

ANALISI MATEMATICA B

LEZIONE 61 - 4.3.2024

Teorema di Cauchy-Lipschitz (∃!)

$$x_0 \in \mathbb{R}, y_0 \in \mathbb{R}^n, f: [a,b] \times \overline{B_{\mathbb{R}^n}(y_0)} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

Localmente ∃! $u: I \rightarrow \mathbb{R}^n$

che risolve (*)

Ipotesi: (i) f è continua. $\xrightarrow{\text{Weierstrass}}$ $f(t, u(t))$ è continua. $\times u$ è continua.

(ii) f è localmente Lipschitz uniformemente rispetto a x :

$$\exists L \forall x \forall y_1, y_2: |f(x, y_1) - f(x, y_2)| \leq L \cdot |y_1 - y_2|$$

Dimostrazione vista la volta scorsa.

Abbiamo usato questa disuguaglianza: $a \leq b$

$$\underline{\text{teo}} \quad \left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx$$

$f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ se $n=1$ lo sappiamo.

def $f(x) = (f_1(x), \dots, f_n(x))$

$$\int_a^b f(x) dx := \left(\int_a^b f_1(x) dx, \dots, \int_a^b f_n(x) dx \right) \in \mathbb{R}^n$$

dim teo

$$\underline{v} = \int_a^b f(x) dx \in \mathbb{R}^n$$

$$|v| \cdot \int_a^b f(x) dx = v \cdot \int_a^b f(x) dx = \int_a^b v \cdot f(x) dx = *$$

$$|v|^2 = v \cdot v$$

$$\sum_k v_k \cdot \int_a^b f_k = \int_a^b \sum_k v_k f_k$$

LINEARITÀ

$$\int_a^b |v| \cdot |f(x)| dx = |v| \int_a^b |f(x)| dx$$

$v \cdot w \leq |v||w|$
e monotonia
integrabile.

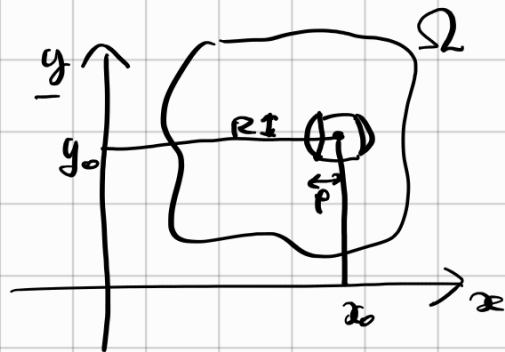
Se $|v| = 0$ è banale: $0 \leq \int_a^b |f(x)| dx$
 Se $|v| \neq 0$ $\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx$ \square

Corollario Sia $\Omega \subseteq \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$ aperto
 $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$. Se $f \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m)$

allora $\forall (x_0, y_0) \in \Omega \exists \rho > 0, R > 0$

ta. f soddisfa le ipotesi

di Cauchy-Lipschitz in $[x_0 - \rho, x_0 + \rho] \times \overline{B_R(y_0)}$.



Quindi

$$\begin{cases} u'(x) = \underline{f(x, u(x))} \\ u(x_0) = \underline{y_0} \end{cases}$$

ha una unica soluzione
locale

$\hookrightarrow u: [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \rightarrow \mathbb{R}^m$
 $\exists \delta \leq \rho$ \square

① Cosa significa C^1 ?

$\underline{f} = (f_1, \dots, f_m)$

$\underline{f}: \Omega \subseteq \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$

$f_k(\underline{x}) = f_k(x_1, x_2, \dots, x_d)$

derivate
parziali

$\frac{\partial f_k}{\partial x_j} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_k(x_1, \dots, x_j + h, \dots) - f_k(x)}{h}$

$D\underline{f} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_j} \\ \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_j} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{d \times m}$

$f \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m) \iff \begin{cases} f \in C^0 \text{ e} \\ \frac{\partial f_k}{\partial x_j} \text{ esistono su tutto } \Omega \end{cases}$

e sono tutte continue.

Proprietà: composizione di funzioni C^1 è C^1 .
 (si ricorre alle composizioni di funzioni di una variabile)

dire Dobbiamo mostrare che f soddisfa

le ipotesi: (i) f continua per ipotesi.
 (ii) $\exists L$ te.

