

KURSMATERIAL

BEGLEITEND ZUM TUTORIUM

Miniskript zur Analysis II

Inhaltsverzeichnis

1	Differential- und Integralrechnung im \mathbb{R}^n	1
1.1	Grundlagen	1
1.2	Totale Differenzierbarkeit	3
1.3	Satz von Taylor	4
1.4	Lokale Extrema	4
1.5	Satz über implizite Funktionen	5
1.6	Minimierung unter Nebenbedingungen	5
1.7	Parameterabhängige Integrale	6
1.8	Übungsaufgaben	7
1.9	Musterlösungen	11
2	Gewöhnliche Differentialgleichungen	18
2.1	Lineare Differentialgleichung(ssysteme)	18
2.2	Fundamentalsystem	19
2.3	Lösungsansätze	21
2.4	Übungsaufgaben	22

Das vorliegende Miniskript entsteht im Rahmen des Tutoriums zur Analysis II, zum Ende des Sommersemesters 2021/2022 an der Heinrich Heine Universität Düsseldorf. Inhaltlich ist es an [2] orientiert, viele Schreibweisen kommen von Wikipedia und sind mit monospace verlinkt.

1 Differential- und Integralrechnung im \mathbb{R}^n

1.1 Grundlagen

Definition 1.1.1 (Metrik). Eine Abbildung $d: X \times X \rightarrow \mathbb{R}$ heißt Metrik auf einer Menge X wenn für alle $x, y, z \in X$ gilt:

- i) $d(x, y) = 0$ genau dann, wenn $x = y$ (Definitheit).
- ii) $d(x, y) = d(y, x)$ (Symmetrie).
- iii) $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$ (Dreieckungleichung)

Das Paar (X, d) heißt metrischer Raum.

Auf jeder Menge X ist eine triviale „gleichmäßig diskrete“ Metrik gegeben durch:

$$d(x, y) := \begin{cases} 0 & x = y \\ 1 & \text{sonst} \end{cases}. \quad (1)$$

Definition 1.1.2 (Norm). Eine Abbildung $\| \cdot \|: V \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ heißt Norm auf einem Vektorraum V über den Körper \mathbb{K} , wenn für alle $x, y \in V$ und $\lambda \in \mathbb{K}$ gilt:

- i) $\|x\| = 0$ genau dann, wenn $x = 0$, (Definitheit).
- ii) $\|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\|$, (absolute Homogenität).
- iii) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$, (Dreieckungleichung).

Das Paar $(V, \| \cdot \|)$ heißt Vektorraum.

Sei $p \geq 1$, $I = [a, b] \subset \mathbb{R}$ und f stetig von I nach \mathbb{R} (oder \mathbb{C}), dann ist

$$f \mapsto \|f\|_p := \left(\int_a^b |f(x)|^p dx \right)^{\frac{1}{p}}$$

eine Norm.

Eine Norm induziert durch die Festlegung $d(x, y) := \|x - y\|$ eine Metrik auf $V \times V$.

Bemerkung 1.1.3 (Skalarprodukt). Eine positiv definite symmetrische Bilinearform $\langle \cdot, \cdot \rangle: V \times V \rightarrow \mathbb{R}_+$, auf einem reellen Vektorraum V heißt Skalarprodukt. Das bedeutet für alle $x, y, w, z \in V$ und $\lambda \in K$ gilt:

- i) $\langle x, x \rangle = 0$ genau dann, wenn $x = 0$ (Definitheit).
- ii) $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$ (Symmetrie).
- iii) $\langle x + y, z \rangle = \langle x, z \rangle + \langle y, z \rangle$ sowie $\langle x, y + z \rangle = \langle x, y \rangle + \langle x, z \rangle$ (linear in beiden Argumenten).

Um Stetigkeit definieren zu können, müssen wir wissen, was eine offene Menge ist (bezüglich einer Grundmenge) ist.

Definition 1.1.4 (Topologie, Topologischer Raum). Eine Menge von Teilmengen \mathcal{T} einer Grundmenge X heißt Topologie, heißt *Topologie auf X* , falls für alle $T_1, \dots, T_n \in \mathcal{T}$ und Untermengen $\mathcal{W} \subseteq \mathcal{T}$ gilt

$$\text{i) } \emptyset \in \mathcal{T} \text{ und } X \in \mathcal{T}$$

$$\text{ii) } (\bigcap_{i=1}^n T_i) \in \mathcal{T}$$

$$\text{iii) } (\bigcup_{T \in \mathcal{W}} T) \in \mathcal{T}$$

Die Elemente $T_1, T_2 \dots$ von \mathcal{T} heißen *offene Mengen* und (X, \mathcal{T}) heißt *Topologischer Raum*. Eine Menge $T \subseteq X$ heißt abgeschlossen, falls ihr Komplement $X \setminus T$ eine offene Menge ist.

Der Zusammenhang zwischen Skalarprodukt, Norm, Metrik und Topologie ist:

$$\text{Skalarprodukt} \xrightarrow{\|x\| := \sqrt{\langle x, x \rangle}} \text{Norm} \xrightarrow{d(x, y) := \|x - y\|} \text{Metrik} \xrightarrow{\text{Aufgabe 1.8.3}} \text{Topologie.}$$

Andersherum ist nicht jede Topologie aus einer Metrik, nicht jede Metrik aus einer Norm und nicht jede Norm aus einem Skalarprodukt abgeleitet.

Definition und Satz 1.1.5. Seien (X, d_X) und (Y, d_Y) metrische Räume. Dann heißt f stetig auf X genau dann, wenn alle offenen $V \subseteq Y$ ein offenes Urbild $f^{-1}(V)$ in X besitzen. Dies ist äquivalent zum Folgenkriterium: Für alle $a \in X$ gilt $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$, was bedeutet

$$\forall a \forall \epsilon \exists \delta \quad \forall x \in X : \quad d_X(x, a) < \delta \Rightarrow d_Y(f(x), f(a)) < \epsilon.$$

Ferner heißt f gleichmäßig stetig genau dann, wenn

$$\forall \epsilon \exists \delta \forall a, x \in X : \quad d_X(x, a) < \delta \Rightarrow d_Y(f(x), f(a)) < \epsilon.$$

Zuletzt heißt f Lipschitz stetig, wenn eine Konstante L existiert, sodass

$$\forall a, x \in X : \quad d_X(f(x), f(a)) \leq L \cdot d_Y(x, y)$$

Lemma 1.1.6. Seien X, Y und Z metrische Räume und $f, g: X \rightarrow \mathbb{R}$ sowie $h: Y \rightarrow X$ stetige Funktionen.

- i) Dann sind $f + g$ und $f \cdot g$ stetig.
- ii) Sei ferner $g(x) \neq 0$ für $x \in X$, dann ist f/g stetig.
- iii) Die Verkettung $f \circ h: Y \rightarrow \mathbb{R}$ ist stetig.
- iv) Gleichmäßig stetige Funktionen sind stetig.
- v) Lipschitz stetige Funktionen sind stetig¹.

Definition und Satz 1.1.7. Definition. Eine Teilmenge K eines metrischen Raumes X heißt kompakt, wenn jede offene Überdeckung $(U_i)_{i \in I}$ von K eine endliche Teilüberdeckung besitzt, d.h. es existieren $i_1, \dots, i_k \in I$, so dass

$$K \subset U_{i_1} \cup U_{i_2} \cup \dots \cup U_{i_k}.$$

Sei $K \subseteq \mathbb{R}^n$, dann ist K genau dann kompakt wenn eine der folgenden Eigenschaften gelten:

- i) K ist beschränkt und abgeschlossen.
- ii) Jeder Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ mit $a_i \in K$ für $n \in \mathbb{N}$ besitzt eine in K konvergente Teilfolge.

Sei $f: K \rightarrow X$ stetig, dann gilt:

- i) f ist gleichmäßig stetig.
- ii) $f(K)$ ist kompakt.
- iii) f nimmt auf K Maximum und Minimum an.

Definition und Satz 1.1.8 (Kurve). Sei I ein Intervall, dann heißt $\varphi: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ Weg² stetig differenzierbar, falls für $1 \leq i \leq n$ die reelle Funktion $I \ni x \mapsto \varphi_i(x)$ stetig³ differenzierbar ist. In diesem Fall ist die Weglänge gegeben durch

$$\int_I \|f'(x)\| dx.$$

¹Lineare stetige Funktionen sind Lipschitz stetig.

²Das Bild $\varphi(I)$ heißt Kurve.

³Und nur differenzierbar, wenn die Ableitung nicht stetig ist.

Definition 1.1.9 (partiell differenzierbar). Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, dann heißt $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ partiell differenzierbar, wenn für alle $x \in U$ und der Grenzwert

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + he_i) - f(x)}{h}, \quad (1 \leq i \leq n)$$

existiert, wobei $e_i \in \mathbb{R}^n$ den i -ten Einheitsvektor bezeichnet. Wir sagen, f ist *stetig* partiell Differenzierbar, falls alle partiellen Ableitungen stetig sind.

Zu partiell differenzierbaren f ist der Gradient ∇f von f gegeben durch:

$$\nabla f(x) := \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{bmatrix}.$$

Für ein partiell differenzierbares Vektorfeld $v: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ setzen wir die Divergenz „ $\operatorname{div} v$ “ von v :

$$\operatorname{div} v := \langle \nabla, v \rangle := \sum_{k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} v_i.$$

Sei f zudem zwei Mal stetig differenzierbar, dann ist das Laplace Operator „ Δf “ von f gegeben durch:

$$\Delta f := \langle \nabla, \nabla \rangle f = \operatorname{div} \nabla f = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} f.$$

Satz 1.1.10 (von Schwarz). Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen und $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ k -Mal stetig partiell differenzierbar, dann gilt für alle $i_1, \dots, i_k \in \{1, \dots, n\}$ und Permutationen π von $1, \dots, k$:

$$\frac{\partial}{\partial x_{i_1}} \cdots \frac{\partial}{\partial x_{i_k}} f(x) = \frac{\partial}{\partial x_{i_{\pi(1)}}} \cdots \frac{\partial}{\partial x_{i_{\pi(k)}}} f(x).$$

1.2 Totale Differenzierbarkeit

Definition 1.2.1. Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, dann heißt $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ in $x \in U$ (*total*) differenzierbar, wenn eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ existiert, sodass für ζ in einer Umgebung der Null

$$f(x + \zeta) = f(x) + A\zeta + \|\zeta\| \cdot \varphi(\zeta),$$

und $\varphi(\zeta)$ für $\zeta \rightarrow 0$ stetig gegen Null konvergiert⁴.

Definition 1.2.2. Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, dann ist die Richtungsableitung von $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ im Punkt $x \in U$ in Richtung $v \in S^{n-1}$ (bei Existenz) gegeben durch

$$D_v f(x) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x + tv) - f(x)}{t} = \left. \frac{d}{dt} f(x + tv) \right|_{t=0}$$

Bezüglich des Zusammenhang zwischen den Differenzierbarkeitsbegriffen gelten die Implikationen

$$\text{stetig part. diff'bar} \Rightarrow \text{total diff'bar} \Rightarrow \text{Richtungsabl. existieren} \Rightarrow \text{part. diff'bar}.$$

Die Richtungsableitung von f im Punkt x in Richtung des kanonischen i -ten Einheitsvektors e_i entspricht der partiellen Ableitung

$$D_{e_i} f(x) := D_i f(x) := \frac{\partial f}{\partial x_i}(x).$$

Zusammen rechtfertigt dies die Identifizierung von A aus Definition 1.2.1 mit der Funktionalmatrix Df , auch „Jakobi-Matrix“ J_f oder auch einfache Ableitung f' im Punkt x ,

$$Df(x) := J_f(x) := \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) \right)_{\substack{1 \leq i \leq m \\ 1 \leq j \leq n}},$$

welche sich aus den partiellen Ableitungen zusammensetzt. Auch für die mehrdimensionale Ableitung gilt die Kettenregel:

⁴Das bedeutet $r(\zeta) := \|\zeta\| \cdot \varphi(\zeta)$ ist eine Fehlerfunktion, welche welche **asymptotisch** gegenüber $\|\zeta\|$ vernachlässigbar ist, auch „ $r(\zeta) = o(\|\zeta\|)$ “.

