

Funktionalanalysis

Prof. Dr. Lutz Weis

Wintersemester 2015

Martin Belica

Einleitung

Die Funktionalanalysis liefert den begrifflichen Rahmen sowie allgemeine Methoden, die in weiten Teilen der modernen Analysis verwendet werden. Zum Beispiel ist es möglich Integral- und Differentialgleichungen als lineare Gleichungen in einem geeigneten unendlichdimensionalen Vektorraum (wie z.B. einem Raum stetiger oder integrierbarer Funktionen) aufzufassen. Will man nun auf diese unendlichdimensionalen Gleichungen Ideen der linearen Algebra anwenden, so treten Konvergenz- und Kompaktheitsprobleme auf, die wir in dieser Vorlesung behandeln wollen. Zu den Themen gehören:

- Beschränkte und abgeschlossene Operatoren auf normierten Räumen
- Stetigkeit und Kompaktheit auf metrischen Räumen
- Geometrie und Operatorentheorie in Hilberträumen
- Der Satz von Hahn-Banach und Dualität von Banachräumen

Die allgemeinen Aussagen werden durch konkrete Beispiele von Räumen und Operatoren der Analysis illustriert.

Erforderliche Vorkenntnisse

Analysis I-III, Lineare Algebra I-II

Inhaltsverzeichnis

1 Lineare Operatoren auf Banachräumen	2
1.1 Einführung	2
1.1.1 Räume	2
1.1.2 Operatoren	2
1.1.3 Anwendungen	3
1.2 Normierte Räume	5
1.3 Beschränkte und lineare Operatoren	9
Bildquellen	12
Abkürzungsverzeichnis	13
Symbolverzeichnis	14

1 Lineare Operatoren auf Banachräumen

1.1 Einführung

1.1.1 Räume

Sei X ein Vektorraum, $\dim X < \infty$ und sei $x = (x_1, \dots, x_n)^T \in \mathbb{R}^n$

$$\|x\|_2 := \left(\sum_{k=1}^n \|x_k\|^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$
$$\|x\|_\infty := \max_{i=1}^n \|x_i\|$$

Diese Normen sind äquivalent, denn: $\|x\|_\infty \leq \|x\|_2 \leq n^{\frac{1}{2}} \|x\|_\infty$

Satz (Bolzano-Weierstraß)

$A \subset \mathbb{R}$ beschränkt. Dann hat jede Folge $(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset A$ eine konvergente Teilfolge.

Beispiel

$X = C[0, 1] = \{f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R} : \text{stetig auf } [0, 1]\}$

$$\left. \begin{aligned} \|f\|_2 &:= \left(\int_0^1 \|f(t)\|^2 dt \right)^{\frac{1}{2}} \\ \|f\|_\infty &:= \max_{t \in [0, 1]} \|f(t)\| \end{aligned} \right\} \text{ dabei gilt } \|f\|_\infty \leq \|f\|_2 \leq \dots$$

Aber bei: $f_n(t) = \begin{cases} t & \text{für } t \leq \frac{1}{n} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$

$$\|f_n\|_\infty = 1, \quad \|f_n\|_2 \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0, \quad \|f_n - f_m\| = 1 \text{ für } n \neq m$$

\Rightarrow Satz von Bolzano-Weierstraß gilt im ∞ -dimensionalen i.A. nicht!

1.1.2 Operatoren

Sei $N = \dim X, M = \dim Y$ und seien (e_n) bzw. (f_n) Basen von X bzw. Y .

Sei $T : X \rightarrow Y$ gegeben durch:

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{T} & Y \\ \alpha_n \rightarrow \sum \alpha_n e_n \downarrow & & \downarrow \beta_n \rightarrow \sum \beta_n f_n \\ \mathbb{R}^N & \xrightarrow{A} & \mathbb{R}^n \end{array}$$

wobei $x = \sum \alpha_n e_n, Tx = \sum \beta_n f_n, \beta_m = \sum_{n=1}^N a_{mn} \alpha_n$.

