$$

è aperto nello spazio prodotto $\mathbb{R} \times X$. Dato (t, x) in Ω , indichiamo con $\phi(t, x)$ il vettore $u(t)$, dove u è la soluzione del problema di Cauchy (1). La mappa

$$\phi : \Omega \rightarrow U$$

si dice flusso locale del campo vettoriale F e soddisfa la proprietà di gruppo

$$\phi(t + s, x) = \phi(t, \phi(s, x)).$$

Si usa anche la notazione $\phi_t(x) := \phi(t, x)$. Quando $U = X$ e F ha crescita al più lineare, il Lemma di Gronwall permette di concludere che il flusso di F è definito globalmente:

TEOREMA 2.16 (Esistenza globale). Sia $F : X \rightarrow X$ un campo vettoriale localmente Lipschitziano tale che

$$\|F(x)\|_X \leq c(\|x\|_X + 1), \quad \forall x \in X,$$

per un'opportuna costante c . Allora $\Omega = \mathbb{R} \times X$.

Concludiamo questo capitolo con il seguente:

TEOREMA 2.17 (Dipendenza continua e differenziabile dai dati iniziali). Con le ipotesi sopra, il flusso locale di F ,

$$\phi : \Omega \rightarrow U$$

è continuo. Se inoltre $F \in C^k(U, X)$, $1 \leq k \leq \infty$, allora $\phi \in C^k(\Omega, U)$.

2.8 Esercizi

Differenziabilità di un operatore di composizione. Sia K uno spazio topologico compatto, e sia $f : K \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ una mappa continua, differenziabile k volte rispetto alla seconda variabile, e tale che le funzioni

$$\partial_2^j f : K \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \quad j = 1, \dots, k,$$

siano continue. Allora la mappa

$$F : C^0(K, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(K, \mathbb{R}), \quad F(u)(x) = f(x, u(x)) \quad \forall x \in K,$$

risulta di classe C^k e

$$D^j F(u)[h_1, \dots, h_j](x) = \partial_2^j f(x, u(x))h_1(x) \dots h_j(x), \quad \forall j = 1, \dots, k.$$

Un problema di Dirichlet. Sia $f \in C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ tale che $f(0) = 0$. Allora il problema di Dirichlet

$$\begin{cases} u''(x) + f(u(x)) = 0, & \forall x \in]0, \pi[\\ u(0) = u(\pi) = 0, \end{cases} \quad (2)$$

ammette la soluzione banale $u \equiv 0$. Scopo di questo esercizio è discutere l'esistenza di altre soluzioni "piccole".

1. Consideriamo il sottospazio chiuso di $C^2([0, \pi], \mathbb{R})$,

$$X = \{u \in C^2([0, \pi], \mathbb{R}) \mid u(0) = u(\pi) = 0\},$$

e la mappa

$$F : X \rightarrow Y := C^0([0, \pi], \mathbb{R}), \quad F(u) = u'' + f \circ u.$$

Mostrare che F è di classe C^∞ e che i suoi zeri sono tutte e sole le soluzioni di (2).

2. Mostrare che $DF(0)$ è un isomorfismo se e solamente se $f'(0)$ non è un quadrato di un intero non nullo.
3. Dimostrare che se $f'(0)$ non è un quadrato di un intero non nullo allora esiste $\epsilon > 0$ tale che $u = 0$ è l'unica soluzione di (2) con $\|u\|_\infty < \epsilon$.
4. Determinare l'immagine di $DF(0)$ nel caso $f'(0) = n^2$ con n intero non nullo.
5. Esibire un esempio di $f \in C^\infty(\mathbb{R})$ tale $f(0) = 0$, $f'(0) = n^2$ con n intero non nullo e (2) possiede soluzioni di norma uniforme arbitrariamente piccola.
6. Supponiamo che $f(0) = 0$, $f'(0) = n^2$ con n intero non nullo, e $f''(0) \neq 0$. Dimostrare che esiste $\epsilon > 0$ tale che il problema (2) non ha soluzioni non nulle con norma uniforme minore di ϵ .

7. Sia $g \in C^\infty(\mathbb{R})$ tale che $g(0) = 0$, $g'(0) = 0$, e sia n un intero non nullo. Dimostrare che per ogni $\epsilon > 0$ esistono $\lambda \in]\omega^2 - \epsilon, \omega^2 + \epsilon[$ e $u \in X$, $u \neq 0$, $\|u\|_{C^2} < \epsilon$ tali che (λ, u) sia soluzione di

$$\begin{cases} u''(x) + g(u(x)) + \lambda u(x) = 0, & \forall x \in (0, \pi), \\ u(0) = u(\pi) = 0. \end{cases} \quad (3)$$

Il seguente *diagramma di biforcazione* mostra la norma uniforme delle soluzioni u in funzione del parametro λ : la regione colorata rappresenta la zona dove non si trovano soluzioni di (3), i puntini rappresentano le successioni di soluzioni (u_n, λ_n) con $\|u_n\|_\infty$ infinitesima e λ_n convergente al quadrato di un intero non nullo.