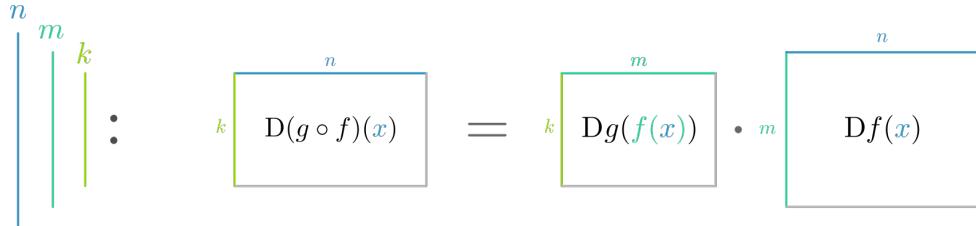


Abbildung 1: Größe der Matrizen in der mehrdimensionalen Kettenregel.

Satz 1.2.3 (Kettenregel). Seien $U \subseteq \mathbb{R}^n$, $V \subseteq \mathbb{R}^m$ offene Mengen mit wohldefinierter Komposition

$$(g: V \rightarrow \mathbb{R}^k) \circ (f: U \rightarrow V): U \rightarrow \mathbb{R}^k$$

differenzierbarer Abbildungen f, g . Dann ist $g \circ f$ differenzierbar und für das Differential⁵ gilt

$$D(g \circ f)(x) = Dg(f(x)) \cdot Df(x).$$

1.3 Satz von Taylor

Definition 1.3.1 (Multiindex). Für ein Tupel $\alpha := (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$ und $x \in \mathbb{R}^n$ sei

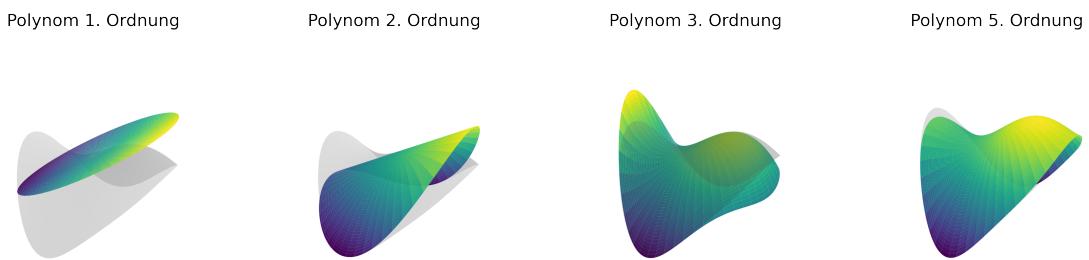
$$|\alpha| := \sum_{k=1}^n \alpha_k, \quad \alpha! := \prod_{k=1}^n \alpha_k!, \quad x^\alpha := \prod_{k=1}^n x_k^{\alpha_k}.$$

Für eine $|\alpha|$ -mal stetig differenzierbare Funktion f und Differentialoperator D sei

$$D^\alpha := D_1^{\alpha_1} D_2^{\alpha_2} \dots D_n^{\alpha_n} f = \frac{\partial^{|\alpha|} f}{\partial x_1^{\alpha_1} \partial x_2^{\alpha_2} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}, \quad \text{wobei} \quad D_k^{\alpha_k} := \underbrace{D_k \circ D_k \circ \dots \circ D_k}_{\alpha_k\text{-Mal}}.$$

Satz 1.3.2 (Taylorsche Formel). Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen und $x, \zeta \in \mathbb{R}^n$ sodass $\{x + t\zeta : 0 \leq t \leq q\} \subset U$. Dann existiert für alle $n+1$ -mal stetig differenzierbaren $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ ein $t \in [0, 1]$ sodass

$$f(x + \zeta) = \underbrace{\sum_{|\alpha| \leq n} \frac{D^\alpha f(x)}{\alpha!} \zeta^\alpha}_{:= T_n f(\zeta; x)} + \underbrace{\sum_{|\alpha|=n+1} \frac{D^\alpha f(x + t\zeta)}{\alpha!} \zeta^\alpha}_{:= R_n f(\zeta; x)}.$$

Abbildung 2: Taylorpolynome von $(x, y)^T \mapsto \sin(x) - y^2/2$ (in grau hinterlegt) auf der Einheitskreisscheibe [Animation].

1.4 Lokale Extrema

Definition 1.4.1 (Definitheit, Hessematrix). Eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ heißt

positiv [negativ] definit also $A \succ 0$ [$A \prec 0$] wenn $x^T A x > 0$ [$x^T A x < 0$]

positiv [negativ] semidefinit also $A \succeq 0$ [$A \preceq 0$] wenn $x^T A x \geq 0$ [$x^T A x \leq 0$]

für alle $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$ und indefinit sonst. Betrachte hierzu die Eigenwerten oder Hauptminoren von A .

⁵Klarer wird die Kettenregel möglicherweise mit der Jakobi-Matrix: $J_{g \circ f}(x) = J_g(f(x)) \cdot J_f(x)$.

Bei der Bestimmung von Extrema spielt die Definitheit der Hessematrix

$$H_f(x) := \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq n}}$$

von zweimal stetig differenzierbaren f auf offenem $U \subseteq \mathbb{R}^n$ im Punkt $x \in U$ eine entscheidende Rolle.

Satz 1.4.2 (Notwendige Bedingung für Extremum). Sei $U \subset \mathbb{R}^n$ offen und $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ partiell Differenzierbar. Besitzt f in $x \in U$ ein lokales Extremum, dann gilt

$$\nabla f(x) = 0$$

Satz 1.4.3 (Hinreichende Bedingung für Extremum). Zweimal stetig differenzierbares $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ hat für offenes U in $x \in U$ ein striktes lokales Maximum [respektive Minimum], wenn

$$\nabla f(x) = 0 \quad \text{sowie} \quad H_f(x) \prec 0, \quad [\text{respektive } H_f(x) \succ 0].$$

1.5 Satz über implizite Funktionen

Satz 1.5.1 (Banachscher Fixpunktsatz). Auf der abgeschlossenen, nicht leeren Teilmenge A eines vollständig normierter Raumes $(X, \|\cdot\|)$ besitzt eine „Kontraktion“ $\Phi: A \rightarrow A$,

$$\|\Phi(y) - \Phi(z)\| < \|y - z\|, \quad (y, z \in A)$$

genau einen Fixpunkt. Das bedeutet für einen beliebigen Startwert $x_0 \in A$ konvergiert die Folge $x_{i+1} := \Phi(x_i)$ gegen einen Fixpunkt x

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x = \Phi(x).$$

Satz 1.5.2 (über implizite Funktionen). Seien $U \subseteq \mathbb{R}^m$, $V \subseteq \mathbb{R}^n$ offen und $F: U \times V \rightarrow \mathbb{R}^n$ stetig differenzierbar mit Jakobi-Matrix

$$DF(x, y) := \begin{bmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial x_m} & \frac{\partial F_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial y_n} \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_n}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_n}{\partial x_m} & \frac{\partial F_n}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_n}{\partial y_n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial F}{\partial x}(x, y) & \frac{\partial F}{\partial y}(x, y) \end{bmatrix}.$$

Sei $F(x_0, y_0) = 0$ und $\frac{\partial}{\partial y} F(x_0, y_0)$ invertierbar. Dann existieren offene Umgebungen $U_0 \subseteq U$ von x_0 und $V_0 \subseteq V$ von y_0 sowie stetig differenzierbares $f: U_0 \rightarrow V_0$ sodass $f(x_0) = y_0$ und für alle $(x, y) \in (U_0 \times V_0)$:

$$F(x, y) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad y = f(x).$$

Insbesondere können wir f „implizit differenzieren“, also die Jakobi-Matrix angeben

$$Df(x) = - \left(\frac{\partial F}{\partial y}(x, f(x)) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial F}{\partial x}(x, f(x)) \quad (2)$$

auch ohne die Abbildungsvorschrift $x \mapsto f(x)$ zu kennen.

1.6 Minimierung unter Nebenbedingungen

Definition 1.6.1. (Untermannigfaltigkeit) Eine Teilmenge $M \subseteq \mathbb{R}^n$ heißt k -dimensionale Untermannigfaltigkeit des \mathbb{R}^n , wenn für alle $a \in M$ eine offene Umgebung U von a existiert sodass eine folgenden Eigenschaften erfüllt ist:

	\exists offene Mengen	$\exists C^p$ -Abbildung	Rang	
i)	$U \subseteq \mathbb{R}^n$, $V = \mathbb{R}^{n-k}$	$f: U \rightarrow V$,	$n - k$	$U \cap M = \{x \in U \mid f(x) = 0\}$
ii)	$U \subseteq \mathbb{R}^n$, $V \subset \mathbb{R}^n$	$h: U \rightarrow V$ diffeomorph	n	$h(U \cap M) = V \cap (\mathbb{R}^k \times \{0_{\mathbb{R}^{n-k}}\})$
iii)	$U \subseteq M$, $V \subset \mathbb{R}^k$	$\varphi^{-1}: V \rightarrow U$ homöomorph ⁶	k	

Wir nennen (das implizit gegebene) φ Karte und φ^{-1} lokale Parametrisierung.

⁶Praktisches Kriterium: Wenn φ auf offenem $V \subseteq \mathbb{R}^k$ stetig differenzierbar und der Rang $D\varphi$ in jedem Punkt gleich k , existiert für jedes $t \in V$ eine offene Umgebung V_t , sodass $\varphi|_{V_t} \rightarrow \varphi(V_t)$ homöomorph.

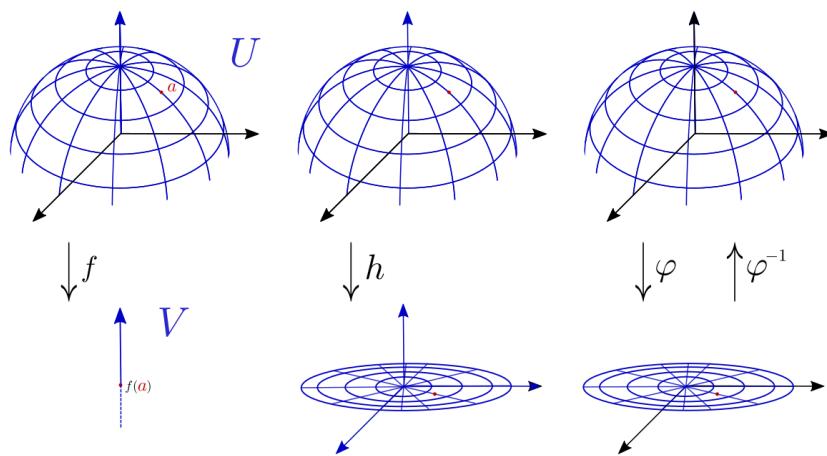


Abbildung 3: Urbild und Bild der C^p -Abbildungen von Untermannigfaltigkeiten.

