

1)

z.z.:  $y'(t) = f(t)g(y)$   $y(t_0) = y_0$  eindeutige globale LösungOffensichtlich ist  $y(t) = y_0$  eine Lösung des AWP.Ang.  $\exists y_1(t)$  sd.  $y_1'(t) = f(t)g(y_1(t))$  mit  $y_1(t)$  nicht konstant um  $t_0$ , d.h.  $\forall \delta \in (0, \delta^*)$  ist $y_1(t_0 + \delta) \neq y_0$  und  $y_1(t_0 + \delta') = y_0 + \varepsilon' \vee y_1(t_0 + \delta') = y_0 - \varepsilon'$ ,  $y_1'(t) > 0 \vee y_1'(t) < 0$  für  $t \in (t_0, t_0 + \delta')$ 

Dann ist:

$$\int_{t_0}^{t_0 + \delta'} f(t) dt = \int_{t_0}^{t_0 + \delta'} \frac{y_1'(t)}{g(y_1(t))} dt = \int_{y_0}^{y_0 + \varepsilon'} \frac{dy}{g(y)} < \infty \quad \text{für Annahme} \Rightarrow y_1(t) \text{ konstant um } t_0$$

 $t_0$  ist beliebig  $\Rightarrow$  Zerlege  $\mathbb{R}$  in  $\varepsilon$ -große Intervalle  $\Rightarrow$  von neuem Startpunkt  $t_1$  ist wieder  $y(t_1) = y_0$  die

Lösung die konstante Funktion, dies lässt sich induktiv fortführen.

 $\Rightarrow$  auf ganz  $\mathbb{R}$  ist  $y$  als Lösung konstant.

2)

(a) Ang.  $\exists \tilde{t} \in I_0$  sd.  $\phi(\tilde{t}) \geq \psi(\tilde{t}) \Rightarrow \exists$  kleinsten  $t_1$  sd.  $\psi(t_1) = \phi(t_1)$  und  $\phi'(t_1) \geq \psi'(t_1)$ 

$$\phi'(t) - f(t, \phi(t)) < \psi'(t) - f(t, \psi(t)) \quad \forall t \in I_0$$

$$\Rightarrow \phi(t_1) < \psi(t_1) \quad \forall t > t_1, \text{ also ist } \phi(t) < \psi(t) \quad \forall t \in I_0$$
(b) Es ist  $v(t_0) \leq y(t_0)$  und  $v'(t) < y'(t) = f(t, y) \Rightarrow \exists \varepsilon > 0: v(t) < y(t)$  auf  $(t_0, t_0 + \varepsilon)$ Weiter ist  $v'(t) - f(t, v(t)) < 0 = y'(t) - f(t, y(t)) \stackrel{(a)}{\Rightarrow} v(t) < y(t)$ 

w analog wie oben.