Daraus folgt:

- T ist stetig
- $X = Y \iff T \text{ injektiv} \iff T \text{ surjektiv}$ (Dimensionsformel)
(Die Gleichung $Tx = y$ ist eindeutig lösbar \iff Gleichung hat für alle $y \in Y$ eine Lösung.)
- Falls A selbstadjungiert ist, d.h. $A = A^*$, gibt es eine Basis aus Eigenvektoren (e_n) von A ,
d.h. $T(\sum_{n=1}^N \alpha_n e_n) = \sum_{n=1}^N \lambda_n \alpha_n e_n$, wobei λ_n Eigenwerte sind $A = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}$

Beispiel

$X = C^1[0, 1] = \{f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R} : \text{stetig auf } [0, 1]\}$

$Tf = f', T : X \rightarrow Y$ stetig. (Aber: $T : C[0, 1] \rightarrow C[0, 1]$, hier ist T nicht definiert.)

T ist nicht stetig bzgl. $\|\cdot\|_\infty$ -Norm, da:

$$f_n(t) = \frac{1}{\sqrt{n}} e^{int}, \quad \text{dann: } \|f_n\| \rightarrow 0 \text{ für } t \rightarrow \infty$$

$$Tf_n(t) = i\sqrt{n} e^{int}, \quad \text{mit: } \|Tf_n\|_\infty \rightarrow \infty, \text{ für } n \rightarrow \infty$$

Beispiel

$X = L_2 = \{(a_n) : (\sum_{n \geq 1} \|a_n\|)^{\frac{1}{2}} < \infty\}$

$T(a_1, a_2, a_3, \dots) = (0, a_1, a_2, a_3, \dots)$

T ist injektiv, aber nicht surjektiv

1.1.3 Anwendungen

- (1) Fredholm'sche Integralgleichungen

$X = C[0, 1], \quad k : [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ stetig

$$Tf(t) = \int_0^1 k(t, s) f(s) ds$$

Analogie zum endlich dim. ('Verallg. der Matrixmultiplikation'): $T(f_j)(i) = \sum_{j=1}^n a_{ij} f_j$

T ist in diesem Fall linear und stetig und es gilt die Fredholm'sche Alternative:

$$\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{0\} : (\lambda Id - T)(f) = y, \quad f, g \in C[0, 1]$$

Dann existiert eine Lösung genau dann wenn diese eindeutig ist.

- (2) Dirichletproblem

$\Omega \subset \mathbb{R}^n$ Gebiet, offen, beschränkt, glatter Rand. Sei $g : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ stetig

Gesucht ist ein $f \in C(\bar{\Omega}) \cap C^1(\Omega)$, so dass $\nabla f = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} = 0$ in Ω und $f|_{\partial\Omega} = g$

Beispiel: Durch Wärmeverteilung auf dem Rand auf WV im Inneren schließen.

Lösung: Dirichletintegral $J(u) = \int_{\Omega} (\nabla u)^2 dx$, wobei $u \in M = \{v \in C^1(\bar{\Omega}) \mid v|_{\partial\Omega} = g\}$

Sei v_0 das absolute Minimum von J , d.h. $J(v_0) = \inf\{J(w) : w \in M\}$

$v \in C^1(\bar{\Omega})$ mit $v = 0$ in einer Umgebung von ∂U . $\epsilon \rightarrow J(u_0 + \epsilon v)$

$$\frac{d}{d\epsilon} J(u_0 + \epsilon v) = \int_{\Omega} \frac{d}{d\epsilon} (\nabla u_0 + \epsilon \nabla v)^2 dx = 2 \int_{\Omega} (\nabla u_0 + \epsilon \nabla v) (\nabla v) dx \Big|_{\epsilon=0} = 2 \int_{\Omega} (\nabla u_0) (\nabla v) dx$$

Mit $0 \geq J(u_0 + \epsilon v) - J(u_0) \geq 0$: $\int (\nabla u_0) (\nabla v) dx \stackrel{\text{P.I.}}{=} - \int (\nabla u_0) v dx = 0$

$$\Rightarrow \nabla u_0 = 0, \text{ außerdem } u_0|_{\partial\Omega} = g \text{ (s.o.)}$$

Im allgemeinen existiert da absolute Minimum $u_0 \in J$ aber nicht.

Ausweg: $X = \{f \in L^2(\Omega), f' \in L^2(\Omega)\} \supset \{f \in C(\bar{\Omega}), f' \in C(\bar{\Omega})\}$

In diesem Raum X (Sobolevräume) gibt es ein Minimum u_0 von J .