Satz 1.6.2 (Lagrange Multiplikatoren). Sei $U \subset \mathbb{R}^n$ offen und induziert $f = (f_1, \dots, f_{n-k}): U \rightarrow \mathbb{R}^{n-k}$ eine k -dimensionale Untermannigfaltigkeit

$$M = \{x \in U \mid f(x) = 0\}$$

dann existieren für differenzierbares $F: U \rightarrow \mathbb{R}$ mit lokalem Extremum a von $F|_M$ „lagrangsche Multiplikatoren“ $\lambda_1, \dots, \lambda_{n-k} \in \mathbb{R}$, so dass

$$\nabla F(a) + \sum_{i=1}^{n-k} \lambda_i \nabla f_i(a) = 0.$$

1.7 Parameterabhängige Integrale

Satz 1.7.1 (Differentiation unterm Integral). Seien I, J kompakt und $f: I \times J \rightarrow \mathbb{R}$ stetig und in der y Variablen stetig differenzierbar, dann ist $y \mapsto \int_I f(x, y) dx$ stetig differenzierbar und

$$\frac{d}{dy} \int_I f(x, y) dx = \int_I \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} dx.$$

1.8 Übungsaufgaben

Die Aufgaben sind mit einer „Aufwandsampel“ von hell nach dunkel versehen: Einige lassen sich in wenigen Zeilen lösen (●), manche erfordern etwas Rechenaufwand (●) und an Andern (●) kann geknöbelt werden.

- **Aufgabe 1.8.0.** Recherchieren Sie jeh ein Ihnen unbekanntest Beispiel und Gegenbeispiel für eine Metrik und eine Norm. Stellen Sie ihren Gruppenmitgliedern davon ein Beispiel mit Begründung vor.
- **Aufgabe 1.8.1.** Zeigen Sie, dass eine Norm eine Metrik induziert, die Umkehrung im Allgemeinen aber nicht gilt. Zeigen Sie insbesondere, dass durch d wie in (1) eine Metrik gegeben ist, die keine Norm induziert.

HINWEIS! Norm induziert Metrik per Definition.

Zeilige, dass durch $\|x\|_p =: \sqrt[p]{x_1^p + \dots + x_n^p}$ eine Norm gegeben ist.

- **Aufgabe 1.8.2.** i) Zeigen Sie, dass für x in \mathbb{R} eine Norm gegeben ist durch

$$|x| := \max(x, -x).$$

- ii) Zeigen Sie, dass $\sqrt[p]{x+y} \leq \sqrt[p]{x} + \sqrt[p]{y}$ für $p \geq 1$ und nicht-negative x, y in \mathbb{R} .

HINWEIS! Zu ii): Zeigen Sie getrennt, dass $(2x + \epsilon)^{1/p} \leq x^{1/p} + (\epsilon + x)^{1/p}$ für $x \geq \epsilon$ und $0 \leq x \leq \epsilon$. mit Widerspruchsbeweis und: Stetigkeit, Zwischenwertsatz, Satz von Rollle.

- **Aufgabe 1.8.3.** Zeigen Sie, dass ein metrischer Raum einen topologischen Raum induziert, in dem Sie wie folgt vorgehen: Sei (X, d) ein metrischer Raum und sei

$$\mathcal{T} := \{T \subseteq X : \forall t \in T \exists \epsilon > 0 \text{ sodass } \underbrace{\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\}}_{\epsilon-\text{Umgebung von } t} \subseteq T\}.$$

Dann ist (X, \mathcal{T}) ein topologischer Raum. Wir haben gezeigt: $T \subseteq X$ ist offen, falls für jedes Element von T eine ϵ -Umgebungen existiert, die in T liegt.

- **Aufgabe 1.8.4.** Zeigen Sie mit der offenen Überdeckungseigenschaft und dem Folgenkriterium, dass die offene Einheitskreisscheibe $B_1(0) := \{x \in \mathbb{R}^2 \mid \|x\|_2 < 1\}$ nicht kompakt ist.

Aufgabe 1.8.5. Sei

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \begin{cases} 0 & x = y = 0 \\ \frac{\sqrt{|x|}y^3}{x^2+y^2} & \text{sonst} \end{cases}$$

- i) Zeigen Sie mit dem ϵ - δ -Kriterium, die Stetigkeit von f in $(0, 0)^T$.
- ii) Zeigen Sie, dass f stetig ist.
- iii) Zeigen Sie, dass $U := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid f(x, y) < c\}$ für alle $c \in \mathbb{R}$ offen ist.
- iv) Zeigen Sie, dass $B := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid f(x, y) = c\}$ für alle $c \in \mathbb{R}$ abgeschlossen ist.

HINWEIS! Identifizieren Sie (x, y) mit den Polarkoordinaten $(r \cos \varphi, r \sin \varphi)$.

Wie entstehen U und B aus f ?

- **Aufgabe 1.8.6.** Zeigen Sie, dass

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \begin{cases} 0 & x = y = 0 \\ \frac{x^2y}{x^4+y^2} & \text{sonst} \end{cases}$$

nicht stetig ist, aber in jedem Argument stetig ist⁷.

HINWEIS! Konstruieren Sie eine Folge (x_n, y_n) , sodass $f(x_n, y_n) \leftarrow (0, 0)$ nicht gegen 0 konvergiert.

⁷Das bedeutet, für $x_0, y_0 \in \mathbb{R}$ sind $x \mapsto f(x, y_0)$ und $y \mapsto f(x_0, y)$ stetig.

- **Aufgabe 1.8.7.** Zeigen Sie, dass alle Richtungsableitungen von

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \sqrt[3]{x^2y}$$

existieren, nicht jedoch das totale Differential.

HINWEIS! Wie verhält sich f im Ursprung?
• Lesen Sie in Richtung $(\cos \varphi, \sin \varphi)^T$

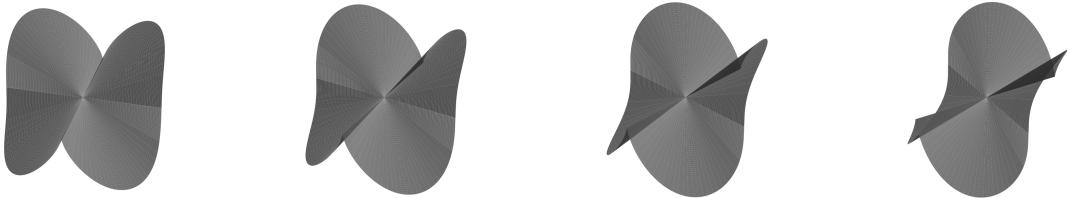


Abbildung 4: Eine im Ursprung nicht differenzierbare Funktion mit partiellen Ableitungen die übereinstimmen.

Aufgabe 1.8.8. Sei $a \in \mathbb{R}^n$, $p \geq 2$ und $Q \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Stellen Sie Gradient und Hessematrix zu folgenden Funktionen auf:

- i) $x \mapsto \text{spur}(ax^T)$
- ii) $x \mapsto \frac{1}{2} \exp(x^T Q x - a^T x)$
- iii) $(x, y)^T \mapsto \exp(-\|x - y\|_2^2)$
- iv) $(x, y)^T \mapsto (1 + x^T y)^p$

- **Aufgabe 1.8.9.** Bestimmen Sie die Ableitung von

$$h: \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}, \quad x \mapsto x^x$$

- sowohl mit Analysis I Methoden, als auch mit der Mehrdimensionalen Kettenregel.

HINWEIS! Betrachte die partiellen Ableitungen von $g(u, v) := u^v$ und $f(x) := (x, x)^T$
• Berechne die rechte Seite von Satz 1.2.3.

- **Aufgabe 1.8.10.** Beweisen Sie mit der Kettenregel Satz 1.2.3, dass sich die Jakobi-Matrix von f wie in Satz 1.5.2 nach (2) auflösen lässt.

- **Aufgabe 1.8.11.** Zeige, dass die Einheitsphäre

$$S^n := \{x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid \|x\|_2 = 1\}$$

eine n -dimensionale Untermannigfaltigkeit des \mathbb{R}^{n+1} ist. Geben Sie insbesondere für jedes $x \in S^n$ eine Karte an.

HINWEIS! Die Fußnote in Definition 1.6.1 erleichtert den Nachweis der Homöomorphie.
• Eine einfache Karte ist in [Akkad 3] gegeben.

Aufgabe 1.8.12. Sei $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben durch $(x, y)^T \mapsto \sin(x) - y^2/2$.

- i) Bestimme die Taylorentwicklung fünfter Ordnung $T_5(f; 0)$ von f im Punkt $(0, 0)^T$.
- ii) Bestimme die strikten Maxima von f und $T_5(f; 0)$.

- **Aufgabe 1.8.13** (Peanosche Fläche). Widerlegen Sie die Behauptung, dass eine Funktion die in einem Punkt nur Abstiegsrichtungen⁸ hat, in diesem ein lokales Maximum besitzt. Nehmen sie hierzu die Funktion

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto (2x^2 - y)(y - x^2)$$

⁸Gemeint ist, dass die Einschränkung der Funktion auf eine Gerade durch den Punkt, in ebenselbem ein lokales Maximum hat.

zu Hilfe [Abbildung 5]. Warum können wir Satz 1.4.3 nicht anwenden?

HINWEIS! Untersuchen Sie die Vorzeichen der Faktoren zwischen Ihren Nullstellen.
Geradeen durch den Nullpunkt sind entsprechend $\cos(\phi, \sin(\phi)) \leftarrow r$.



Abbildung 5: Schnittpunkt der Geraden im „Peano-Sattel“.

- **Aufgabe 1.8.14.** Zeigen Sie, dass

$$f: [0, \infty[\rightarrow [0, \infty[, \quad x \mapsto \frac{x + \frac{1}{16}}{x + 1}$$

strikt kontraktiv ist und geben Sie den Fixpunkt an.

- **Aufgabe 1.8.15.** Sei $(x_0, y_0) := (3, 3)^T$ und

$$F(x, y): \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto x^3 + y^3 - 6xy$$

gegeben. Zeigen Sie, dass in einer Umgebung von $(x_0, y_0)^T$ eine Funktion f existiert, sodass

$$F(x, y) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad y = f(x)$$

und geben Sie die Ableitung von f im Punkt $(x_0, y_0)^T$ konkret an.

HINWEIS! *(ε) Benutzen Sie Satz 1.5.2 und*

- **Aufgabe 1.8.16.** Betrachte das Minimierungsproblem $\min\{F(x) \mid x \in \overline{B_1(0)}\}$ wobei

$$F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \mapsto e^{1+x_1+x_2+x_3} - x_2 - x_3$$

und $\overline{B_1(0)} := \partial B_1(0) \cup B_1(0) = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid \|x\|_2^2 \leq 1\}$. Suchen Sie Mithilfe von Satz 1.6.2 einen Kandidaten \bar{x} für ein lokales Minimum. Stellen Sie Vermutungen an, wie Sie die Minimalität nachweisen könnten.

HINWEIS! Zum Nachweis der Minimalität kann die Abschätzung $e^{1+z} \geq 1 + (1 + z)$ hilfreich sein
Wähle Lagrange Multiplikator $1/2$.

Abbildung 6: Animation des Plot von $(x_1, x_2) \mapsto f(x_1, x_2, x_3)$ (links) sowie $(x_1, x_2) \mapsto \frac{1}{1+e^{-f(x_1, x_2, x_3)}}$ (rechts) für laufendes $0 \leq x_3 \leq 0.5$.

1.9 Musterlösungen

Lösung 1.9.1 (Aufgabe 1.8.1). „Norm induziert Metrik“. Wir zeigen, dass für einen Vektorraum $(V, \|\cdot\|)$ durch $d(x, y) := \|x - y\|$ eine Metrik gegeben ist. Definitheit: Sei $x, y \in V$ und $z := x - y$. Dann $z = 0$ genau dann, wenn $x = y$, also mit der Definitheit der Norm $0 = \|z\| \stackrel{\text{def.}}{=} \|x - y\| \stackrel{\text{def.}}{=} d(x, y)$ genau dann wenn $x = y$. Symmetrie: Wir benutzen die absolute Homogenität der Norm. Für alle $x, y \in V$ gilt.

$$d(x, y) = \|x - y\| = \|-1 \cdot (y - x)\| = |-1| \cdot \|y - x\| = d(y, x).$$

Dreieckungleichung: Wir benutzen die Dreieckungleichung der Norm. Für all $x, y, z \in V$ gilt

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

Wir zeigen, dass d wie in (1) eine Metrik ist. *i)* gilt per Definition. *ii)* sehen wir mit Fallunterscheidung. Für $x = z$ gilt die Ungleichung in *iii)*. Sei $x \neq z$, dann entweder $x \neq y$ oder $y \neq z$ für alle $y \in X$, denn sonst $x = z$.

