

## ГЛАВА 7. УРАВНЕНИЯ С КОМПАКТНЫМИ ОПЕРАТОРАМИ

### А. 1. Компактные операторы и их свойства.

**Определение 1.** Пусть  $X$  и  $Y$  – банаховы пространства. Линейный оператор  $A$  называется **компактным** (вполне непрерывным), если он любое ограниченное подмножество  $X$  переводит в предкомпактное подмножество  $Y$ .

Множество всех компактных операторов из  $X$  в  $Y$  будем обозначать  $K(X, Y)$ . Очевидно,  $K(X, Y) \subset LB(X, Y)$ .

Множество  $K(X, Y)$  является **замкнутым** векторным подпространством пространства  $LB(X, Y)$ , другими словами:

- 1) сумма компактных операторов является компактным оператором ( $A, B \in K(X, Y) \Rightarrow A+B \in K(X, Y)$ );
- 2) произведение компактного оператора на число – компактный оператор ( $\lambda \in \mathbf{K}, A \in K(X, Y) \Rightarrow \lambda A \in K(X, Y)$ );
- 3) предел сходящейся по норме последовательности компактных операторов – оператор компактный ( $A_n \in K(X, Y), \|A_n - A\| \rightarrow 0, n \rightarrow \infty \Rightarrow A \in K(X, Y)$ ).

Кроме того, имеют место также следующие свойства:

- 4) сопряженный к компактному компактен;
- 5) произведение компактного оператора на линейный ограниченный является компактным оператором  
( а)  $A \in K(X, Y), B \in LB(Y, Z) \Rightarrow BA \in K(X, Z)$ ,  
б)  $A \in LB(X, Y), B \in K(Y, Z) \Rightarrow BA \in K(X, Z)$  );
- 6) тождественный оператор  $I : X \rightarrow X$  является компактным тогда и только тогда, когда  $\dim X < +\infty$ .

**Определение 2.** Линейный оператор  $A : X \rightarrow Y$  называется оператором **конечного ранга**, если:

- 1) его образ является конечномерным подпространством  $X$ ;
- 2) оператор  $A$  ограничен ( $A \in LB(X, Y)$ ).

Очевидно, что каждый оператор конечного ранга компактен. Предел последовательности операторов конечного ранга является компактным оператором. Для гильбертовых и банаховых пространств со счетным базисом верно и обратное: любой компактный оператор является пределом сходящейся по норме последовательности операторов конечного ранга.

**ТЕОРЕМА 1.** Если  $K(t, s) \in C([a, b] \times [a, b])$ , то интегральный оператор  $Ax(t) = \int_a^b K(t, s)x(s)ds$  компактен в пространстве  $C[a, b]$  (т. е.  $A \in K(C[a, b])$ ).

ТЕОРЕМА 2. Если  $K(t,s) \in L_2([a,b] \times [a,b])$ , то интегральный оператор  $Ax(t) = \int_a^b K(t,s)x(s)ds$  компактен в пространстве  $L_2[a,b]$ , (т.е.  $A \in K(L_2[a,b])$ ).

## 2. Теория Рисса-Шаудера уравнений с компактными операторами.

Пусть  $X \in \text{Ban}$ ,  $K \in K(X)$ . Рассмотрим следующие уравнения ( $x, y \in X, f, g \in X'$ ):

$$x - Kx = y, \quad (1)$$

$$x - Kx = 0, \quad (2)$$

$$f - K'f = g, \quad (3)$$

$$f - K'f = 0. \quad (4)$$

ТЕОРЕМА 1. Если  $K$  - компактный в банаховом пространстве  $X$  оператор, то пространства  $\text{Ker}(I - K)$  и  $\text{Ker}(I - K')$  конечномерны,  $\dim(I - K) = \dim(I - K') < +\infty$ , а образы  $\text{Im}(I - K)$ ,  $\text{Im}(I - K')$  замкнуты.

