
ATTI ACCADEMIA NAZIONALE DEI LINCEI
CLASSE SCIENZE FISICHE MATEMATICHE NATURALI
RENDICONTI

MASSIMO FURI, MARIO MARTELLI

**Successioni di trasformazioni in uno spazio metrico e
punti fissi**

*Atti della Accademia Nazionale dei Lincei. Classe di Scienze Fisiche,
Matematiche e Naturali. Rendiconti, Serie 8, Vol. 47 (1969), n.1-2, p. 27-31.*
Accademia Nazionale dei Lincei

<http://www.bdim.eu/item?id=RLINA_1969_8_47_1-2_27_0>

L'utilizzo e la stampa di questo documento digitale è consentito liberamente per motivi di ricerca e studio. Non è consentito l'utilizzo dello stesso per motivi commerciali. Tutte le copie di questo documento devono riportare questo avvertimento.

*Articolo digitalizzato nel quadro del programma
bdim (Biblioteca Digitale Italiana di Matematica)
SIMAI & UMI*

<http://www.bdim.eu/>

Topologia. — *Successioni di trasformazioni in uno spazio metrico e punti fissi* (*). Nota (**) di MASSIMO FURI e MARIO MARTELLI, presentata dal Socio G. SANSONE.

SUMMARY. — Let $\{T_n\}$ be a sequence of mappings of a metric space into itself, which converges to T . We give some conditions for any sequence $\{x_n\}$ of fixed points of $\{T_n\}$ to be compact, and such that all the limit points of $\{x_n\}$ are fixed points for T .

Sia (X, d) uno spazio metrico completo, $T: X \rightarrow X$ una trasformazione continua, $\Omega = \{x \in X: x = T(x)\}$ l'insieme dei punti fissi della T e $\{T_n\}$ una successione di trasformazioni continue di X in sé. Nel presente lavoro si cercano condizioni da porre su X , T e $\{T_n\}$, perché le successioni $\{x_n\}$, tali che $T_n(x_n) = x_n$ (o, più in generale, $d(T_n(x_n), x_n) \rightarrow 0$), siano compatte e abbiano tutti i punti limite appartenenti ad Ω . In particolare ciò implica, qualora la T abbia uno e un sol punto fisso ξ , la convergenza di $\{x_n\}$ a ξ . In questo caso è noto il seguente risultato (cfr. F. F. Bonsall [1]):

«Siano T e T_n ($n = 1, 2, \dots$) contrazioni in uno spazio metrico completo X , aventi la stessa costante di Lipschitz $k < 1$ e con punti fissi ξ e x_n rispettivamente. Se $T_n(x) \rightarrow T(x)$ per ogni $x \in X$, allora $x_n \rightarrow \xi$ ».

1. Introduciamo le seguenti definizioni.

Definizione 1. Sia T una trasformazione di uno spazio metrico (X, d) in sé. Si dice che T è *debolmente contrattiva* se $d(T(x), T(y)) < d(x, y)$ per ogni $x, y \in X, x \neq y$; *contrattiva* se esiste $0 \leq k < 1$, tale che $d(T(x), T(y)) \leq kd(x, y)$ per ogni $x, y \in X$.

Definizione 2. (cfr. C. Kuratowski [2]) Sia A un sottoinsieme limitato di uno spazio metrico X . Con il numero reale $\alpha(A)$ si intende l'estremo inferiore degli $\varepsilon > 0$, per i quali A ammette una partizione finita di insiemi aventi diametro minore di ε . Sono di immediata verifica le seguenti proprietà:

- a) $\alpha(A) = 0$ se e solo se A è precompatto;
- b) $\alpha(A \cup B) = \max\{\alpha(A), \alpha(B)\}$;
- c) se $A \subset B$ allora $\alpha(A) \leq \alpha(B)$;
- d) $\alpha(A) \leq \delta(A)$, essendo $\delta(A)$ il diametro di A .

Ci sarà utile in seguito il

LEMMA 1. Sia $\{T_n\}$ una successione di trasformazioni di uno spazio metrico (X, d) in sé, convergente uniformemente ad una trasformazione continua T . Se $\{x_n\}$ è una successione tale che $d(T_n(x_n), x_n) \rightarrow 0$ e z un punto limite di $\{x_n\}$, allora $z = T(z)$.

(*) Lavoro eseguito nell'ambito del Contratto di Ricerca n. 115. 3083. o 5179 del C.N.R. «Equazioni Funzionali».