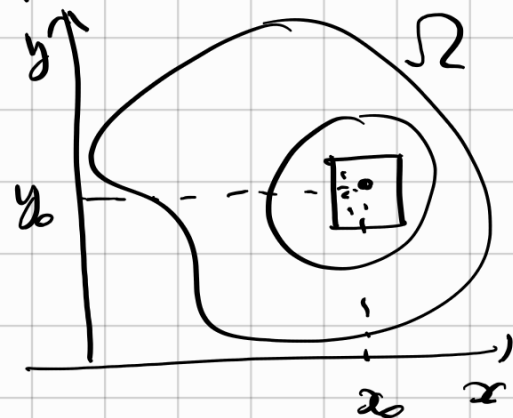
Se fosse $f: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ $f \in C^1$
 prendo $[a,b] \subseteq I$ $f' \in C^0$ Weierstraß $\Rightarrow \exists L$
 te. $|f'(x)| \leq L \quad \forall x \in [a,b]$.
 $f(x_1) - f(x_2) = f'(c) \cdot (x_1 - x_2)$ Lagrange

$$|f(x_1) - f(x_2)| = |f'(c)| \cdot |x_1 - x_2|$$

$$\leq L \cdot |x_1 - x_2|$$

Tra più variabili: $(x_0, \underline{y_0}) \in \Omega$
 scelgo ρ, R te.

$$K = [x_0 - \rho, x_0 + \rho] \times \overline{B_R(\underline{y_0})} \subseteq \Omega$$



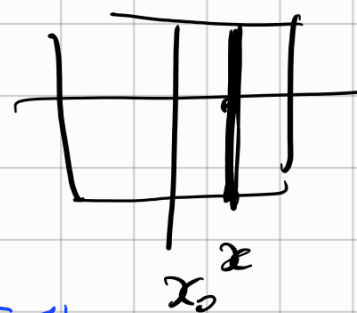
$$f: \tilde{K} \subseteq \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$\left| \frac{\partial f_k}{\partial x_j} \right| \leq L_{kj} \leq L$$

Weierstraß.

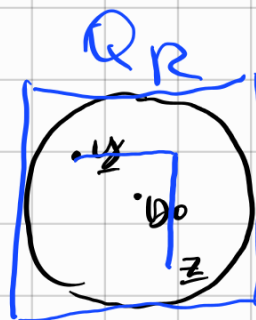
K è chiuso e limitato

$$L = \max L_{kj}$$



$$|f_k(x, \underline{y}) - f_k(x, \underline{z})|$$

$$\leq |f_k(x, y_1, y_2, \dots, y_n) - f_k(x, z_1, z_2, \dots, z_n)|$$



$$\{x\} \times \mathbb{R}^n$$

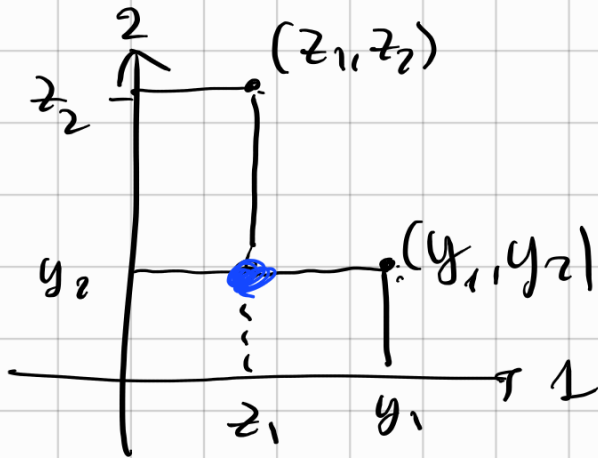
$$\leq |f_k(x, y_1, \dots, y_n) - f_k(x, z_1, y_2, \dots, y_n)| + |f_k(x, z_1, y_2, \dots) - f_k(x, z_1, z_2, y_3, \dots)|$$