ТЕОРЕМА 2 (Альтернатива Фредгольма). Если  $K$  - компактный оператор в банаховом пространстве  $X$ , то для уравнений (1) - (4) возможны только два случая:

- I. Уравнение (2) имеет только нулевое решение. Тогда:
  - 1) уравнение (4) имеет только нулевое решение;
  - 2) уравнение (1) имеет, и притом единственное, решение  $\forall y \in X$ ;
  - 3) уравнение (3) имеет, и притом единственное, решение  $\forall g \in X'$ .
- II. Уравнение (2) имеет  $m \in \mathbb{N}$  линейно независимых решений  $x_1, x_2, \dots, x_m$ . Тогда:
  - 1) уравнение (4) имеет  $m$  линейно независимых решений  $f_1, f_2, \dots, f_m$ ;
  - 2) уравнение (1) имеет решение тогда и только тогда, когда  $f_k(y) = 0, \forall k = \overline{1, m}$ . Если решение существует, оно не единственно, а зависит от  $m$  произвольных постоянных  $c_1, c_2, \dots, c_m$  и имеет вид  $x = x_0 + \sum_{k=1}^m c_k x_k$ , где  $x_0$  - частное решение уравнения (1);
  - 3) уравнение (3) имеет решение тогда и только тогда, когда  $g(x_k) = 0, \forall k = \overline{1, m}$ . Если решение существует, то оно зависит от  $m$  произвольных постоянных  $d_1, d_2, \dots, d_m$  и имеет вид  $f = f_0 + \sum_{k=1}^m d_k f_k$ , где  $f_0$  - частное решение уравнения (3).

## 3. Интегральные уравнения. Альтернатива Фредгольма для интегральных уравнений.

Определение 1. **Интегральным уравнением Фредгольма второго рода** называется уравнение

$$x(t) = \int_a^b K(t,s)x(s)ds + y(t). \quad (1)$$

Здесь  $x$  – неизвестная функция,  $K, y$  – известные функции, называемые **ядром** и **свободным членом** уравнения соответственно,  $a, b \in \mathbf{R}$ .

Будем рассматривать уравнение (1) в комплексных пространствах  $L_2[a,b]$  или  $C[a,b]$ . При этом предполагается, что  $y \in L_2[a,b]$ ,  $K \in L_2([a,b] \times [a,b])$  (соответственно  $y \in C[a,b]$ ,  $K \in C([a,b] \times [a,b])$ ).

Определение 2. Ядро уравнения (1) называется **вырожденным**, если оно имеет вид

$$K(t,s) = \sum_{j=1}^n u_j(t)v_j(s), \quad (2)$$

где функции  $u_j, v_j$  линейно независимы.

Если ядро уравнения (1) – вырожденное, то, подставив (2) в (1), получаем:

$$x(t) = \sum_{j=1}^n a_j u_j(t) + y(t), \quad (3)$$

где

$$a_j = \int_a^b v_j(s)x(s)ds. \quad (4)$$

Для нахождения неизвестных  $a_j$  подставляют выражение (3) для  $x$  в (1) или (4). При этом возникает система  $n$  линейных алгебраических уравнений с  $n$  неизвестными.

Важнейшие свойства уравнения (1) описываются альтернативой Фредгольма. Для ее формулировки запишем **однородное, сопряженное и сопряженное однородное** уравнения, соответствующие уравнению (1), в пространстве  $L_2[a,b]$ :

$$x(t) = \int_a^b K(t,s)x(s)ds, \quad (5)$$

$$u(t) = \int_a^b \overline{K(s,t)}u(s)ds + v(t), \quad (6)$$

$$u(t) = \int_a^b \overline{K(s,t)} u(s) ds \quad (7)$$

Следующая альтернатива справедлива как в пространстве  $L_2[a,b]$  так и в пространстве  $C[a,b]$  (при указанных выше ограничениях на  $K$ ). В дальнейшем  $X$  - это либо  $L_2[a,b]$ , либо  $C[a,b]$ , и интегральный оператор компактен в  $X$ .

**ТЕОРЕМА 1** (Альтернатива Фредгольма для интегральных уравнений).

Для уравнений (1), (5), (6), (7) возможны только два случая:

**I.** Уравнение (5) имеет только нулевое решение. Тогда:

- 1) уравнение (7) имеет только нулевое решение;
- 2) для любой функции  $y \in X$  существует, и притом единственное решение  $x \in X$  уравнения (1);
- 3) для любой функции  $v \in X$  существует, и притом единственное решение  $u \in X$  уравнения (6).