(**) Pervenuta all'Accademia il 26 luglio 1969.

Dimostrazione. Senza perdere in generalità possiamo supporre $x_n \rightarrow z$. Poiché

$$d(z, T(z)) \leq d(z, x_n) + d(x_n, T_n(x_n)) + d(T_n(x_n), T(x_n)) + d(T(x_n), T(z)),$$

allora $d(z, T(z)) = 0$. ▮

TEOREMA 1. *Sia $\{T_n\}$ una successione di trasformazioni di uno spazio metrico completo (X, d) in sé, uniformemente convergente ad una trasformazione continua T . Posto $\Omega_\rho = \{x \in X : d(T(x), x) \leq \rho\}$, se $\alpha(\Omega_\rho) \rightarrow 0$ per $\rho \rightarrow 0$, allora ogni successione $\{x_n\}$, tale che $d(T_n(x_n), x_n) \rightarrow 0$, è compatta ed i suoi punti limite sono fissi per la T .*

Dimostrazione. Poiché

- a) $\alpha(\Omega_\rho) \rightarrow 0$ per $\rho \rightarrow 0$;
- b) $\Omega_{\rho_1} \subset \Omega_{\rho_2}$ se $\rho_1 \leq \rho_2$;
- c) gli Ω_ρ sono chiusi,

dal teorema di Cantor generalizzato (C. Kuratowski [2]) segue che

$$\Omega = \bigcap_{\rho > 0} \Omega_\rho$$

è non vuoto e compatto. Inoltre la distanza di Hausdorff ⁽¹⁾ fra Ω_ρ e Ω , $D(\Omega_\rho, \Omega)$, tende a zero per $\rho \rightarrow 0$. D'altra parte, essendo $d(T(x_n), x_n) \leq d(T(x_n), T_n(x_n)) + d(T_n(x_n), x_n)$, dall'uniforme convergenza di $\{T_n\}$ a T e dall'ipotesi $d(T_n(x_n), x_n) \rightarrow 0$ abbiamo $d(T(x_n), x_n) \rightarrow 0$. Allora, fissato $\varepsilon > 0$, esiste un intero $n(\rho)$ tale che, per ogni $n > n(\rho)$, si ha $x_n \in \Omega_\rho$; e poiché $D(\Omega_\rho, \Omega) \rightarrow 0$ anche $d(x_n, \Omega) \rightarrow 0$.

Essendo Ω compatto per ogni intero $n > 0$ esiste $y_n \in \Omega$ tale che $d(x_n, y_n) = d(x_n, \Omega)$; perciò $d(x_n, y_n) \rightarrow 0$. Infine, poiché $\{y_n\}$ è compatta, anche $\{x_n\}$ è compatta ed i suoi punti limite appartengono ad Ω . ▮

Si noti che nel Teorema 1 l'ipotesi di completezza di X può essere rimossa, purché si supponga $\bigcap_{\rho > 0} \Omega_\rho \neq \Phi$. Da questa osservazione segue il

COROLLARIO 1. (Sam B. Nadler, Jr. [3]). *Sia (X, d) uno spazio metrico, T una contrazione in X con punto fisso ξ e $T_n, n = 1, 2, \dots$, trasformazioni di X in sé con punto fisso unico, x_n . Se $\{T_n\}$ converge uniformemente a T , allora $x_n \rightarrow \xi$.*

Dimostrazione. Sia $\Omega_\rho = \{x \in X : d(x, T(x)) \leq \rho\}$. Poiché $\bigcap_{\rho > 0} \Omega_\rho = \xi \neq \Phi$, è sufficiente provare che $\alpha(\Omega_\rho) \rightarrow 0$ per $\rho \rightarrow 0$. Se $0 \leq k < 1$ è la costante di Lipschitz di T , per $x, y \in \Omega_\rho$ si ha

$$d(x, y) \leq d(x, T(x)) + d(T(x), T(y)) + d(T(y), y) \leq 2\rho + kd(x, y)$$

e quindi $\delta(\Omega_\rho) \leq \frac{2\rho}{1-k}$.

Da ciò segue che per $\rho \rightarrow 0$, $\delta(\Omega_\rho) \rightarrow 0$ e perciò anche $\alpha(\Omega_\rho) \rightarrow 0$. ▮

(1) $D(A, B)$, dove A e B sono insiemi chiusi di uno spazio metrico, è $\max\{\rho(A, B), \rho(B, A)\}$, essendo $\rho(A, B) = \sup\{d(x, B) : x \in A\}$.