(3) Sturm-Liouville Problem

$X = C^2([0, 1]), Tu = (pu')' + qu$, mit $q \in C[0, 1], p \in C^1[0, 1]$

Problem: bei gegebenen $f \in C[0, 1]$ find $u \in X$ mit $Tu = f, v(0) = 0, v'(1) = 0$

$Y = \{f \in L^2[0, 1], f' \in L^2[0, 1]\}$ Hilbertraum.

Orthonormalbais (e_n) von Y wäre: $\|e_n\|_2 = 1, \int e_n(x) e_m(x) dx = 0$ für $m \neq n$

$f \in Y : f = \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n e_n$ mit $\|f\|^2 = \sum |\alpha_n|^2$

Die (e_n) sind außerdem Eigenvektoren des Operatoren T , d.h. $T e_n = \lambda_n e_n$

$$Ty = f \Rightarrow \int Ty(x) e_n(x) dx = \int f(x) e_n(x) dx, y = \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n e_n$$

Gesucht sind die Koeffizienten α_n

$$\int f(x) e_n(x) dx = \sum_m \lambda_m \alpha_m \int T e_m(x) e_n(x) dx$$

$$= \lambda_n \alpha_n \int e_n(x) e_n(x) dx$$

$$\Leftrightarrow \alpha_n = \frac{1}{\lambda_n} \int f(x) e_n(x) dx$$

1.2 Normierte Räume

Definition

Sei X ein Vektorraum über $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$

Eine Abbildung $\|\cdot\| : X \rightarrow \mathbb{R}_+$ heißt eine Norm, wenn

$$(1) \quad \|x\| \geq 0, \|x\| = 0 \iff x = 0$$

$$(2) \quad |\lambda x| = |\lambda| \|x\|$$

$$(3) \quad \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$$

Bemerkung: Falls $\|\cdot\|$ all die oben genannten Eigenschaften erfüllt außer $\|x\| = 0 \Rightarrow x = 0$, dann heißt $\|\cdot\|$ Halbnorm

Vereinbarung: Die Menge $U_X = \{x \in X : \|x\| \leq 1\}$ heißt **Einheitskugel**.

Eine Folge (x_n) des normierten Raums X **konvergiert** gegen ein $x \in X$, falls $\|x_n - x\| \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$.

Bemerkung: Für zwei Elemente $x, y \in (X, \|\cdot\|)$ in normierten Räumen gilt die umgekehrte Dreiecksungleichung ($\|x\| + \|y\| \leq \|x + y\|$)

Beispiel

Sei $X = \mathbb{K}^n$, $X = (X_1, \dots, X_n)$, $X_i = \mathbb{K}$

$$\|x\|_p = \left(\sum_{j=1}^n |x_j|^p \right)^{\frac{1}{p}}, \quad 1 \leq p < \infty (p = 2 : \text{Euklidische Norm})$$

$$\|x\|_\infty = \sup_{j=1}^n |x_j|$$

Beh: $\|\cdot\|$ ist Norm auf \mathbb{K}^n für $1 \leq p \leq \infty$

$\|x + y\|_\infty = \sup_{j=1}^n |x_j + y_j| \leq \|x\|_\infty + \|y\|_\infty$ Für $p \in (1, \infty), p \neq 2$: siehe Übungsaufgabe (Fall $p = 2$ läuft über Cauchy-Schwarz)

Beachte: $\|x\|_\infty \leq \|x\|_p \leq n^{\frac{1}{p}} \|x\|_\infty \leq n \|x\|_\infty$

Definition

Zwei Normen $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2$ heißen äquivalent auf X , falls es $0 < m, M < \infty$ gibt, so dass für alle $x \in X$ gilt:

$$m\|x\|_2 \leq \|x\|_1 \leq M\|x\|_2$$

Satz 1.1

Auf einem endlich dimensionalen Vektorraum sind alle Normen äquivalent.

Beweis

Wähle eine algebraische Basis (e_1, \dots, e_n) von X , wobei $n = \dim X < \infty$.

Definiere $\|x\| = \left(\sum_{i=1}^n |x_i|^2 \right)^{\frac{1}{2}}$, wobei $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$

z. z. die gegebene Norm $|||\cdot|||$ ist äquivalent zu $\|\cdot\|$.