Insbesondere induziert die d Metrik keine Norm, falls die Menge X kein Vektorraum ist. Sei nun $X = V$. Angenommen d induziert eine Norm, dann muss $\|x\| := d(x, 0)$ um die Definitheit sicherzustellen. Jedoch gilt für $0 \neq x$:

$$1 = d(x, 0) = \|x\| = 2 \cdot \left\| \frac{1}{2}x \cdot 1 \right\| = d\left(\frac{1}{2}x, 0\right) + d\left(\frac{1}{2}x, 0\right) = 2, \quad \notin.$$

Lösung 1.9.2 (Aufgabe 1.8.2). Wir weißen Definitheit und absolute Homogenität mit Fallunterscheidungen nach. Ebenso gilt die Dreiecksungleichung, wegen

$$\begin{aligned} |x + y| &:= \max(x + y, -x - y) \\ &\leq \max(x + y, -x + y, x - y, -x - y) = \max(x, -x) + \max(y, -y) = |x| + |y| \end{aligned}$$

für $x, y \in \mathbb{R}$.

„ii“: Die Aussage ist klar für $p = 1$ oder $x = y$. Sei also $p > 1$ und $y > x$ o.B.d.A, das heißt $y = x + \epsilon$ und $0 < q < 1$ für $q := 1/p$ und ein $\epsilon > 0$. Das Problem reduziert sich damit zur Ungleichung

$$l(x) := (2x + \epsilon)^q \leq x^q + (x + \epsilon)^q =: r(x).$$

1. Schritt: Wir zeigen, dass $l(x) < r(x)$ in einem Punkt und dass l langsamer wächst als r . Einsetzen liefert $l(\epsilon) < r(\epsilon)$ genau dann, wenn $3^q < 1 + 2^q$. Dies gilt, da die Funktion

$$\varphi(q) := 3^q - 1 - 2^q$$

auf dem Intervall $]0, 1[$ streng monoton wächst und im Grenzwert 1 gilt $\varphi(1) = 0$. Wir leiten beide Seiten der Ungleichung $l(x) < r(x)$ ab und erhalten

$$2q \frac{1}{(2x + \epsilon)^{1-q}} < q \left(\frac{1}{x^{1-q}} + \frac{1}{(x + \epsilon)^{1-q}} \right) \quad \Leftrightarrow \quad \underbrace{\left(\frac{x + \epsilon}{2x + \epsilon} \right)^{1-q}}_{<1} < \frac{1}{2} \underbrace{\left(\frac{x + \epsilon}{x} \right)^{1-q}}_{>1} + \frac{1}{2}. \quad (3)$$

2. Schritt: Ungleichung bis in die Null hinein. Leider können wir die Ableitung der Funktionen im Nullpunkt nicht vergleichen, da r in der Null nicht differenzierbar ist. Möglicherweise lässt sich r gegen eine im Nullpunkt differenzierbare Majorante von l abschätzen, wir finden jedoch ein einfacheres Argument: Wir zeigen, dass die Funktion $\gamma(x) := r(x) - l(x)$ auch auf $[0, \epsilon]$ nicht-negativ ist. Wir wissen bereits, dass $\gamma(x) > 0$ für $x \geq \epsilon$ und in der Null $\gamma(0) = 0$. Angenommen, es existiert ein $x_0 \in]0, \epsilon[$ welches die Ungleichung verletzt, also $\gamma(x_0) < 0$. Wegen Stetigkeit existiert dann mit dem Mittelwertsatz auch ein $x_1 \in]x_0, \epsilon[$, sodass $\gamma'(x_1) = 0$. Dann mit dem Satz von Rolle auch ein $x_2 \in]0, x_1[$ mit $r'(x_2) = 0$, was im Widerspruch steht zu (3). \square

Lösung 1.9.3 (Aufgabe 1.8.3). Wir zeigen die drei Bedingungen in Definition 1.1.4.

„i“: Wir zeigen $\emptyset \in \mathcal{T}$ und $X \in \mathcal{T}$. Es gilt $\emptyset \in \mathcal{T}$, da \emptyset keine Elemente hat und deshalb die Bedingung an die (nicht existierenden) Elemente trivial erfüllt ist. Ferner gilt für alle $t \in X$ und $\epsilon > 0$

$$\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \{x \in X\} = X.$$

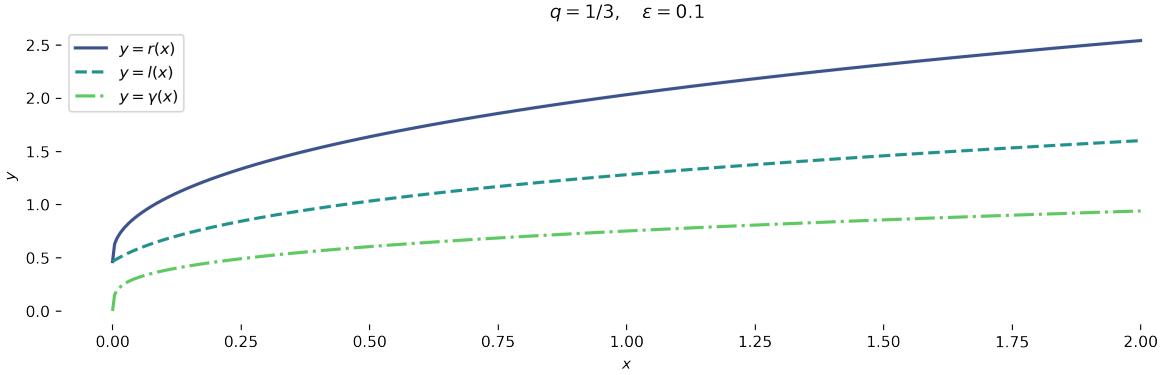


Abbildung 7: Plot von $r(x)$, $l(x)$ und der nicht-negativen Differenz $\gamma(x)$ wie in Lösung 1.9.2 für feste p, ϵ .

„ii“: Seien $T_1, \dots, T_n \in \mathcal{T}$. Wir zeigen, dass für alle $t \in \bigcap_{i=1}^n T_i$ ein $\epsilon > 0$ existiert, sodass $\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \bigcap_{i=1}^n T_i$. Nach Voraussetzung existiert für alle $i \in \{1, \dots, n\}$ und alle $t \in T_i$ ein $\epsilon_i > 0$, sodass

$$\{x \in X : d(x, t) < \epsilon_i\} \subseteq T_i.$$

Wähle $\epsilon = \min\{\epsilon_1, \dots, \epsilon_n\}$, dann gilt

$$\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \{x \in X : d(x, t) < \epsilon_i\} \subseteq T_i, \quad (i \in \{1, \dots, n\})$$

also auch $\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \bigcap_{i=1}^n T_i$. „iii“: Sei $\mathcal{W} \subseteq \mathcal{T}$ und $t \in \bigcup_{T \in \mathcal{W}} T$. Wir zeigen, dass ein $\epsilon > 0$ existiert mit $\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \bigcup_{T \in \mathcal{W}} T$. Wegen $t \in \bigcup_{T \in \mathcal{W}} T$ existiert ein $T \in \mathcal{W}$ mit $t \in T$ und (für dieses gewählte T) ein $\epsilon > 0$ mit $\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq T$, also insbesondere

$$\{x \in X : d(x, t) < \epsilon\} \subseteq \bigcup_{T \in \mathcal{W}} T$$

was zu zeigen war.

Lösung 1.9.4 (Aufgabe 1.8.4). „Offene Überdeckungseigenschaft“: Wir zeigen, dass eine offene Überdeckung existiert, sodass jede endliche Teilüberdeckung Elemente der offenen Einheitskreisscheibe verfehlt. Sei $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Cauchyfolge die für $n \rightarrow \infty$ gegen 1 konvergiert, mit $a_n \in [0, 1]$. Dann existiert für alle $x \in B_1(0)$ ein $a_n > \|x\|$ sodass $x \in B_{a_n}(0)$. Das bedeutet $\bigcup_{n \in \mathbb{N}} B_{a_n}(0)$ ist eine offene Überdeckung von $B_1(0)$. Jedoch existiert keine Endliche Teilüberdeckung, da für alle $I := \{i_1, \dots, i_m\} \subset \mathbb{N}$ und $C := \max\{a_i \mid i \in I\}$ gilt $\bar{x} := ((1 + C)/2, 0) \in B_1(0)$ aber $\bar{x} \notin B_{i_1}(0) \cup \dots \cup B_{i_m}(0)$.

„Cauchyfolgenkriterium“: Wir zeigen, dass es eine Cauchyfolge gibt, die keine in $B_1(0)$ konvergente Teilfolge besitzt. Das bedeutet Dann ist x_n eine Cauchyfolge in $B_1(0)$ die für $n \rightarrow \infty$ gegen $(1, 0)$ konvergiert. Sei $x_n := (1 - 1/n, 0)$ für $n \in \mathbb{N}$. Sei $\hat{x} \in B_1(0)$ beliebig und $(x_{i_n})_{n \in \mathbb{N}}$ eine Teilfolge von $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Wir wollen zeigen:

$$\exists \epsilon > 0 \forall N \in \mathbb{N} \exists n_i \geq N : \|x_{i_n} - \hat{x}\| > \epsilon.$$

Sei $\epsilon = (1 - \|\hat{x}\|)/2 > 0$ und $\forall N \in \mathbb{N}$. Wähle $n > \lceil 2/(1 - \|\hat{x}\|) \rceil$ und $n > N$, dann gilt

$$\|x_{i_n} - \hat{x}\| \geq \left\| 1 - \frac{1}{i_n} \right\| - \|\hat{x}\| > 1 - \frac{1 - \|\hat{x}\|}{2} - \|\hat{x}\| = \frac{1 - \|\hat{x}\|}{2} = \epsilon.$$

Lösung 1.9.5 (Aufgabe 1.8.5). „ii“: Identifizieren wie (x, y) mit den Polarkoordinaten $(r \cdot \cos \varphi, r \cdot \sin \varphi)$ für $\varphi \in [-\pi, \pi]$ und $r \geq 0$. Da $\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi = 1$ und $r \geq 0$

$$f(r \cos \varphi, r \sin \varphi) = \frac{|r|^{\frac{1}{2}} r^3 \cdot \sqrt{|\cos \varphi|} \sin^3 \varphi}{r^2 \cdot 1} = r \cdot |r|^{\frac{1}{2}} \sqrt{|\cos \varphi|} \sin^3 \varphi.$$

f ist stetig, da $f(r \cos \varphi, r \sin \varphi)$ Produkt stetiger Funktionen ist. Insbesondere $(x, y) \rightarrow 0$ genau dann, wenn $r \rightarrow 0$, also ist f stetig in der Null.

„i“: Dies können wir auch mit den ϵ - δ -Kriterium zeigen: Sei $\epsilon > 0$ und $\delta = \epsilon^{\frac{2}{3}}$, dann gilt für $|(x, y)^T| < \delta$, also $|r| < \delta$:

$$|f(r \cos \varphi, r \sin \varphi) - f(0, 0)| = |r|^{\frac{3}{2}} \cdot |\sqrt{|\cos \varphi|} \sin^3 \varphi| \leq |r|^{\frac{3}{2}} < \delta^{\frac{3}{2}} = \epsilon.$$

„iii“: U ist gerade das Urbild $f^{-1}(-\infty, c])$ einer offenen Menge unter einer stetigen Funktion, also mit Definition und Satz 1.1.5 offen.

„iv“: $B = f^{-1}(\{c\})$ ist das Komplement einer offenen Menge $f^{-1}(\mathbb{R} \setminus \{c\})$ und damit abgeschlossen.