**II.** Уравнение (5) имеет конечное число  $m \in \mathbf{N}$  линейно независимых решений  $x_1, x_2, x_3, \dots, x_m$  ( $x_k \in X$ ). Тогда:

- 1) уравнение (7) имеет  $m$  линейно независимых решений  $u_1, \dots, u_m$  ( $u_k \in X$ );
- 2) уравнение (1) разрешимо для данной функции  $y \in X$  тогда и только тогда, когда

$$\int_a^b y(t) \overline{u_k(t)} dt = 0, \quad k = \overline{1, m}. \quad (8)$$

При выполнении условий (8) решение (1) имеет вид  $x = x_0 + \sum_{k=1}^m c_k x_k$ , где  $c_k$  – произвольные постоянные,  $x_0$  – частное решение (1).

- 3) Уравнение (6) разрешимо в  $X$  для данной функции  $v \in X$  тогда и только тогда, когда

$$\int_a^b x_k(t) v(t) dt = 0, \quad k = \overline{1, m}. \quad (9)$$

При выполнении условий (9) решение  $u \in X$  уравнения (6) имеет вид

$u = u_0 + \sum_{k=1}^m d_k u_k$ , где  $d_k$  – произвольные постоянные, а  $u_k$  – частное решение уравнения (6).

#### 4. Самосопряжённые операторы в гильбертовом пространстве.

**Определение 1.** Линейный непрерывный оператор  $A: H \rightarrow H$ , где  $H$  – гильбертово пространство, называется **самосопряжённым**, если  $A = A^*$  или, что то же самое,  $(Ax, y) = (x, Ay)$  для всех  $x, y \in H$ .

**ТЕОРЕМА 1.** Пусть  $A$  – самосопряжённый оператор в гильбертовом пространстве  $H$ . Тогда:

1) квадратичная форма  $(Ax, x)$  принимает только вещественные значения. Собственные значения оператора  $A$  вещественны;

2) собственные векторы оператора  $A$ , отвечающие различным собственным значениям, ортогональны;

3) для любого подпространства  $L \subset H$ , инвариантного относительно  $A$  (т.е.  $A(L) \subset L$ ), его ортогональное дополнение  $L^\perp$  инвариантно относительно  $A$ ;

$$4) \sup_{\|x\|=1} |(Ax, x)| = \|A\|, \quad ;$$

5) существует спектральное значение  $\lambda \in \sigma(A)$  такое, что  $|\lambda| = \|A\|$ .

**ТЕОРЕМА 2 (Гильберт).** Пусть  $A$  – самосопряжённый компактный оператор в гильбертовом пространстве  $H$ . Тогда в  $H$  существует полная ортонормированная система, состоящая из собственных векторов оператора  $A$ .

Интегральный оператор

$$Ax(t) = \int_a^b K(t, s)x(s)ds \quad (K(t, s) \in L_2([a, b] \times [a, b]))$$

является компактным самосопряжённым оператором в пространстве  $L_2[a, b]$ , если  $K(t, s) = \overline{K(s, t)}$ .

Пусть  $e_k(t)$  – полная ортонормированная система, состоящая из собственных функций оператора  $A$ , отвечающих собственному значению  $\lambda_k$ .

Решение уравнения

$$x(t) = \int_a^b K(t,s)x(s)ds + y(t) \quad (1)$$

будем искать в виде  $x = \sum_{k=1}^{\infty} c_k e_k$ .

Если  $y = \sum_{k=1}^{\infty} y_k e_k$  - разложение  $y$  в ряд Фурье по  $e_k$ , то возможны два случая:

1)  $\lambda_k \neq 1$ . Тогда 
$$x(t) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{1 - \lambda_k} y_k e_k(t);$$

2)  $\lambda_k = 1$ , при  $k = k_1, k_2, \dots, k_m$ . Тогда решение существует тогда и только тогда, когда

$$y_k = 0, \text{ при } k = k_1, \dots, k_m \quad (y_k = (y, e_k)). \quad (2)$$

При выполнении (2) решение имеет вид:

$$x(t) = \sum_{k \neq k_e} \frac{1}{1 - \lambda_k} y_k e_k(t) + \sum_{e=1}^m c_{k_e} e_{k_e}(t),$$

где  $c_{k_e}$  - произвольные постоянные.