Beweis:

In der einen Richtung betrachte:

$$\begin{aligned}\|x\| &= \left\| \sum_{i=1}^n x_i e_i \right\| \leq \sum_{i=1}^n |x_i| \|e_i\| \\ &\leq \left(\sum_{i=1}^n |x_i|^2 \right)^{\frac{1}{2}} \left(\sum_{i=1}^n \|e_i\|^2 \right)^{\frac{1}{2}} \\ &=: \quad \nu \quad |||x|||\end{aligned}$$

Für die Umkehrung benutze die Funktion $J : \mathbb{K}^n \rightarrow X$, $J(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n x_i e_i$

Die Abbildung $y \in \mathbb{K}^n \rightarrow \|Jy\|$ ist stetig, denn

$$\|Jy\| - \|y\|_{\mathbb{K}^n} = \left(\sum_{i=1}^n |y_i|^2 \right)^{\frac{1}{2}}, y = (y_1, \dots, y_n)$$

$$\begin{aligned}\text{und } |||Jy\| - \|Jz\|| &\leq |||Jy - Jz|| \leq |||J(y - z)|| \\ &\leq M |||J(y - z)||| \\ &= M |||y - z|||_{\mathbb{K}^n}\end{aligned}$$

Daraus folgt die Stetigkeit von $Jy \rightarrow \|Jy\| \in \mathbb{R}$

Sei $S = \{y \in \mathbb{K}^n : \|y\|_2 = 1\}$. Dann ist S abgeschlossen und beschränkt. Die Abbildung $N := y \in S \rightarrow \|Jy\| > 0$ ist wie in (*) gezeigt stetig. Nach Analysis nimmt N sein Minimum in einem Punkt $y_0 \in S$ an. Setze

$$\begin{aligned}m &= \inf\{\|x\| : |||x||| = 1\} = \inf\{\|Jy\| : y \in S\} \\ &= \|Jy_0\| > 0\end{aligned}$$

$$\text{Also } m \leq \left\| \frac{x}{|||x|||} \right\| = \frac{\|x\|}{|||x|||} \Rightarrow |||x||| \leq m\|x\| \quad \blacksquare$$

Proposition 1.2

Für zwei Normen $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2$ auf X sind äquivalent:

- (1) $\|\cdot\|_1, \|\cdot\|_2$ sind äquivalent
- (2) Für alle $(x_n) \subset X$, $x \in X$ gilt $\|x_n - x\|_1 \rightarrow 0 \iff \|x_n - x\|_2 \rightarrow 0$
- (3) Für alle $(x_n) \subset X$ gilt $\|x_n\|_1 \rightarrow 0 \iff \|x_n\|_2 \rightarrow 0$
- (4) Es gibt Konstanten $0 < m, M < \infty$, so dass $mU_{(X, \|\cdot\|_1)} \leq U_{(X, \|\cdot\|_2)} \leq MU_{(X, \|\cdot\|_1)}$

Beweis

Vereinbarung: Sei $\mathbb{F} = \{(x_n) \in \mathbb{K}^N : x_i = 0 \text{ bis auf endlich viele } n \in N\}$ der Folgenraum und $e_j = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$ der Einheitsvektor, wobei die 1 an j-ter Stelle steht.

Beispiel

- $l^p = \{x = (x_n) \in \mathbb{K}^N : \|x\|_p = (\sum_{n=1}^{\infty} |x_n|^p)^{\frac{1}{p}} < \infty\}$
- $l^\infty = \{x = (x_n) \in \mathbb{K}^N : \|x\|_\infty = \sup_{n \in \mathbb{N}} |x_n| < \infty\}$
- $c_0 = \{x = (x_n) \in l^\infty : \lim_{n \rightarrow \infty} |x_n| = 0\}$

Gültigkeit der Dreiecksungleichung beweist man ähnlich wie bei $(\mathbb{K}^n, \|\cdot\|_p)$.