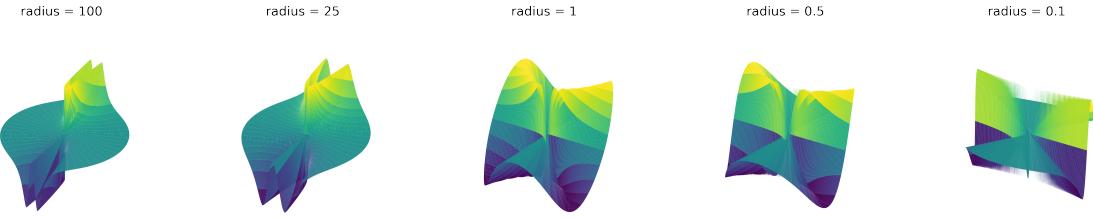


Abbildung 8: Plot von $B_r(0) \setminus \{(0,0)^T\} \ni (x,y)^T \mapsto \frac{x^2y}{x^4+y^2}$ mit variierendem Radius.

Lösung 1.9.6 (Aufgabe 1.8.6). Beachte, dass $f(x,0) = 0 = f(0,y)$ für alle $x,y \in \mathbb{R}^2$. Für eine Konstante $y_0 \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ sind $x \mapsto x \cdot y_0$ und $x \mapsto x^2 + y_0^2$ stetige Polynome. Da $x^2 + y^2 \neq 0$ ist gilt mit Lemma 1.1.6.ii) dass f im ersten Argument stetig und analog im zweiten Argument stetig ist.

Sei $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Nullfolge und $y_n := x_n^2$, dann $(x_n, y_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} (0,0)$, aber

$$f(x_n, y_n) = \frac{x_n^2 \cdot y_n^2}{x_n^4 + y_n^4} = \frac{x_n^4}{x_n^4 + 2} = \frac{1}{2}.$$

Lösung 1.9.7 (Aufgabe 1.8.7). Die Richtungsableitung von f in Richtung $v_\varphi := (\cos \varphi, \sin \varphi)^T$ ist im Ursprung wohldefiniert:

$$D_{v_\varphi} f(0) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\sqrt[3]{h^3 \cos^2 \varphi \sin \varphi}}{h} = \sqrt[3]{\cos^2 \varphi \sin \varphi}$$

Insbesondere stimmen die partiellen Ableitungen $D_{v_0} f(0) = 0 = D_{v_{\pi/2}} f(0)$ im Ursprung überein. Jedoch $D_{v_\varphi} f(0) \neq 0$ für $\varphi \in]0, \pi/2[$, also ist das Differential im Ursprung nicht wohldefiniert.

Lösung 1.9.8 (Aufgabe 1.8.8). Die Herausforderung besteht dabei, nicht den Überblick zu verlieren! Hilfsfunktionen die große Terme zusammenfassen erweisen sich als hilfreich.

Funktionsvorschrift	Gradient	Hessematrix
$x \mapsto \text{spur}(ax^T)$	a	$0_{n \times n}$
$x \mapsto \frac{1}{2} \underbrace{\exp(x^T Q x - a^T x)}_{:= \tilde{e}(x)}$	$\frac{1}{2} \underbrace{((Q + Q^T)x - a)}_{\tilde{Q}} \tilde{e}(x)$	$\frac{1}{2} (\tilde{Q}x - a)(\tilde{Q}x - a)^T \tilde{e}(x) + \frac{1}{2} \tilde{Q} \tilde{e}(x)$
$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \underbrace{\exp(-\ x-y\ _2^2)}_{:= \hat{e}(x,y)}$	$2 \underbrace{\begin{bmatrix} y-x \\ x-y \end{bmatrix}}_{:= \hat{z}} \hat{e}(x,y)$	$2 \left(\begin{bmatrix} -I & I \\ I & -I \end{bmatrix} + \hat{z} \hat{z}^T \right) \hat{e}(x,y)$
$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \underbrace{(1+x^T y)^p}_{:= \phi(x,y)}$	$\underbrace{\begin{bmatrix} y \\ x \end{bmatrix}}_{:= z'} p \phi(x,y)^{p-1}$	$\left(\begin{bmatrix} 0 & I \\ I & 0 \end{bmatrix} \phi(x,y) + z' z'^T (p-1) \right) p \phi(x,y)^{p-2}$

Lösung 1.9.9 (Aufgabe 1.8.9). Betrachte die Funktionen

$$g: \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} \mapsto u^v, \quad f: \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}, \quad x \mapsto \begin{bmatrix} x \\ x \end{bmatrix}.$$

Dann liegt das Bild von f im Definitionsbereich $f(\mathbb{R}_+^*) \subseteq \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^*$ von g und die partiellen Ableitungen von f sind stetig. Mit der eindimensionalen Produkt und Kettenregel sowie $x^x = e^{x \ln x}$ rechnen wir

$$h'(x) = \left(\left(\frac{d}{dx} x \right) \ln x + \left(\frac{d}{dx} \ln x \right) x \right) e^{x \ln x} = \ln(x)x^x + x^x.$$

Damit sind auch die partiellen Ableitungen von g stetig, und die Funktionalmatrizen

$$Dg(u, v) = \begin{bmatrix} \ln(u) \cdot u^v & v \cdot u^{v-1} \end{bmatrix}, \quad Df(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

sind wohldefiniert. Wegen $h = g \circ f$ folgt die Aussage mit der Kettenregel nach Ausmultiplikation von

$$Dg(f(x))Df(x) = Dg(u, v) = \begin{bmatrix} \ln(x) \cdot x^x & x \cdot x^{x-1} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \ln(x) \cdot x^x + x^x. \quad \square$$

Lösung 1.9.10 (Aufgabe 1.8.10). Seien die Voraussetzungen von Satz 1.5.2 erfüllt mit ebenselben Bezeichnungen. Für die Hilfsfunktion

$$H: U_0 \rightarrow U_0 \times V_0, \quad x \mapsto \begin{bmatrix} x \\ f(x) \end{bmatrix}$$

ist die Komposition $F \circ H = 0$ wohldefiniert und die Voraussetzungen für Satz 1.2.3 erfüllt. Wir differenzieren beide Seiten der Gleichung und erhalten

$$0 = D(F \circ H)(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial F}{\partial x}(x, f(x)) & \frac{\partial F}{\partial y}(x, f(x)) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} I_{m \times m} \\ Df(x) \end{bmatrix} = \frac{\partial F}{\partial x}(x, f(x)) + \frac{\partial F}{\partial y}(x, f(x)) \circ Df(x).$$

Nach Voraussetzung ist $\frac{\partial F}{\partial y}(x, f(x))$ invertierbar und wir können nach $Df(x)$ auflösen:

$$Df(x) = - \left(\frac{\partial F}{\partial y}(x, f(x)) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial F}{\partial x}(x, f(x)). \quad \square$$

Lösung 1.9.11 (Aufgabe 1.8.11). Mit Definition 1.6.1.i) ist S^n offensichtlich eine n -dimensionale C^∞ Untermannigfaltigkeit des \mathbb{R}^{n+1} : Das Polynom $f(x) = (\sum_{k=1}^{n+1} x_i^2) - 1$ ist eine C^∞ Abbildung und

$$\mathbb{R}^{n+1} \cap S^n = \{x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid f(x) = 0\}.$$

Als Karte φ mit lokaler Parametrisierung φ^{-1} kommen verschiedene Funktionen in Frage. Betrachte Beispielsweise im \mathbb{R}^2 die Stereographische Projektion

$$\varphi: S^1 \setminus \{(0, 1)^T\} \rightarrow \mathbb{R}, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \frac{x}{1-y}$$

oder die Polarkoordinaten

$$\varphi: S^1 \setminus \{(-1, 0)^T\} \rightarrow]-\pi, \pi[, \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \arg(x + iy)$$

wobei $\arg(z)$ das Argument einer komplexen Zahl z bezeichnet. Wir konstruieren im Folgenden die Karte aus [Abbildung 3].

Sei $x := (x_1, \dots, x_{n+1})^T \in S^n$ beliebig. Für eine Karte benötigen wir eine (bezüglich der Relativtopologie) offene Umgebung U_x von x . Betrachte für $i = 1, \dots, n+1$ den Schnitt der Sphäre S^n mit dem Halbraum

$$\mathbb{R}_{i,\pm}^{n+1} := \{x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid \pm x_i > 0\}.$$

Nach Definition ist $\|x\|_2 = 1$, also existiert ein $\pm x_i > 0$ und x liegt in mindestens einer (relativ) offenen Umgebung $U_x := S^n \cap \mathbb{R}_{i,\pm}^{n+1}$. Sei V die offene Einheitskugel des \mathbb{R}^{n-1} , dann wähle φ_x respektive φ_x^{-1} wie in [Abbildung 3], also

$$\varphi_x: U_x \rightarrow V, \quad \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{i-1} \\ x_i \\ x_{i+1} \\ \vdots \\ x_n + 1 \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{i-1} \\ x_{i+1} \\ x_n \end{bmatrix}, \quad \varphi_x^{-1}: V \rightarrow U_x, \quad \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \sqrt{1 - x_1^2 - \dots - x_n^2} \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

Da $x_1^2 + \dots + x_{i-1}^2 + x_{i+1}^2 + \dots + x_{n+1}^2 = \|x\|_2^2 - x_i^2 < 1$ ist das Funktional

$$D\varphi^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & \frac{2x_1}{\sqrt{1-x_1^2+\dots+x_n^2}} & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & \frac{2x_2}{\sqrt{1-x_1^2+\dots+x_n^2}} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \frac{2x_n}{\sqrt{1-x_1^2+\dots+x_n^2}} & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

wohldefiniert und wird durch Streichung der i -ten Zeile zur Einheitsmatrix, also ist φ^{-1} ein Homöomorphismus.

Lösung 1.9.12 (Aufgabe 1.8.12). „i“: Wir erhalten $\frac{d^2}{dy^2} \left(-\frac{y^2}{2} \right) = -\frac{d}{dy} y = -1$ sowie induktiv

$$\sin^{(n)}(x)|_{x=0} = \begin{cases} 1, & n \equiv 1 \pmod{4} \\ -1, & n \equiv 3 \pmod{4} \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

und damit das Taylorpolynom 5. Ordnung im Punkt $x = 0$

$$T_5 f(\zeta; 0) = \zeta_1 - \frac{\zeta_2^2}{2} - \frac{\zeta_1^3}{6} + \frac{\zeta_1^5}{120}.$$

„ii“: Da $1 \geq \sin(x) \geq \sin(x) - y^2/2$ für $(x, y)^T \in \mathbb{R}^2$ hat f für $z \in \mathbb{Z}$ seine globalen Maxima in $(4 \cdot z\pi + \pi, 0)^T$.