TEOREMA 2. *Sia (X, d) uno spazio metrico localmente compatto, T una trasformazione di X in sé, debolmente contrattiva e dotata di punto fisso $\xi \in X$. Se $\{T_n\}$ è una successione di trasformazioni debolmente contrattive in X , convergenti puntualmente a T , allora esiste un intero positivo \bar{n} , tale che, per $n > \bar{n}$, T_n ammette punto fisso x_n e si ha $x_n \rightarrow \xi$.*

Dimostrazione. Per la locale compattezza di X esiste una sfera compatta K , di centro ξ e raggio r . Sia $\rho = \max \{d(\xi, T(x)) : x \in K\}$; essendo T debolmente contrattiva si ha $\rho < r$. Poiché $\{T_n\}$ è una successione di trasformazioni debolmente contrattive e quindi equicontinue, $T_n(x) \rightarrow T(x)$ uniformemente in K . Esiste quindi un intero positivo \bar{n} tale che

$$d(T_n(x), T(x)) < r - \rho$$

per ogni $n > \bar{n}$ e $x \in K$. Da ciò segue

$$d(T_n(x), \xi) \leq d(T_n(x), T(x)) + d(T(x), \xi) < r$$

ovvero T_n trasforma K in sé.

Essendo K compatto e T_n debolmente contrattiva, esiste ed è unico $x_n \in K$ tale che $x_n = T_n(x_n)$ (cfr. M. Edelstein [4]). Ovviamente la successione $\{x_n\}$, $n > \bar{n}$, ammette almeno un punto limite $y \in K$. Ma, per il lemma 1, $y = T(y)$, e, per l'unicità del punto fisso della T , $y = \xi$. Dunque $x_n \rightarrow \xi$. ■

COROLLARIO 2. (Sam B. Nadler, Jr. [3]) *Sia (X, d) uno spazio metrico localmente compatto, T e T_n , $n = 1, 2, \dots$, contrazioni in X con punti fissi ξ e x_n rispettivamente. Se $T_n(x) \rightarrow T(x)$ puntualmente, allora $x_n \rightarrow \xi$.*

2. In questa seconda parte si dimostra un teorema analogo al precedente, con ipotesi più generali sulla successione $\{T_n\}$, nel caso che X sia uno spazio lineare normato a dimensione finita. Sono necessarie alcune nozioni preliminari.

Definizione 3. (cfr. M. Zamanski [4]). Siano X, Y spazi metrici e $\{T_n\}$ una successione di trasformazioni da X in Y .

a) Si dice che le T_n sono « *puntualmente equicontinue in $x_0 \in X$* » se, per ogni $\varepsilon > 0$, esiste un intorno U di x_0 tale che, se $x \in U$,

$$d(T_n(x), T_n(x_0)) < \varepsilon$$

qualunque sia l'intero positivo n .

b) Si dice che le T_n sono *puntualmente equicontinue in X* se lo sono in ogni $x \in X$.

Osservazione 1. Se $\{T_n\}$ converge uniformemente ad una trasformazione continua T , allora le T_n sono *puntualmente equicontinue in X* .

Osservazione 2. Se le T_n sono *equicontinue* sono anche *puntualmente equicontinue*.

Osservazione 3. Siano T e T_n continue. Se, per ogni $x \in X$, la successione numerica $\{d(T_n(x), T(x))\}$ è non crescente e converge a zero, allora le T_n sono *puntualmente equicontinue in X* .

Dimostrazione. Siano $x_0 \in X$, $\varepsilon > 0$. Esiste \bar{n} tale che

$$d(T_{\bar{n}}(x_0), T(x_0)) < \varepsilon.$$

Si può inoltre trovare un intorno U di x_0 in modo che, per qualunque $x \in U$, si abbia

$$d(T_{\bar{n}}(x), T_{\bar{n}}(x_0)) < \varepsilon \quad \text{e} \quad d(T(x), T(x_0)) < \varepsilon.$$