Lemma 1.3

Minkowskii-Ungleichung: $(\sum_{i=1}^{\infty} |x_i + y_i|^p)^{\frac{1}{p}} \leq (\sum_{i=1}^{\infty} |x_i|^p)^{\frac{1}{p}} (\sum_{i=1}^{\infty} |y_i|^p)^{\frac{1}{p}}$

Hölder-Ungleichung: mit $\frac{1}{p} + \frac{1}{p'} = 1$ gilt $\sum_{i=1}^{\infty} |x_i| |y_i| \leq (\sum_{i=1}^{\infty} |x_i|^p)^{\frac{1}{p}} (\sum_{i=1}^{\infty} |y_i|^{p'})^{\frac{1}{p'}}$

Bemerkung: Im unendlich dimensionalen Fall sind die Normen $\|\cdot\|_p$ auf \mathbb{F} nicht äquivalent.

Beweis

Beispiel

a) Raum der stetigen Funktionen

b) Raum der differentierbaren Funktionen

$$D^\alpha f(x) = \frac{\delta^{|\alpha|}}{\delta x_1^{\alpha_1} \dots \delta x_n^{\alpha_n}} f(x), \text{ wobei } |\alpha| = \alpha_1 + \dots + \alpha_n$$

Definition

$C_b^m(\Omega) = \{f : \Omega \rightarrow \mathbb{R} \mid D^\alpha f \text{ sind stetig in } \Omega, \text{ beschränkt auf } \Omega \text{ für alle } \alpha \in \mathbb{N}^n, |\alpha| \leq m\}$
mit der Norm: $\|f\|_{C_b^m} = \sum_{|\alpha| \leq m} \|D^\alpha f\|_\infty$

Bemerkung: Auf $C_b^m[0, 1]$ ist eine äquivalente Norm zu $\|f\|_{C_b^m}$ gegeben durch

$$\|f\|_0 = \sum_{i=0}^{m-1} |f^{(i)}(0)| + \|f^{(m)}\|_\infty$$

Denn $f^{(i)}(t) = f^{(i)}(0) + \int_0^t f^{(i+1)}(s) ds$ und damit $\|f^{(i)}\|_0 \leq |f^{(i)}(0)| + \|f^{(i+1)}\|_\infty$

Beispiel

$X = C(\bar{\Omega}), \Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, beschränkt.

Definiere $\|f\|_{\mathbb{L}^p} = (\int_\Omega |f(u)|^p du)^{\frac{1}{p}}$ und betrachte $f_k(t) = t^k, t \in [0, 1]$, dann gilt:

$$\|f\|_{\mathbb{L}^p} = \left(\frac{1}{kp+1} \right)^{\frac{1}{p}} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0, \quad p < \infty$$

Definition (Quotientenräume)

Sei $(X, \|\cdot\|)$ ein normierter Raum. $M \subset X$ sei abgeschlossener, linearer Unterraum.

(abgeschlossen: d.h. für alle $(x_n) \in M, \|x_n - x\| \rightarrow 0 \Rightarrow x \in M$)

Definiere $\hat{X} = X/M$, $\hat{x} \in X/M : \hat{x} = \{y \in X : y - x \in M\} = x + M$

Dabei gilt unter anderem $\hat{x}_1 + \hat{x}_2 = \hat{x}_1 + \hat{x}_2$ und $\lambda \hat{x}_1 = \lambda \hat{x}_1$; \hat{X} bildet somit einen Vektorraum.

Wir definieren nun eine Norm für die Äquivalenzklassen mittels $\|\hat{x}\|_{\hat{X}} := \inf\{\|y\|_X : y \in \hat{X}\}$

Beh.: $(\hat{X}, \|\cdot\|_{\hat{X}})$ ein normierter Raum.

$\|\hat{x}\|_{\hat{X}} = 0 : \exists y_n \in \hat{X}$ mit $\|y_n\| \rightarrow 0, x - y_n \in M \Rightarrow x \in M, \hat{x} = 0$ zu $\epsilon < 0$ wähle zu $\hat{x}_1, \hat{x}_2 \in \hat{X}$
Elemente

Beispiel

- hölderstetige Funktionen
- Lebesgues-Integrierbare Funktionen

1.3 Beschränkte und lineare Operatoren

Definition

Eine Teilmenge V eines normierten Raums $(X, \|\cdot\|)$ heißt beschränkt, falls

$$c := \sup_{x \in V} \|x\| < \infty, \text{ und damit auch } V \subset cU_{(X, \|\cdot\|)}$$

Bemerkung: Eine konvergente Folge $(x_n) \in X, x_n \rightarrow x$ ist beschränkt, denn $x_m \in \{y : \|x - y\| \leq 1\}$ für fast alle m .