Setzen wir den Gradienten von $T_5 f(\zeta; 0)$ gleich Null

$$T_5 f(\zeta; 0) = \begin{bmatrix} 1 - \zeta_1^2/2 + \zeta_4/24 \\ -\zeta_2 \end{bmatrix}$$

und erhalten⁹ für

$$x_{1,2} = \pm \sqrt{6 - 2\sqrt{3}}, \quad x_{2,3} = \pm \sqrt{6 + 2\sqrt{3}}$$

die Maximakandidaten $(x_i, 0)^T$ für $i = 1, \dots, 4$. Damit die Hessematrix

$$H_f(x) = \begin{bmatrix} -\zeta_1 + \zeta_1^3/6 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

negativ definit wird, muss ihr erster Diagonaleintrag negativ sein. Die reelle Funktion $a(\zeta_1) := -\zeta_1 + \zeta_1^3/6$ ist negativ auf $]-\infty, -\sqrt{6}]$ und $]0, \sqrt{6}[$. Damit erhalten wir das strikte Maximum von $T_5 f(\zeta; 0)$ in $(\sqrt{6} - 2\sqrt{3}, 0)^T$. \square

Lösung 1.9.13 (Aufgabe 1.8.13). Zwar verschwindet der Gradient von f

$$\nabla f(x, y) = \begin{bmatrix} 4x(y - x^2) - 2x(2x^2 - y) \\ -(y - x^2) + (2x^2 - y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6xy - 8x^3 \\ -2y + 3x^2 \end{bmatrix}$$

im Nullpunkt, jedoch ist die Hessematrix

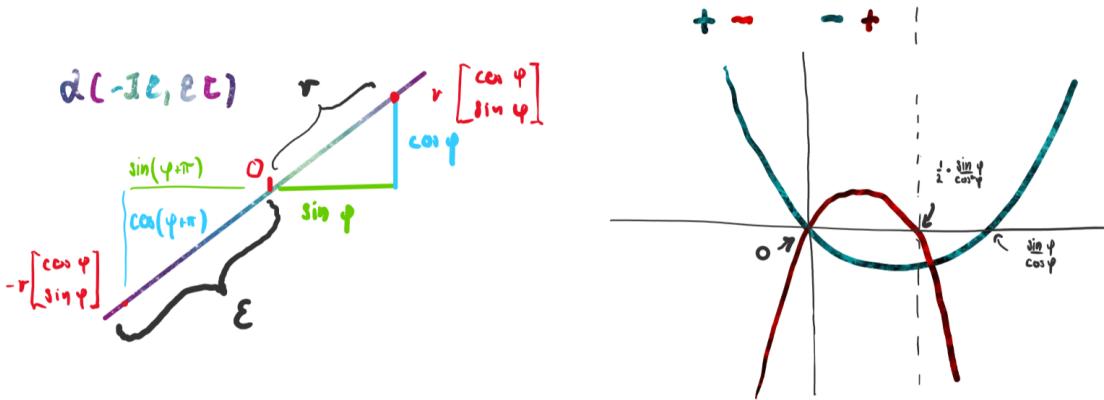
$$H_f(x) = \begin{bmatrix} 6y - 24x^2 & 6x \\ 6x & -2 \end{bmatrix} \xrightarrow{x=0} \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$$

nur semidefinit, deshalb können wir Satz 1.4.3 nicht anwenden.

Betrachten wir nun die Einschränkung des Bildes von f auf eine Gerade durch den Ursprung in einer kleinen Umgebung des Ursprung. Diese sind für hinreichend kleines $\epsilon > 0$ und $0 < \varphi \leq 2\pi$ durch

$$\alpha_\varphi :]-\epsilon, \epsilon[\rightarrow \mathbb{R}^2, \quad r \mapsto r \begin{bmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{bmatrix}$$

⁹Für die Nullstellen in der ersten Komponente substituiere $\zeta_1^2 = w$, löse mit pq-Formel und resupstituiere $\zeta_1 = \pm\sqrt{w}$.

Abbildung 9: Gerade durch den Ursprung $\alpha_\varphi(r)$ links, sowie Parabeln β und γ rechts.

gegeben. Aus symmetriegründen gilt $\alpha_\varphi(r) = \alpha_{\varphi+\pi} \bmod [2\pi](-r)$, also können wir uns auf $0 < \lambda\varphi < \pi$ beschränken. Ferner sehen wir durch Einsetzen, dass 0 ein globales Maximum von α_0 sowie $\alpha_{\pi/2}$ ist. Wir zeigen, dass für hinreichend kleines $\epsilon > 0$ sowie $\varphi \in]0, \pi[\setminus \{\pi/2\}$ das Produkt

$$f(\alpha_\varphi(r)) = \underbrace{(2r^2 \cos^2(\varphi) - r \sin(\varphi))}_{:=\beta(r)} \cdot \underbrace{(r \sin(\varphi) - r^2 \cos^2(\varphi))}_{:=\gamma(x)}$$

negativ wird. Sei $c := \sin \varphi / (2 \cos^2 \varphi) > 0$, dann sind $\beta(r)$ und $\gamma(r)$ nach oben, respektive unten geöffnete Parabeln mit Nullstellen 0 sowie c respektive $2c$. Damit ist das Produkt für $\epsilon = c$ negativ und $f \circ \alpha_\varphi$ hat in 0 ein globales Maximum [Abbildung 9]. Hingegen ist $f(x, 2x/3) > 0$ für alle $x > 0$, was die Behauptung widerlegt. \square

Lösung 1.9.14 (Aufgabe 1.8.14). Sei $x, y \in [0, \infty[$, wobei $x \geq y$ o.B.d.A. Dann gilt

$$|f(x) - f(y)| = \left| \frac{(x + \frac{1}{16})(y + 1) - (y + \frac{1}{16})(x + 1)}{(x + 1)(y + 1)} \right| = \frac{15}{16} \left| \frac{x - y}{(x + 1)(y + 1)} \right| \leq \frac{15}{16} |x - y|$$

also ist f eine Kontraktion. Der Fixpunkt ist $1/4$, da $f(x) = x$ genau dann, wenn

$$0 = x(x + 1) - (x + \frac{1}{16}) = x^2 - \frac{1}{16}.$$

 \square

Lösung 1.9.15 (Aufgabe 1.8.15). Wir untersuchen die Tangente an das **kartesische Blatt** im Punkt $(3, 3)^T$. Wir weisen die Voraussetzung in Satz 1.5.2 nach. Die Teilmatrizen von

$$DF(x, y) = [3x^2 - 6y \quad 3y^2 - 6x]$$

sind Parabeln, also für jedes offene $U \subset \mathbb{R}^n \setminus \{0, 0\}$ invertierbar. Da $F(3, 3) = 0$ existiert die gesuchte implizite Funktion f .

$$f'(x) = -(3f(x)^2 - 6x)^{-1} (3x^2 - 6y) = \frac{x^2 - 2f(x)}{2x - f(x)^2} \stackrel{x=3}{=} -1.$$

 \square

Lösung 1.9.16 (Aufgabe 1.8.16). Wegen Satz 1.4.2 existiert kein lokales Extremum von F in \mathbb{R}^3 , da

$$\nabla F(x) = e^{1+x_1+x_2+x_3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \neq 0, \quad (x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}).$$

Da U kompakt ist, nimmt F sein Minimum auf U an. Sei $f(x) := \|x\|_2^2 - 1$, dann ist der Rand von $U = \partial B_1(0) = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid f(x) = 0\}$ eine 2-dimensionale Untermannigfaltigkeit des \mathbb{R}^3 . Also existiert mit Satz 1.6.2 ein Lagrange Multiplikator $\lambda \in \mathbb{R}$ sodass

$$\nabla F(x) + \lambda \cdot \nabla f(x) = e^{1+x_1+x_2+x_3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + 2\lambda \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = 0.$$

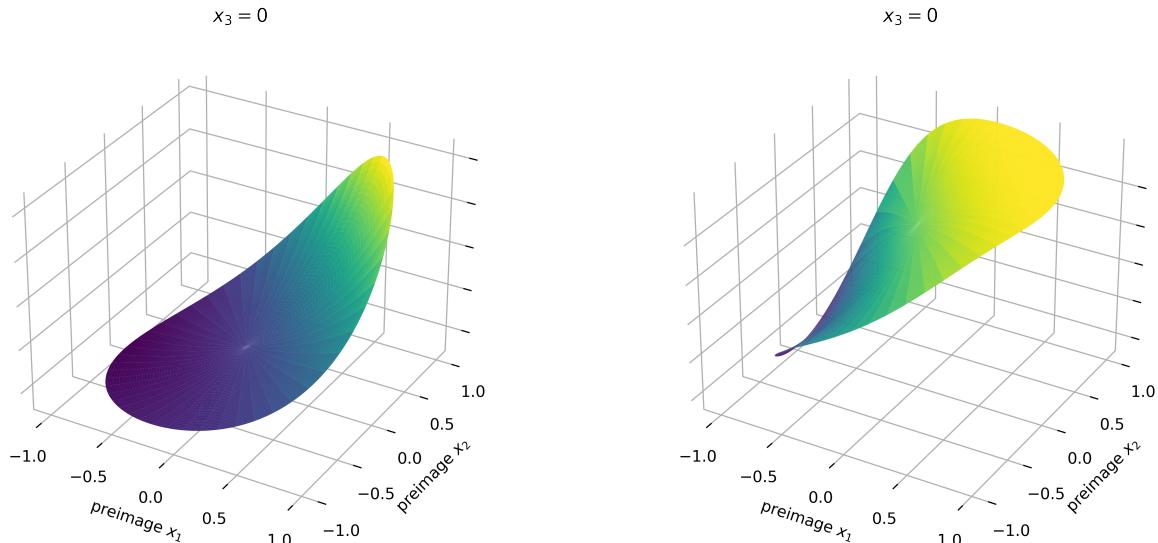


Abbildung 10: Plot von $(x_1, x_2) \mapsto f(x_1, x_2, 0)$ (links) sowie $(x_1, x_2) \mapsto \frac{1}{1+e^{-f(x_1, x_2, 0)}}$ (rechts).

Beachte, dass die Gleichheit für $\bar{x} := (-1, 0, 0)^T$ und $y = 1/2$ erfüllt ist. Insbesondere $f(\bar{x}) = 1$.

Für kleines $r \geq \epsilon > 0$ wähle $\mu, \beta \in \mathbb{R}$, sodass $x := (\epsilon, \mu, \beta)^T \in B_r(\bar{x}) \cap \{x \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 > -1\}$. Wir zeigen, dass dann $f(x) > f(\bar{x})$.

Wir möchten im Folgenden die Exponentialfunktion abschätzen. Beachte, dass für kleins $z \in \mathbb{R}$ gilt

$$e^z = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^n}{n!} = \sum_{\substack{n=0 \\ n \text{ gerade}}}^{\infty} \frac{z^n}{n!} + \frac{z^{n+1}}{(n+1)!} = \sum_{\substack{n=0 \\ n \text{ gerade}}}^{\infty} z^n \frac{n+1+z}{(n+1)!} \geq z^n \frac{n+1+z}{(n+1)!}.$$

Weiterhin gilt wegen Stetigkeit $f(x) > 0$. Daraus erhalten wir die Abschätzung

$$f(\epsilon, \mu, \beta) = e^{1+(-1+\epsilon)+\mu+\beta} - (\mu, \beta) \geq (1 + (\epsilon + \mu + \beta)) - (\mu + \beta) = 1 + \epsilon > 1.$$

Also ist \bar{x} tatsächlich ein lokales Minimum. □

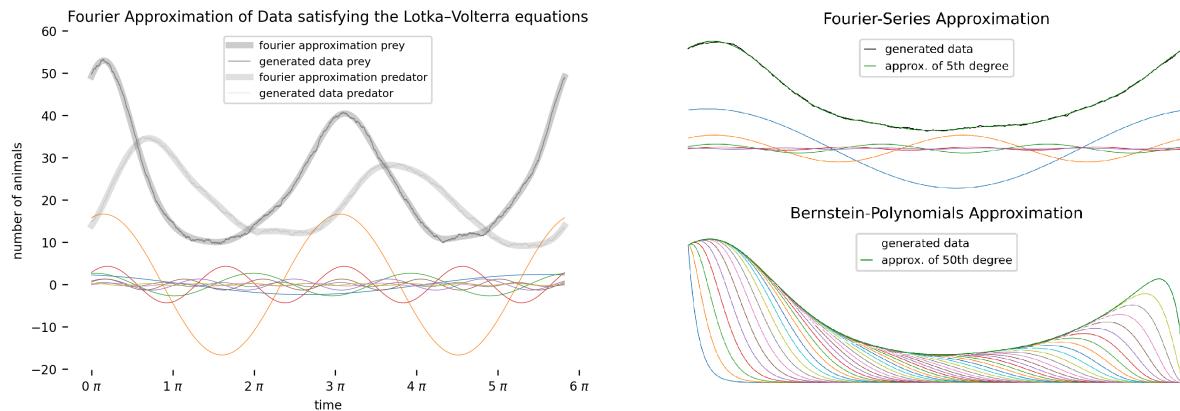


Abbildung 11: Fourier Reihe einer linearen Approximation der Lotka-Volterra Differentialgleichungen mit Störfaktor für feste Anfangswerte (links). Vergleich der schnellen Konvergenz der Fourier Reihe mit der langsamen Konvergenz von Bernstein Polynomen.