$$+ \dots + |f_k(x, z_1, \dots, z_{n-1}, y_n) - f_k(x, z_1, \dots, z_n)|$$

$$= \left| \frac{\partial f_k}{\partial y_1}(c_1) \right| \cdot |z_1 - y_1| + \left| \frac{\partial f_k}{\partial y_2}(c_2) \right| \cdot |z_2 - y_2| + \dots + \left| \frac{\partial f_k}{\partial y_n}(c_n) \right| \cdot |z_n - y_n|$$

$$\leq L \cdot |z - y| + \dots + L |z - y| = n L |z - y|.$$

$$\begin{aligned} |f(z, y) - f(z, z)| &= \sqrt{\sum_{k=1}^n |f_k(z, y) - f_k(z, z)|^2} \\ &\leq \sqrt{\sum_{k=1}^n n^2 L^2 |z - y|^2} = \sqrt{n^3 \cdot L} \cdot |z - y| \quad \square \end{aligned}$$



$$|g(y_1, y_2) - g(z_1, z_2)| =$$

$$\leq |g(y_1, y_2) - g(z_1, y_2)| + |g(z_1, y_2) - g(z_1, z_2)|$$

$$= |g_1(y_1) - g_1(z_1)| + |g_2(y_2) - g_2(z_2)|$$

$$g_1(t) = g(t, y_2)$$

$$g_2(t) = g(z_1, t)$$

$$= |g_1'(c_1)| \cdot |y_1 - z_1| + |g_2'(c_2)| \cdot |y_2 - z_2|$$

$$g_1'(t) = \frac{\partial g}{\partial y_1}(t, y_2)$$

$$g_2'(t) = \frac{\partial g}{\partial y_2}(z_1, t)$$

Esempio

$$u'(x) = \sin(x \cdot e^{u(x)})$$

$$= f(x, u(x))$$

con $f(x, y) = \sin(x \cdot e^y)$

f è C^1 perché composizione di $f_n \in C^1$.
Soddisfa, localmente, le ipotesi di Cauchy-Lipschitz.
Dunque l'eq. ha soluzione locale, unica.

Esempio

$$u'(x) = \sqrt{u(x)}$$

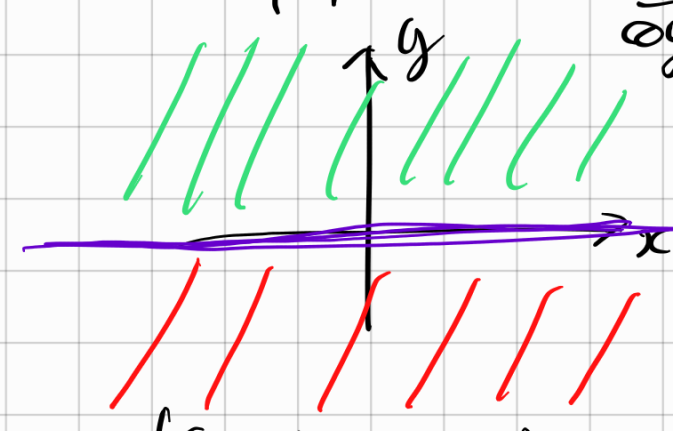
$$= f(x, u(x))$$

con $f(x, y) = \sqrt{y}$

in questo caso $f \notin C^1$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{1}{2\sqrt{y}}$$

non esiste in $y=0$



Il teorema non vale su $\{y \geq 0\}$

vale su $\Omega = \{(x, y) : y > 0\}$

(Na) il teorema

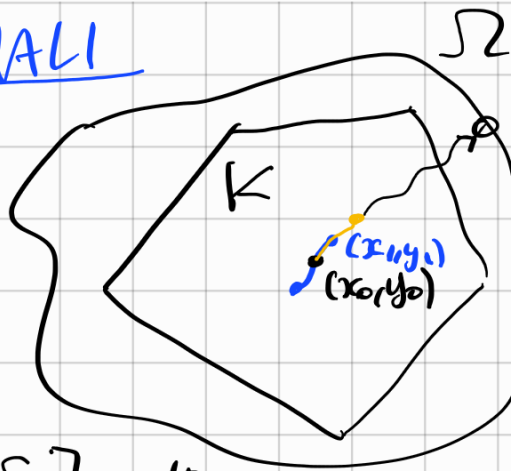
$$f \in C^1(\Omega)$$

$$f \notin C^1(\bar{\Omega}).$$



SOLUZIONI MASSIMALI

$$\begin{cases} u'(x) = f(x, u(x)) \\ u(x_0) = y_0 \quad (\text{P}_0) \end{cases}$$