Poiché

$$d(T_n(x), T_n(x_0)) \leq d(T_n(x), T(x)) + d(T(x), T(x_0)) + d(T(x_0), T_n(x_0))$$

e, per $n > \bar{n}$ e $x \in U$, risulta

$$\begin{aligned} d(T_n(x), T(x)) &\leq d(T_{\bar{n}}(x), T(x)) \leq d(T_{\bar{n}}(x), T_{\bar{n}}(x_0)) + \\ &+ d(T_{\bar{n}}(x_0), T(x_0)) + d(T(x_0), T(x)) < 3\varepsilon \end{aligned}$$

e

$$d(T_n(x_0), T(x_0)) \leq d(T_{\bar{n}}(x_0), T(x_0)) < \varepsilon$$

abbiamo

$$d(T_n(x), T_n(x_0)) < 5\varepsilon.$$

Quindi le T_n sono *puntualmente equicontinue* in X . ▮

LEMMA 2. Sia $T: X \rightarrow Y$ una trasformazione continua di uno spazio metrico compatto X in uno spazio metrico Y . Se $\{T_n\}$ è una successione di trasformazioni di X in Y *puntualmente equicontinue* e tali che, per ogni $x \in X$,

$$\lim_n T_n(x) = T(x)$$

allora $\{T_n\}$ converge uniformemente a T .

Dimostrazione. Scelto $x \in X$ abbiamo

$$d(T(z), T_n(z)) \leq d(T(z), T(x)) + d(T(x), T_n(x)) + d(T_n(x), T_n(z))$$

qualunque sia $z \in X$. Quindi, fissato $\varepsilon > 0$, è possibile trovare un intorno U_x di x e un intero positivo $n(x)$ tali che

$$d(T(z), T_n(z)) \leq \varepsilon$$

per ogni $n > n(x)$, $z \in U_x$. Chiaramente la famiglia $\{U_x, x \in X\}$ forma un ricoprimento aperto di X . Poiché X è compatto esiste un sottoricoprimento finito $\{U_{x_1}, U_{x_2}, \dots, U_{x_k}\}$.

Se $n > \max\{n(x_1), \dots, n(x_k)\}$ allora

$$d(T_n(z), T(z)) \leq \varepsilon$$

qualunque sia $z \in X$. Quindi $\{T_n\}$ converge uniformemente a T . ▮

Si noti che qualora la successione $\{d(T_n(x), T(x))\}$ sia non crescente, per l'Osservazione 3 dal Lemma 2 segue il Teorema del Dini (cfr. M. Zamanski [5]).

TEOREMA 3. Sia X uno spazio lineare normato a dimensione finita, $T: X \rightarrow X$ una trasformazione debolmente contrattiva, avente punto fisso $\xi \in X$. Se $\{T_n\}$, convergente a T , è una successione di trasformazioni di X in sé, puntualmente equicontinua, allora esiste un intero positivo \bar{n} e una successione $\{x_n\}$ tale che, per $n > \bar{n}$, si ha

$$T_n(x_n) = x_n \quad e \quad x_n \rightarrow \xi.$$

Dimostrazione. Sia S una sfera chiusa di centro ξ e raggio r , $\rho = \max \{d(\xi, T(x)) : x \in S\}$. Si prova, come nella dimostrazione del Teorema 2, che $\{T_n\}$ converge uniformemente a T , in S , ed esiste \bar{n} tale che, per $n > \bar{n}$, $T_n(S) \subset S$.

Poiché, per il Teorema di Brouwer, negli spazi lineari normati di dimensione finita le sfere hanno la proprietà di punto fisso, allora per $n > \bar{n}$, esiste $x_n \in S$, $x_n = T_n(x_n)$. Essendo $\{x_n\}$ compatta si può concludere, per il Lemma 1, che $x_n \rightarrow \xi$. ■

BIBLIOGRAFIA.

- [1] F. F. BONSALL, *Lectures on Some Fixed Point Theorems of Functional Analysis*, Tata Institute of Fundamental Research, Bombay, India, 1962, p. 6.
- [2] C. KURATOWSKI, *Topologie*, «Monografie Matematyczne», Tom 20 Warszawa, 1958, Vol. I, p. 318.
- [3] SAM B. NADLER, *Sequences of Contractions and Fixed Points*, «Pacific Journal of Mathematics», 27, 579-585 (1968).
- [4] M. EDELSTEIN, *On Fixed and Periodic Points under Contractive Mappings*, «The Journal of the London Mathematical Society», 37, 74-79 (1962).
- [5] M. ZAMANSKI, *Introduction à l'algèbre et l'analyse modernes*, Coll. Univ. de Math., Dunod, Paris 1967, cap. VIII.