2 Gewöhnliche Differentialgleichungen

Definition 2.0.1. Gewöhnliche Differentialgleichungen n -ter Ordnung, auch Differentialgleichungssysteme bei $m > 1$ Gleichungen sind von der Form

$$f(x, y, y', \dots, y^{(n)}) = 0$$

für $\Omega \times (\mathbb{R}^m)^{n+1}$, $n \in \mathbb{N}$ und stetiges $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$ sowie Lösungen $y : I \rightarrow \mathbb{R}^m$. Wie sprechen von

- i) Anfangswertproblem, falls $y^{(i)}(x_0) = y^i$ für ein $x_0 \in \Omega$, $y^0, \dots, y^{n-1} \in \mathbb{R}^m$ gefordert ist
- ii) explizit, wenn in die Form $y^{(n)} = f(x, y', \dots, y^{(n-1)})$ aufgelöst wurde, was nicht immer möglich ist.

Gewöhnliche Differentialgleichungen beliebiger Ordnung lassen sich auf ein System von gewöhnlichen Differentialgleichung zurückführen:

$$(y_1, \dots, y_{n-1}, y_n)' = (y_2, \dots, y_n, f(x, y_1, \dots, y_n)).$$

Satz 2.0.2. (Existenzsatz von Peano) Sei f stetig auf $[a, b] \times \overline{B}_R(y_0)$, dann besitzt das Anfangswertproblem $y' = f(x, y)$, $y(x_0) = y^0$ für ein $\epsilon > 0$ eine Lösung $y \in C^1([x_0 - \epsilon, x_0 + \epsilon])$.

Satz 2.0.3. (Existenzsatz von Picard-Lindelöf, lokale Version) Ist f zusätzlich lokal Lipschitz stetig in der zweiten Komponente, ist y eindeutig.

2.1 Lineare Differentialgleichung(ssysteme)

Definition 2.1.1. (Vektorwertige) Lineare gewöhnliche Differentialgleichung(ssysteme) n -ter Ordnung

$$y^{(n)} = \sum_{k=1}^{n-1} A_k(x)y^{(k)} + g(x)$$

für auf einem Intervall I gesuchtes $y : I \rightarrow \mathbb{C}^m$ und stetige $g : I \rightarrow \mathbb{C}^m$, $A_k : \mathbb{C}^m \rightarrow \mathbb{C}^m$ heißen

- i) *homogen*, wenn g die Nullfunktion ist und *inhomogen* sonst,
- ii) *Anfangswertproblem*, falls zusätzlich $y^{(k)}(x_0) = y^k$ für ein $x_0 \in I$ und $y^1, \dots, y^{n-1} \in \mathbb{C}^m$ gefordert,
- iii) *skalares* lineares Differentialgleichungssystem (also mit konstantem Koeffizienten), falls $A_k \in \mathbb{C}^{m \times m}$ nicht von x abhängen.

Beispiel 2.1.2 (Phasenraum). Insbesondere zum zweidimensionalen skalaren linearen homogenen Differentialgleichungssysteme

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}' = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

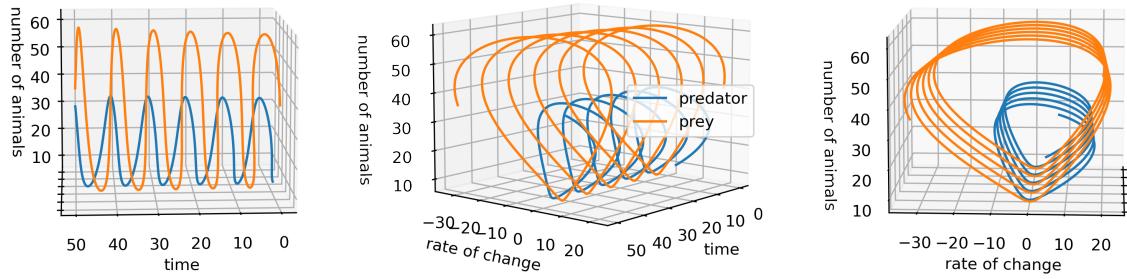


Abbildung 12: Übergang zum Phasenraum einer linearen Approximation der Lotka-Volterra Differentialgleichungen für feste Anfangswerte.

erster Ordnung können wir das durch $A := (a_{ij})_{i,j \leq 2}$ gegebene Vektorfeld skizzieren. Dafür skizzieren wir für einige Vektoren $v \in \mathbb{R}^2$ den Verbindungspfeil zu $Av \in \mathbb{R}^2$. Der Übersichtlichkeit halber sind die Vektoren in [Abbildung 13] normalisiert und ihre Länge entsprechend eingefärbt.

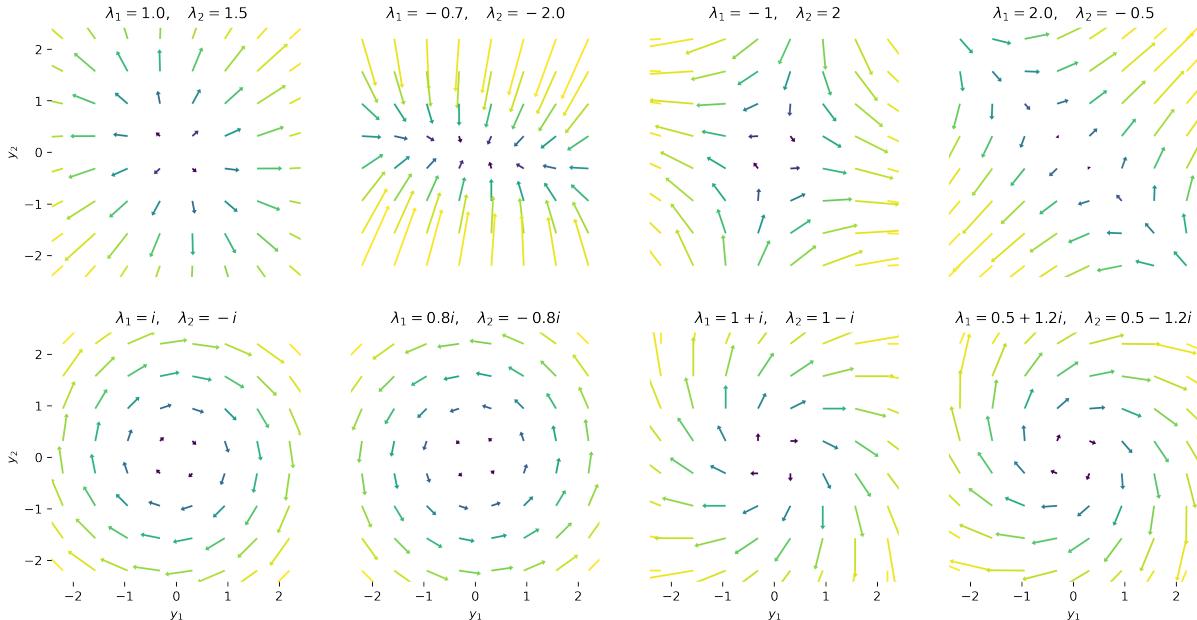


Abbildung 13: Die Phasenräume einiger zufallsgenerierter Matrizen mit Eigenwerten λ_1, λ_2 .

Satz 2.1.3. Sei \mathcal{L}_H die Menge der Lösungen der homogenen linearen Differentialgleichung und \mathcal{L}_I die der inhomogenen, dann ist

- i) \mathcal{L}_H ein n -dimensionaler Vektorraum
- ii) $\mathcal{L}_I = \varphi + \mathcal{L}_H$ für beliebiges $\varphi \in \mathcal{L}_I$.

2.2 Fundamentalsystem

Definition 2.2.1. Ein Fundamentalsystem $\{y_1, \dots, y_n\}$ ist eine Basis des Vektorraums

$$\mathcal{L} := \{y \in C^1(I; \mathbb{C}^n) \mid y = \sum_{k=1}^n a_k y_k, a_1, \dots, a_n \in \mathbb{C}\}$$

der Lösungen eines homogenen linearen Differentialgleichungssystems. Das lineare homogene Differentialgleichungssystem erster Ordnung hat die Fundamentalmatrix

$$\Phi(x) := [y_1(x) \mid \dots \mid y_n(x)].$$

Beispiel 2.2.2. Das *skalare* lineare homogene Anfangswertproblem $y' = Ay$, $y(x_0) = y^0$ erster Ordnung löst die Exponentialfunktion $y(x) = e^{xA}y^0$ mit Fundamentalmatrix

$$e^{xA} := \sum_{k=0}^{\infty} \frac{x^k}{k!} A^k. \quad (4)$$

Gegeben sei eine *skalare* lineare homogene Differentialgleichung n -ter Ordnung. Dabei löst $y(x)$ die skalare Gleichung $y^{(n)} = \sum_{k=0}^{n-1} A_k y^{(k)}$ genau dann, falls $Y'(x) = A(x)Y(x)$ für

$$Y(x) = \begin{bmatrix} y(x) \\ y'(x) \\ \vdots \\ y^{n-1}(x) \end{bmatrix}, \quad A(x) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ A_0 & A_1 & \cdots & A_{n-1} \end{bmatrix}. \quad (5)$$

Seien $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ die (paarweise verschiedenen) Nullstellen des charakteristischen Polynoms $\chi_A(\lambda)$ mit Vielfachheiten μ_1, \dots, μ_k . Dann trägt die Nullstelle λ_i zum (komplexen) Fundamentalsystem die μ_i linear unabhängigen Lösungen

$$y_{i,1}(x) = e^{\lambda_i x}, \quad y_{i,2}(x) = xe^{\lambda_i x}, \quad \dots \quad y_{i,\mu_i}(x) = x^{\mu_i-1}e^{\lambda_i x} \quad (6)$$

bei. Ersetze die paarweise auftretenden komplexwertigen $\{e^{\lambda x}v, e^{\bar{\lambda}x}\bar{v}\}$ durch $\{\Re(e^{\lambda x}v), \Im(e^{\lambda x}v)\}$ um ein reellwertiges Fundamentalsystem zu erhalten. Aus dem Fundamentalsystem $\{y_1, \dots, y_n\}$ erhalten wir die Fundamentalmatrix zum korrespondierenden System erster Ordnung

$$\Phi(x) = \begin{bmatrix} y_1(x) & \cdots & y_n(x) \\ y'_1(x) & \cdots & y'_n(x) \\ \vdots & & \vdots \\ y_1^{(n-1)}(x) & \cdots & y_n^{(n-1)}(x) \end{bmatrix}. \quad (7)$$

Beispiel 2.2.3. (Fundamentalmatrix berechnen) Sei zu einer skalaren linearen Differentialgleichung erster Ordnung $y'(x) = A \cdot y(x)$ die Jordan-Normalform $Q^{-1}AQ = J$,

$$Q = [v_{1,1} \mid \cdots \mid v_{k,s_1} \mid \cdots \mid v_{k,s_k}]$$

gegeben¹⁰. Dann ist $v_{j,1}, \dots, v_{j,s_j} := v_1, \dots, v_l$ die vollständige Hauptvektorkette

$$(A - \lambda I)v_{i+1} = v_i, \quad (i = 1, \dots, l-1)$$

zum Eigenwert $\lambda_j := \lambda$. Mit (4) erhalten wir zur Anfangsbedingung $\Phi(0) = I_l$ die Fundamentalmatrix des Jordanblocks

$$\Phi(x) = e^{\lambda x} \begin{bmatrix} 1 & x & \frac{x^2}{2} & \cdots & \frac{x^{l-2}}{(l-2)!} & \frac{x^{l-1}}{(l-1)!} \\ 0 & 1 & x & \cdots & \frac{x^{l-3}}{(l-3)!} & \frac{x^{l-2}}{(l-2)!} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 & x \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 \end{bmatrix}. \quad (8)$$

Nach Rücktransformation trägt der Jordanblock $s_j = l$ jeweils Hauptvektorlösungen der Form

$$y_i = e^{\lambda x} \sum_{k=1}^i \frac{x^{i-k}}{(i-k)!} v_k, \quad (i = 1, \dots, l) \quad (9)$$

zum Fundamentalsystem von A bei.