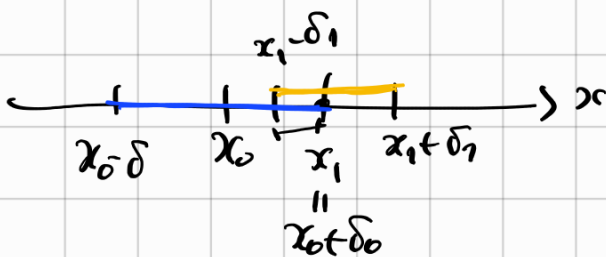


$$f \in C^1(\Omega)$$

$\exists \delta_0 \exists u_0: [x_0 - \delta_0, x_0 + \delta_0] \rightarrow \mathbb{R}$ soluzione di (P_0) e u_0 è unica.

$$\begin{aligned} x_1 &= x_0 + \delta_0 \\ y_1 &= u_0(x_0 + \delta_0) \end{aligned}$$

$\exists \delta_1 \exists u_1: [x_1 - \delta_1, x_1 + \delta_1] \rightarrow \mathbb{R}$ soluzione di (P_1)

$$\begin{cases} u'(x) = f(x, u(x)) \\ u(x_1) = y_1 \end{cases}$$


u_0 e u_1 devono coincidere su $I_0 \cap I_1$ per l'unicità!

!
l'unicità è più difficile negli intervalli piccoli

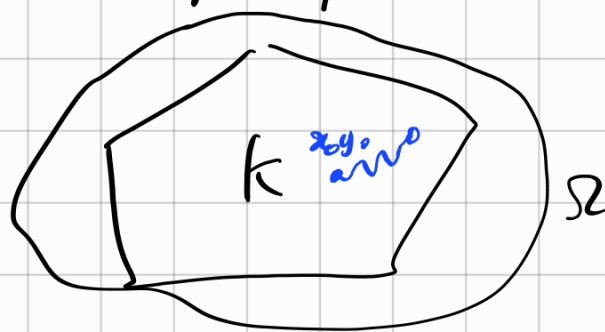
A cosa di estenderlo fino al bordo di Ω ?

Sì! (Teorema di caratterizzazione delle soluzioni massimali (o teorema dell'orizzonte))

(Fondamentalmente $(x, u(x))$ esce da ogni compatto $K \subset \Omega$)



dimmi \Downarrow solo l'idea. Estendo una soluzione locale il più possibile.



Sia I l'intervallo massimale di esistenza.

$$I = (a, b) \quad x_0 \in (a, b)$$



se fosse chiuso potrei estenderlo in $(b, u(b))$
 se u avesse limite finito in b $\lim_{x \rightarrow b^-} u(x) = l \in \mathbb{R}$

potrei estendere e anche in b ponendo $u(b) = l$.
 $u'(x) = f(x, u(x)) \Rightarrow u'(x) \rightarrow f(b, u(b)) = m$
 as $x \rightarrow b$.

allora (criterio di derivabilità)

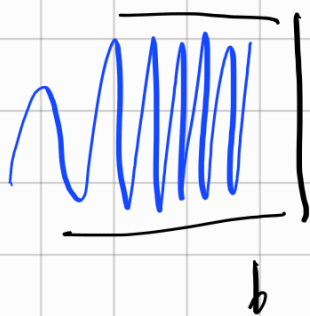
$$\exists u'(b) = m = f(b, l).$$

Alternative:

$$\left\{ \begin{array}{l} \lim_{x \rightarrow b^-} u(x) \\ \lim_{x \rightarrow b^-} u(x) \notin \mathbb{R} \end{array} \right.$$

$\lim_{x \rightarrow b^-} u(x) \notin \mathbb{R} \leftarrow$ caso del capitolo
 si esclude.

$$\nexists \lim_{x \rightarrow b^-} u(x)$$



ma in questo caso

$$|u'(x)| \rightarrow +\infty$$

$u'(x) = f(x, u(x))$ è limitata
 su K perché f
 è limitata per Weierstrass