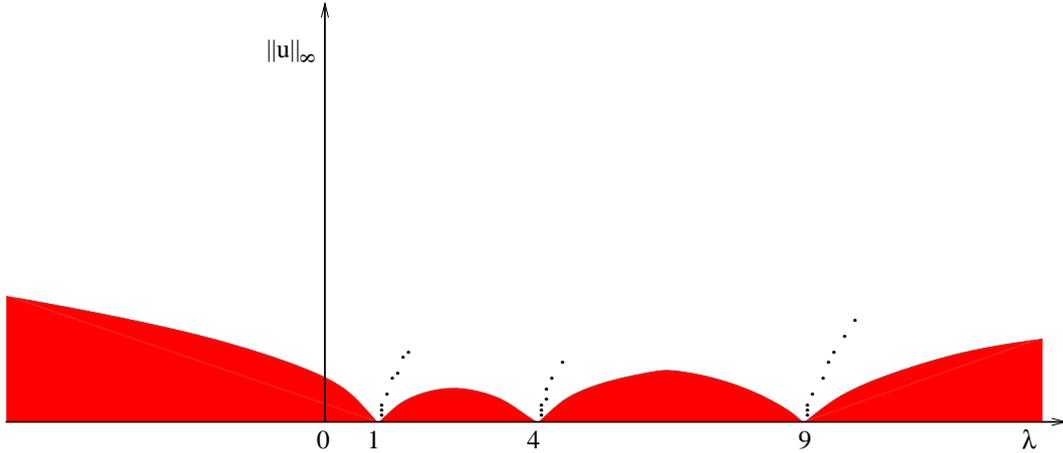


Figura 1: Diagramma di biforcazione.

Operatori di composizione tra spazi di funzioni sommabili. Sia $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ un aperto limitato. Si dice che

$$f : \Omega \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \quad (x, s) \mapsto f(x, s),$$

è una funzione di Caratheodory se è continua in s per quasi ogni $x \in \Omega$, e misurabile in x , per ogni $s \in \mathbb{R}$. Data $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, si ponga

$$F(u) : \Omega \rightarrow \mathbb{R}, \quad F(u)(x) = f(x, u(x)).$$

Si vuole studiare la regolarità dell'operatore di composizione (detto anche di Nemitski) $u \mapsto F(u)$ tra vari spazi di funzioni sommabili. Per la soluzione si può consultare [AP95].

1. Dimostrare che se u è misurabile su Ω , allora $F(u)$ è misurabile su Ω .
2. Dimostrare che se (u_n) converge a u in misura, allora $(F(u_n))$ converge a $F(u)$ in misura.
3. Supponiamo inoltre che, dati $p, q \in [1, +\infty)$, esista $a \in L^q(\Omega)$ e $b \geq 0$ tali che

$$|f(x, s)| \leq a(x) + b|s|^{p/q}, \quad \text{per q.o. } x \in \Omega, \forall s \in \mathbb{R}.$$

Dimostrare che $F : L^p(\Omega) \rightarrow L^q(\Omega)$ è ben definita e continua.

4. Nelle stesse ipotesi di (iii), assumendo inoltre che $1/p + 1/q = 1$, dimostrare che il funzionale

$$\varphi(u) = \int_{\Omega} \left(\int_0^{u(x)} f(x, s) ds \right) dx$$

è ben definito e di classe C^1 su $L^p(\Omega)$, e che $D\varphi(u) = F(u)$.

5. Sia ora $p > 2$ e sia q tale che $1/p + 1/q = 1$. Supponiamo che f sia derivabile rispetto a s , e che tanto f quanto $\partial_s f$ siano funzioni di Caratheodory. Supponiamo inoltre che esistano $a \in L^{p/(p-2)}(\Omega)$ e $b \geq 0$ tali che

$$|\partial_s f(x, s)| \leq a(x) + b|s|^{p-2}.$$

Dimostrare che la mappa $F : L^p(\Omega) \rightarrow L^q(\Omega)$ è ovunque differenziabile, e che

$$DF(u)h(x) = \partial_s f(x, u(x))h(x).$$

6. Consideriamo infine il caso $p = 2$. Supponiamo che f sia derivabile rispetto a s , che tanto f quanto $\partial_s f$ siano funzioni di Caratheodory, e che $|\partial_s f(x, s)| \leq c$. Dimostrare che F è differenziabile in un punto u_0 se e solamente se f è lineare in s .

Riferimenti bibliografici

- [AP95] A. Ambrosetti and G. Prodi, *A primer of nonlinear analysis*, Cambridge Studies in Advanced Mathematics, vol. 34, Cambridge University Press, Cambridge, 1995.
- [Die69] J. Dieudonné, *Foundations of modern analysis*, Academic Press, New York-London, 1969.
- [Hör83] L. Hörmander, *The analysis of linear partial differential operators, I*, Springer, Berlin, 1983.