¹⁰Das bedeutet, Spalten von Q sind die Eigenvektoren mit den dazugehörigen Hauptvektoren in der Reihenfolge der dazugehörigen **Jordanblöcke**.

2.3 Lösungsansätze

Satz 2.3.1. (Hauptsatz) Die Lösung des Anfangswertproblems $y' = f(x)$, $y(x_0) = y^0$ ist

$$y(x) = y^0 + \int_{x_0}^x f(t) dt. \quad (10)$$

Satz 2.3.2. (Picard-Lindelöfsches Iterationsverfahren) Betrachte die zum Anfangswertproblem $y' = f(x, y)$, $y(x_0) = y^0$ rekursiv definierte Folge

$$y_k(x) := y^0 + \int_{x_0}^x f(t, y_{k-1}(t)) dt, \quad y_0(x) := y^0, \quad (k \geq 1). \quad (11)$$

Ist f stetig im ersten und Lipschitzstetig im zweiten Argument, konvergiert $y_k(x)$ gleichmäßig gegen die Lösung $y(x)$ in einer Umgebung von x_0 .

Satz 2.3.3. (Getrennte Variablen) Die Lösung des Anfangswertproblems $y' = f(x)g(y)$, $y(x_0) = y^0$ ist

$$y(x) = G^{-1}(F(x)), \quad (12)$$

wobei $F(x) = \int_{x_0}^x f(t) dt$, $G(y) = \int_{y_0}^y \frac{dt}{g(t)}$ und G^{-1} das Inverse von G in einer Umgebung von y_0 .

Satz 2.3.4 (Substitution). $y(x)$ löst die Differentialgleichung $y' = f(\frac{y}{x})$ zum Anfangswert $y(x_0) = y_0$ genau dann, wenn $z(x) := \frac{y(x)}{x}$ die Lösung ist von

$$z' = \frac{1}{x}(f(z) - z). \quad (13)$$

Satz 2.3.5. (Variation der Konstanten) Die Lösung der homogenen Gleichung $y' = a(x)y$, $y(x_0) = y^0$ ist

$$y(x) := y^0 \exp\left(\int_{x_0}^x a(t) dt\right). \quad (14)$$

Zur inhomogenen Gleichung $y' = a(x)y + b(x)$, $y(x_0) = y^0$ erhalten wir für durch Variation der Konstanten die Lösung

$$y(x) = e^{\left[\int_{x_0}^x a(t) dt\right]} \left(y^0 + \int_{x_0}^x e^{-\left[\int_{x_0}^t a(\varphi) d\varphi\right]} b(t) dt \right). \quad (15)$$

Für den Fall, dass $a(x) = A$ eine Matrix ist bedeutet dass

$$y(x) = e^{A(x-x_0)} y_0 + \int_{x_0}^x e^{A(x-t)} b(t) dt.$$

Analog erhalten wir für ein System $y' = A(x)y + b(x)$ gewöhnlicher Differentialgleichungen mit Fundamentalmatrix $\Phi(x) = [y_1(x) | \cdots | y_k(x)]$ mit der Cramerschen Regel die Lösung

$$y(x) = \Phi(x) \left(\int_{x_0}^x \Phi^{-1}(t)b(t) dt \right) = \sum_{k=1}^n \left[\int_{x_0}^x \frac{\det \Phi_k(t)}{\det \Phi(t)} dt \right] y_k(x) \quad (16)$$

wobei in $\Phi_k(t)$ die k -te Spalte von $\Phi(t)$ durch $b(t)$ ersetzt ist.

2.4 Übungsaufgaben

- **Aufgabe 2.4.1.** Gegeben seien die homogenen linearen Differentialgleichungen

$$u' = \frac{u}{x}, \quad v' = -\frac{x}{v}, \quad w' = \frac{x}{w}, \quad z' = -\frac{z}{x}$$

in $\mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^*$ mit (wohldefiniertem) Anfangswert c_0 in x_0 . Bestimmen Sie die Lösung auf möglichst unterschiedliche Weise. Skizzieren Sie insbesondere die Phasenräume.

HINWEIS! Beginnen Sie mit der Skizze der Phasenräume.

Verwenden beispielweise nacheinander (13), Grafisches ablesen, (12) und (14).

- **Aufgabe 2.4.2.** Lösen Sie das Anfangswertproblem

$$y' = 2xy \quad \text{in,} \quad y(0) = \frac{1}{e} \quad \mathbb{R} \times \mathbb{R}$$

mit dem Picard-Lindelöfschen Iterationsverfahren.

- **Aufgabe 2.4.3** (Putnam 1988 A2). Sei $f(x) = e^{x^2}$. Untersuchen Sie, ob ein offenes Intervall I und eine nicht-Nullfunktion $g : I \rightarrow \mathbb{R}$ existieren, die der „falschen Produktregel“ $(fg)' = f'g'$ auf I genügen¹¹.

HINWEIS! Umstellen zur linearen Diff'gl. erster Ordnung, dann Satz 2.3.3
Integriation mit Substitution und partieller Integration.

- **Aufgabe 2.4.4.** Bestimmen Sie ein Fundamentalsystem für das System

$$y' = Ay, \quad A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 4 & 3 \end{bmatrix}$$

von gewöhnlichen Differentialgleichungen.

HINWEIS! Bestimme Eigenwerte, Eigen- und Hauptvektoren ([3], [4] oder [5]), berechne (8), bestimme (9).
Das charakteristische Polynom $\chi_A(\lambda)$ hat genau eine reelle Nullstelle.

- **Aufgabe 2.4.5.** Stelle ein reelles Fundamentalsystem zu

$$y^{(4)} - y = 0$$

sowie eine Fundamentalmatrix zum korrespondierenden System 1. Ordnung auf.

HINWEIS! System 1. Ordnung mit (5), Fundamentalsystem mit (6), Fundamentalmatrix mit (7).
Wir erhalten $\chi_A(\lambda) = (\lambda - 1)^4$.

- **Aufgabe 2.4.6.** Seien

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

gegeben. Bestimme Sie die Fundamentalmatrix von A und löse dann mit (16) das inhomogene Problem $y' = Ay + bx$.

HINWEIS! Fundamentalmatrix mit Definition der Exponentialfunktion (4), besser aber mit Jordan-Normalform und (16).
Die Nullstellen des charakteristischen Polynoms $\chi_A(\lambda)$ sind $i, -i$.

¹¹Im Wortlaut: „Let $f(x) = \exp(x^2)$. Find an open interval I and a non-zero function $g(x)$ on I such that $(fg)' = f'g'$ on I , or prove that they do not exist.“

- **Aufgabe 2.4.7.** Ordnen sie die Phasenräume von $y' = f(y)$ mit $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ wie in i) bis viii) den Graphiken A bis K in [Abbildung 14] zu.

$$\text{i)} \begin{bmatrix} y_1^2 \\ y_2^2/2 \end{bmatrix}$$

$$\text{iii)} \begin{bmatrix} -2y_1^2 \\ y_1 + y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{v)} \begin{bmatrix} -y_1 \\ -y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{vii)} \begin{bmatrix} y_1 + y_2 + 1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{ii)} \begin{bmatrix} 0.3y_1 + y_2 \\ -y_1 + 0.3y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{iv)} \begin{bmatrix} -y_1 - y_2 \\ -y_1 - y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{vi)} \begin{bmatrix} y_1 + y_2 \\ y_1 + y_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{viii)} \begin{bmatrix} -2y_2 \\ 2y_1 \end{bmatrix}$$

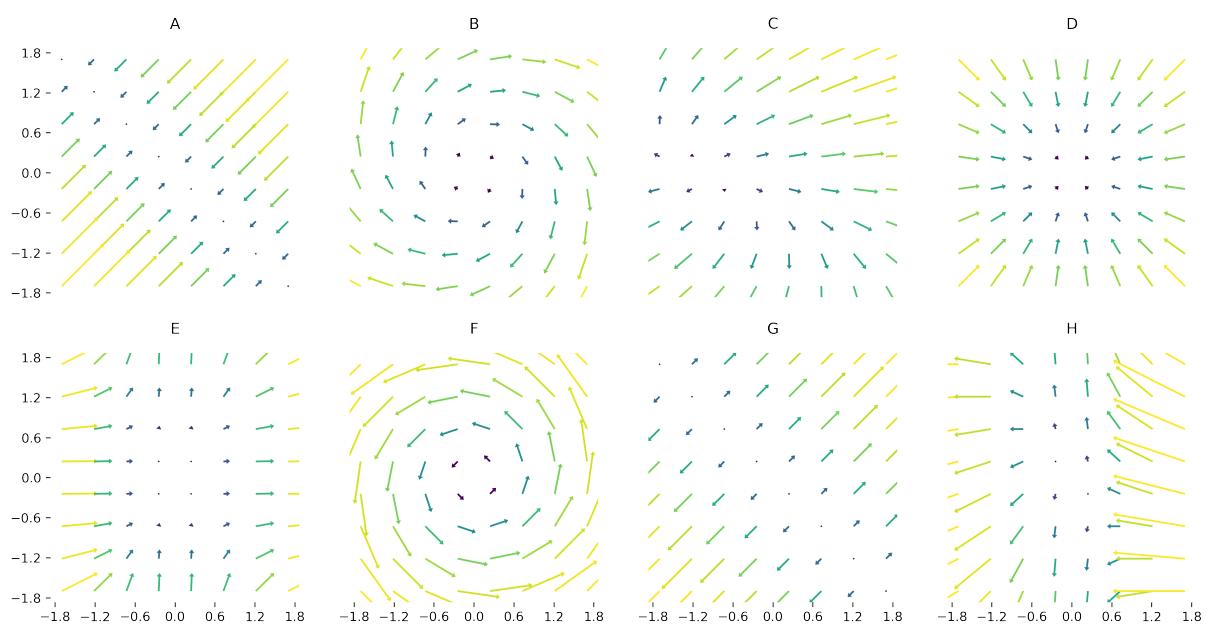


Abbildung 14: Phasenräume der Vektorfelder in Aufgabe 2.4.7.

Literatur

- [1] Erné, Marcel (2008). *Lineare Gleichungssysteme*. Kapitel 4.3 in *Mathematik I für Bauingenieure*. http://www2.iazd.uni-hannover.de/erne/Mathematik1/dateien/maple/MB_4_3.html (05.02.2021).
- [2] Forster, Otto (2017). *Differentialrechnung im Rⁿ, gewöhnliche Differentialgleichungen*. 11. erweiterte Auflage. Springer Fachmedien Wiesbaden.
Lineare Gleichungssysteme. Kapitel 4.3 in *Mathematik I für Bauingenieure*. http://www2.iazd.uni-hannover.de/erne/Mathematik1/dateien/maple/MB_4_3.html (05.02.2021).
- [3] Furlan, Peter (1995): *Eigenwerte und Eigenvektoren*. In: *Das gelbe Rechenbuch*, S 101 - 112. <http://www.das-gelbe-rechenbuch.de/download/Eigenwerte.pdf> (04.02.2021).
- [4] Potpara, Tibor Djurica (2013): *How to calculate Jordan's normal form (the hard way)*. <https://ojdip.net/2013/06/how-to-calculate-jordans-normal-form-the-hard-way/> (05.02.2021).
- [5] Winkler, David (2011): *Kochen mit Jordan*. <https://www.danielwinkler.de/la/jnfkochrezept.pdf> (04.02.2021).