Satz 1.4

Seien X, Y normierte Räume. Für einen linearen Operator $S : X \rightarrow Y$ sind äquivalent:

- a) T stetig, d.h. $x_n \rightarrow x$ impliziert $Tx_n \rightarrow Tx$
- b) T stetig in 0
- c) $T(U_{(X, \|\cdot\|)})$ ist beschränkt in Y
- d) Es gibt ein $c < \infty$ mit $\|Tx\| \leq c\|x\|$

Beweis

Definition

Seien X, Y normierte Räume. Mit $B(X, Y)$ bezeichnen wir den Vektorraum der beschränkten, linearen Operatoren $T : X \rightarrow Y$. Ist $X = Y$ schreiben wir auch kurz $B(X) := B(X, X)$.

Für $T \in B(X, Y)$ setze

$$\begin{aligned} \|T\| &= \sup\left\{\frac{\|Tx\|}{\|x\|} : x \in X, x \neq 0\right\} \\ &= \sup\{\|Tx\| : \|x\| \leq 1\} \end{aligned}$$

Die Norm $\|T\|$ von T ist die kleinste Konstante c für welche die Gleichung $\|Tx\| \leq c\|x\|$ für alle $x \in X$ gilt.

Satz 1.5

$(B(X, Y), \|\cdot\|)$ ist ebenfalls ein normierter Raum und für $X = Y$ gilt für $S, T \in B(X)$:

$$\|S \cdot T\| \leq \|S\| \|T\|$$

Beweis

Beispiel

a) $Id x = x, \|Id\| = 1$

b) Falls $\dim X = n < \infty$, Y normierter Raum, dann sind alle linearen Operatoren $T : X \rightarrow Y$ beschränkt. Beweis:

c) $X = C^\infty(0, 1), \|f\|_\infty = \sup_{u \in (0,1)} |f(u)|$
 $T : X \rightarrow X, Tf = f', f_k(t) = e^{i2\pi kt} \in X, Tf_k(t) = 2\pi i k f_k(t)$
 $\|f_k\| = 1, \|Tf_k\| = 2\pi k \rightarrow \infty$

d) $\mathbb{F} = \{(x_n) \in \mathbb{R}^n : x_n = 0 \text{ bis auf endlich viele } n\}$

$$T : \mathbb{F} \rightarrow \mathbb{R}, T((x_n)) = \sum_{n \in \mathbb{N}} n x_n \in \mathbb{R} \|Te_n\| = n \rightarrow \infty$$

Beispiel (Integraloperator)

$X = Y = C(\bar{\Omega}), \Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, beschränkt. Gegeben sei $k \in \bar{\Omega} \times \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}$

Für $f \in C(\bar{\Omega})$ setze: $Tf(u) = \int_{\Omega} k(u, v) f(v) dv, \quad (A(f_j))_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} f_j, A = (a_{ij})_{i,j=1,\dots,n}$

Dann ist $Tf \in C(\bar{\Omega})$ (nach Lebesgueschem Konvergenzsatz)

$$\begin{aligned} |Tf(u)| &\leq \int_{\Omega} |k(u, v)| |f(v)| dv \\ &\leq \int_{\Omega} |k(u, v)| dv \sup_{u \in \bar{\Omega}} |f(u)| \end{aligned}$$

sup über $u \in \bar{\Omega}$ liefert dann:

$$\begin{aligned} \|Tf\|_\infty &\leq \sup_{u \in \bar{\Omega}} \int_{\Omega} |k(u, v)| dv \|f\|_\infty \\ \Rightarrow \|T\| &= \sup_{u \in \bar{\Omega}} \int_{\Omega} |k(u, v)| dv < \infty, \end{aligned}$$

Die Abbildung $u \in \bar{\Omega} \rightarrow \int_{\Omega} |k(u, v)| dv \in \mathbb{R}$ ist stetig nach dem Konvergenzsatz von Lebesgue.

Beweis

Beispiel (Kompositionsoperator)

$\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen.

