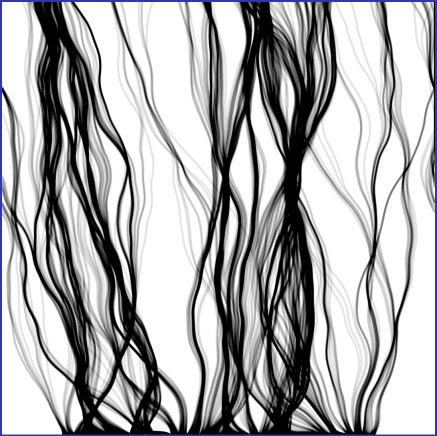
Angewandte Mathematik



Dr. rer. nat. Johannes Riesterer

Lipschitz-Stetig

Eine Abbildung $F : U \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$ heißt Lipschitz-Stetig, falls es eine Konstante $L \geq 0$ gibt mit

$$||F(t,x) - F(t,x')|| \leq L||x - x'||$$

für alle (t,x) und (t,x') in U.

Metrischer Raum

Ein metrischer Raum (X, d) ist eine Menge X zusammen mit einer Abbildung $d : X \times X \to \mathbb{R}$ die linear ist in beiden Argumenten und die Dreiecksungleichung $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y)$ erfüllt.

Beispiel

$d(x, y) := ||y - x||$ wobei $|| \cdot ||$ eine Norm ist.

Beispiel

Das für uns später relevante Beispiel ist der Funktionenraum mit der Maximumsnorm $||\varphi|| := \max_t$.

Banachscher Fixpunktsatz

Es sei (X, d) ein vollständiger metrischer Raum und $P : X \to X$ eine Abbildung mit

$$d(P(x), P(x)) < \lambda d(x, y)$$

und $\lambda < 1$. Dann besitzt P genau einen Fixpunkt $x^* \in X$ mit $P(x^*) = x^*$.

Figure: Quelle: Wikipedia

Wähle beliebiges $x_0 \in X$. Durch wiederholtes Abbilden erhalten wir die Folge $x_n := P(x_{n-1})$. Für diese Gilt nach Voraussetzung an P

$$d(x_{n+1}, x_n) < \lambda d(x_n, x_{n-1}) < \lambda^n d(x_1, x_0) \, .$$

Mit wiederholtem Anwenden der Dreiecksungleichung gilt

$$d(x_{n+m}, x_m) \leq d(x_{n+1}, x_n) + d(x_{n+2}, x_{n+1}) + \cdots + d(x_{n+m}, x_{n+m-1}) \, .$$

Da $\lambda < 1$ folgt $\lim_{n\to\infty} d(x_{n+m}, x_m) \leq \lim_{n\to\infty} \frac{\lambda^n}{1-\lambda} d(x_1, d_0) = 0$ und damit ist x_n eine Cauchyfolge. Da (X, d) vollständig ist, konvergiert die Folge in X gegen einen Grenzwert x^*. Für diesen gilt $P(x^*) = P(\lim_{n\to\infty} x_n) = \lim_{n\to\infty} P(x_n) = \lim_{n\to\infty} x_{n+1} = x^*$ und damit ist x^* ein Fixpunkt von P.

Lokaler Existenzsatz von Picard-Lindelöf

Das dynamisches System

$$F : U \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$$

sei lokal Lipschitz-Stetig. Dann gibt es zu jedem Punkt $(t_0, x_0) \in U$ ein Intervall $I_\delta(t_0) := (t_0 - \delta, t_0 + \delta) \subset \mathbb{R}$ auf dem das AWP

$$x' = F(t, x), \quad x(t_0) = x_0$$

Betrachte die Menge $M := \{\psi : I_\delta(t_0) \to \mathbb{R}^n \mid ||\psi(t) - x_0|| \leq b\}$ von Wegen in der Nähe von x_0 und die Abbildung

$$P : M \to M$$
$$(P\psi)(t) := x_0 + \int_{t_0}^{t} F(t, \psi(t))dt$$

Ein Fixpunkt von P ist eine Lösung der Differentialgleichung. P ist eine Kontraktion.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Eine Differentialgleichung der Form

$$x'(t) := A(t)x(t) + b(t)$$

mit $A : I \subset \mathbb{R} \to \mathbb{R}^{n \times n}$ und $b : I \subset \mathbb{R} \to \mathbb{R}^n$ heißt lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Existenz und Eindeutigkeit]

Ist $x'(t) := A(t)x(t) + b(t)$ eine lineare Differentialgleichung und A und b stetig, so besitzt das AWP

$$x'(t) := A(t)x(t) + b(t); \;\; x(t_0) = x_0$$

genau eine auf ganz I definierte Lösung.

Beweis

$F(t,x) := A(t)x(t) + b(t)$ ist Lipschitz-Stetig mit Konstanten $L := \max_{t \in J} ||A(t)||$ für jedes kompakte Intervall $J \subset I$.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

- Die Menge $\mathcal{L}$ der auf I definierten Lösungen der homogenen Gleichung $x'(t) = A(t)x(t)$ ist eine n-dimensionaler reeller Vektorraum.
- n Lösungen $\varphi_1, \cdots, \varphi_n : I \to \mathbb{R}^n$ bilden genau dann eine Basis für $\mathcal{L}$, wenn die Vektoren $\varphi_1(t), \cdots, \varphi_n(t)$ für ein $t \in I$ eine Basis des $\mathbb{R}^n$ bilden.

Sind $\varphi_1, \cdots, \varphi_n$ Lösungen der homogenen Gleichung, so auch $c_1 \cdot \varphi_1 + \cdots + c_n \cdot \varphi_n$, da die Ableitung linear ist. $\mathcal{L}$ ist somit ein Vektorraum. Definiere

$$\begin{aligned} \alpha_{t_0} &: \mathcal{L} \to \mathbb{R}^n \\ \alpha_{t_0}(\varphi) &:= \varphi(t_0) \; . \end{aligned}$$

Aufgrund des Existenzsatzes und der linearität ist α_{t_0} surjektiv und wegen der Eindeutigkeit der Lösung injektiv.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Eine Basis $\varphi_1, \cdots, \varphi_n$ des Lösungsraumes $\mathcal{L}$ der homogenen Gleichung $x'(t) = A(t)x(t)$ heißt Fundamentalsystem.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Für eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ definiert man die Exponentialfunktion

$$e^A := \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} A^k \; .$$

Es gilt

$$(e^{tA})' = Ae^{tA} \; .$$

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Für eine Matrix A lautet die Lösung des Anfangswertproblems $x'(t) = Ax(t)$ und $x(0) = x_0$

$$x(t) = e^{tA}x_0 \ .$$

Ist $v_1, \cdots, v_n$ eine Basis des $\mathbb{R}^n$, so ist $e^{tA}v_1, \cdots, e^{tA}v_n$ ein Fundamentalsystem für $\mathcal{L}$. Damit bilden die Spalten von e^{tA} ein Fundamentalsystem.

Beweis

Es ist $x(0) = x_0$ und $x'(t) = Ax(t)$.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Sei v eine Eigenvektor von A zum Eigenwert λ. Dann löst

$$\varphi_v(t) := e^{t\lambda} v$$

das AWP $x' = Ax$ mit $x(0) = v$.

Beweis

$\varphi_v'(t) = \lambda e^{t\lambda} v = e^{t\lambda} \lambda v = e^{t\lambda} A v = A e^{t\lambda} v = A\varphi_v(t)$.

Lineare (gewöhnliche) Differentialgleichung.

Hat eine Matrix A n Eigenvektoren $v_1, \cdots, v_n$ zu den Eigenwerten $\lambda_1, \cdots \lambda_n$, so bilden die Lösungen $\varphi_{v_1}, \cdots \varphi_{v_n}$ ein Fundamentalsystem.

Beweis

Eigenvektoren sind linear unabhängig.

Hauptvektoren.

Ein Vektor v heißt Hauptvektor zum Eigenwert λ, falls es eine Zahl $s > 0$ gibt mit

$$(A - \lambda E)^s v = 0$$

Die kleinste Zahl s, für die dies gilt heißt Stufe.

Hauptvektoren

Zu jeder Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ gibt es eine Basis aus Hauptvektoren.

Hauptvektoren

Für einen Haupvektor v der Stufe s zum Eigenwert λ ist

$$e^{At}v = e^{\lambda I t}e^{(A-\lambda I)t} = e^{\lambda t}\sum_{k=0}^{s-1}\frac{1}{k!}((A-\lambda I)^k t^k v)$$

Hauptvektoren

Sei $x' = Ax$ mit $A := \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ und λ, μ die Eigenwerte von A.

Dann können folgende Fälle auftreten:

- Es gibt zwei verschiedene reelle Eigenwerte λ_1, λ_2. Die allgemeine Lösung lautet dann $\varphi(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} v_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} v_2 \; c_1, c_2 \in \mathbb{R}$ mit den Eigenvektoren v_1, v_2.
- λ ist ein doppelter reller Eigenwert.
  - Der Lösungsraum $(A - \lambda I)x = 0$ hat dimension 2. Das ist der Fall, wenn bis auf Basistransformation $A = \lambda I$ ist.
    In diesem Fall hat die Differentialgleichung die allgemeinen Lösungen

$$\varphi(t) = e^{\lambda t} v, \;\; v \in \mathbb{R}^2 \text{ beliebig}$$

Hauptvektoren

- - Der Lösungsraum $(A-\lambda I)x = 0$ hat dimension 1.
    In diesem Fall gibt es einen Hauptvektor h der Stufe 2, also eine Lösung von $(A-\lambda I)h = v$. Die allgemeinen Lösungen lauten damit

$$\varphi(t) = e^{\lambda t}(c_1 v + c_2(h + tv))\ c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

- A hat die komplex konjugierten Eigenwerte $\lambda, \bar{\lambda} \in \mathbb{C}$. Dann hat A die komplexen Eigenvektoren $w, \bar{w} \in \mathbb{C}^2$. Da A reell ist, sind $\varphi_1(t) := Re(we^{\lambda t})$ und $\varphi_2(t) := Im(we^{\lambda t})$. Mit $w = u + iv$ und $\lambda = \gamma + i\theta$ ergibt sich

$$\varphi_1(t) = Re(we^{\lambda t}) = e^{\gamma t}(\cos\theta t \cdot u - \sin\theta t \cdot v)$$
$$\varphi_2(t) = Im(we^{\lambda t}) = e^{\gamma t}(\sin\theta t \cdot u + \cos\theta t \cdot v)$$

Hauptvektoren

Die Lösungen sind damit gegeben durch

$$\varphi(t) = c_1\varphi_1(t) + c_2\varphi_2(t)$$