Beispiel (Differentialoperatoren)

$\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, $m \in \mathbb{N}, X = C^m(\bar{\Omega}), Y = C_b(\Omega),$

$$T : X \rightarrow Y, Tf(u) = \sum_{|\alpha| < m} a_\alpha D^\alpha f(u), u \in \mathbb{R}, a_\alpha \in C(\bar{\Omega})$$

$$\text{damit } \|Tf\|_\infty \leq \sum_{|\alpha| \leq m} \|a_\alpha\|_\infty \|D^\alpha f\|_\infty \leq c \|f\|_\infty$$

Beispiel (Matrizenmultiplikation)

Für $p \in [1, \infty]$ und $T \in B(l^p)$ setzen wir

$$e_l := (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0), \quad l \in \mathbb{N}, \quad \text{wobei die 1 an } l\text{-ter Stelle steht.}$$

und $a_{kl} = (Te_l)_k$, sowie $A = (a_{kl})_{k,l \in \mathbb{N}}$

$$\Rightarrow (Tx)_k = \left(\sum_{l=1}^{\infty} x_l Te_l \right)_k = \sum_{l=1}^{\infty} a_{kl} x_l, \quad k \in \mathbb{N} \Rightarrow Tx = Ax \text{ (unendliches Matrixprodukt)}$$

a) Die Hills-Tanerkin-Bedingung (nur Hinreichend)

Sei $p \in (1, \infty)$ und $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$. Setze

$$c := \left(\sum_{k \geq 1} \left(\sum_{l \geq 1} |a_{kl}|^q \right)^{\frac{p}{q}} \right)^{\frac{1}{p}} < \infty$$

so definiert T einen Operator $T \in B(l^p)$ mit $\|T\| \leq c$

Beweis

(i) Wohldefiniertheit: (& Beschränktheit)

Für $x \in l^p$ folgt

$$\begin{aligned} \|Tx\|_{l^p}^p &= \sum_{k \geq 1} |(Tx)_k|^p \\ &= \sum_{k \geq 1} \left| \sum_{l \geq 1} a_{kl} x_l \right|^p \\ &\leq \sum_{k \geq 1} \left(\sum_{l \geq 1} |a_{kl}|^q \right)^{\frac{p}{q}} \left(\sum_{l \geq 1} |x_l|^p \right)^{\frac{p}{q}} \\ &= c^p \|x\|_{l^p}^p < \infty \end{aligned}$$

(ii) Linearität

Wegen $c < \infty$ ist $(\sum_l |a_{kl}|^q)^{\frac{1}{q}} < \infty, \forall k \in \mathbb{N}$

Für $x \text{ in } l^p$ konvergiert die Reihe nach Hölder. Damit ist T offensichtlich linear. ■

b)

Bildquellen

Abb. ?? Tag: Name, [URL-Name](#)

Abkürzungsverzeichnis

Beh. Behauptung

Bew. Beweis

bzgl. bezüglich

bzw. beziehungsweise

ca. circa

d. h. das heißt

Def. Definition

etc. et cetera

ex. existieren

Hom. Homomorphismus

i. A. im Allgemeinen

o. B. d. A. ohne Beschränkung der Allgemeinheit

Prop. Proposition

sog. sogenannte

Vor. Voraussetzung

vgl. vergleiche

z. B. zum Beispiel

zhgd. zusammenhängend

z. z. zu zeigen

Symbolverzeichnis

Zahlenmengen

$\mathbb{N} = \{1, 2, 3, \dots\}$ Natürliche Zahlen

$\mathbb{Z} = \mathbb{N} \cup \{0, -1, -2, \dots\}$ Ganze Zahlen

$\mathbb{Q} = \mathbb{Z} \cup \{\frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \frac{2}{3}\} = \{\frac{z}{n} \text{ mit } z \in \mathbb{Z} \text{ und } n \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}\}$ Rationale Zahlen

$\mathbb{R} = \mathbb{Q} \cup \{\sqrt{2}, -\sqrt[3]{3}, \dots\}$ Reelle Zahlen

\mathbb{R}_+ Echt positive reelle Zahlen

$\mathbb{C} = \{a + ib | a, b \in \mathbb{R}\}$ Komplexe Zahlen

$I = [0, 1] \subsetneq \mathbb{R}$ Einheitsintervall