

F.S. I.2 Homogene GDGS

$$f^{(n)} + a_{n-1} f^{(n-1)} + \dots + a_0 f = 0 \quad (*)$$

Ableitungsoperator: $Df = f'$

Identitäts-Operator: $\text{id}: \text{id}(f) = f$

$$D \circ D(f) = D(f') = f''$$

$$D: C^\infty(\mathbb{R}; \mathbb{R}) \longrightarrow C^\infty(\mathbb{R}; \mathbb{R})$$

$$D^k = \underbrace{D \circ D \circ \dots \circ D}_{k\text{-mal verknüpft}}$$

k -mal verknüpft

$$D^k(f) = f^{(k)}$$

$$(*) \Leftrightarrow D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_1 D + a_0 \text{id}(f) = 0$$

$$P(\lambda) = \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0$$

$$= \prod_{i=1}^l (\lambda - \lambda_i)^{m_i} \quad \lambda_i \neq \lambda_j \Leftrightarrow i \neq j \quad m_i \in \mathbb{N}^*$$

$m_i = \text{Vielfachheit der NST}$

$\uparrow$
 $\mathbb{N}^* = \text{natürliche Zahlen ohne } 0$

$$\sum_{i=1}^l m_i = n$$

$$f_{ik} = t^k e^{\lambda_i t}$$

$$\# f_{ik} = n$$

$$\bar{i} = 1, \dots, l$$

$$0 \leq k < m_i$$

die $\{f_{ik}\}$ Familie bildet eine Familie von genau n Elementen.

Satz I.2.14 (aus letzte Vorlesung): steht dort genauer.

$$\text{Span} \{f_{ik}\} = \mathbb{Z}(a_0 \dots a_{n-1}) = \text{Lösungsraum von } (*)$$

$\uparrow$
Bildet eine Basis von unserem Lösungsraum!

Beweis von I.2.14

Wir haben schon in der letzten V bewiesen, dass:

$$\text{span} \{f_{ik}\} \subset Z(a_0 \dots a_{n-1}).$$

$$\text{Jetzt beweisen wir: } Z(a_0 \dots a_{n-1}) \subset \text{Span} \{f_{ik}\}$$

$$\dim Z = n$$

→ Es genügt zu beweisen, dass die Familie $\{f_{ik}\}$ eine linear unabhängige Familie innerhalb $C^\infty(\mathbb{R}; \mathbb{R})$ bildet:

$$\begin{aligned} P(\lambda) &= \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_0 \\ &= \prod_{i=1}^l (\lambda - \lambda_i)^{m_i} \end{aligned}$$

$$P(D) = D^n + a_{n-1}D^{n-1} + \dots + a_0 \text{id}$$

$$\begin{aligned} (D + \lambda_i \text{id}) \circ (D - \lambda_j \text{id})(f) &= (D - \lambda_i \text{id})(f - \lambda_j f) \\ \lambda_i \neq \lambda_j & \\ &= \ddot{f} - (\lambda_i + \lambda_j) \dot{f} + \lambda_i \lambda_j f \\ &= (D - \lambda_j \text{id}) \circ (D - \lambda_i \text{id}) \end{aligned}$$

mittels
Induktivbeweis $\Rightarrow P(D) = \prod_{i=1}^l (D - \lambda_i \text{id})^{m_i}$

(was mit Π dargestellt wird $\Rightarrow$ Verknüpfung)

letztes Mal gesehen: $(D - \lambda_i \text{id})(q(t) e^{\lambda_i t}) = q^{(k)}(t) e^{\lambda_i t}$

$$\Rightarrow \boxed{(D - \lambda_i \text{id})^{m_i} (t^k e^{\lambda_i t}) = 0} \Rightarrow t^k e^{\lambda_i t} \text{ Mitglied vom Lösungsraum!}$$

$k < m_i$ $f_{ik}(t)$

$$0 = \sum_{i=1}^l \sum_{k=0}^{m_i-1} b_{ik} f_{ik}(t) \quad \forall t \in \mathbb{R} \quad \text{linearkomb. von Funktionen}$$

$b_{ik} \in \mathbb{C}$

Ziel: wir beweisen, dass alle $b_{ik} = 0$

↳ daraus folgt dann direkt, dass alle f_{ik} lin. unabh. sind.

Beweis durch Widerspruch: Wir nehmen an, dass $\exists i_0$ und k mit $b_{i_0,k} \neq 0$
 $b_{i_0,m_0-1} \quad b_{i_0,m_0-2} \quad \dots \quad b_{i_0,0}$: es existiert mind. 1 $b_{i_0,k}$ hier wo $\neq 0$ ist.

Sei k_0 der höchste $k \in \{0 \dots m_{i_0}-1\}$ mit $b_{i_0,k_0} \neq 0$

Vorgehensweise: wir versuchen, so viele Koeffizienten wie möglich
 von $\sum_{i=1}^l \sum_{k=0}^{m_i-1} b_{i,k} f_{i,k}$ zu "töten"

$$\prod_{i \neq i_0} (D - \lambda_i \text{id})^{m_i} \left(\sum_{i=1}^l \sum_{k=0}^{m_i-1} b_{i,k} f_{i,k} \right) = \prod_{i \neq i_0} (D - \lambda_i \text{id})^{m_i} \left(\sum_{k=0}^{k_0} b_{i_0,k} f_{i_0,k} \right) = \underline{0}$$

es bleibt nur die Summe für i_0
 (alle $1 < i_0$ verschwinden.)

2. Schritt: alle $b_{i_0,k}$ mit $k < k_0$ umbringen:

$$\underline{0} = \underbrace{(D - \lambda_{i_0} \text{id})^{k_0}}_{\text{Operator}} \underbrace{\prod_{i \neq i_0} (D - \lambda_i \text{id})^{m_i}}_{\text{wenden auf an}} \left(\sum_{k=0}^{k_0} b_{i_0,k} f_{i_0,k} \right)$$

diese 2 Operatoren kommutieren! $\rightarrow$ umkehren:

$$\underline{0} = \prod_{i \neq i_0} (D - \lambda_i \text{id})^{m_i} \circ (D - \lambda_{i_0} \text{id})^{k_0} \left(\sum_{k=0}^{k_0} b_{i_0,k} f_{i_0,k} \right)$$

dh. alle $k < k_0$ verschwinden!

$$0 = \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq i_0}}^l (D - \lambda_i \text{id})^{m_i} \circ (D - \lambda_{i_0} \text{id})^{k_0} (b_{i_0,k_0} t^{k_0} e^{\lambda_{i_0} t}) =$$

k_0 -te Ableitung von $t^{k_0} = k_0!$

$$= \prod_{i \neq i_0} (D - \lambda_i \text{id})^{m_i} (b_{i_0,k_0} k_0! e^{\lambda_{i_0} t}) = b_{i_0,k_0} k_0! \prod_{i \neq i_0} (\lambda_{i_0} - \lambda_i)^{m_i} e^{\lambda_{i_0} t} \neq 0$$

Induktivbeweis

Widerspruch!

I.3 Inhomogene GDGS (5.7 Skript)

GDGS gewöhnliche DG Systeme

I.3.1 Beispiel: $\dot{f} = -\alpha f + 1$

$$\dot{f} + \alpha f = 1$$

$\uparrow$
Quelle

→ inhomogene Gleichung!

Wie lösen? → Wir suchen eine partikuläre Lösung:

$$f_{\text{part}}(t) \equiv \frac{1}{\alpha}$$

← warum löst das die GDGS??



∀ f nehmen wir $f - f_{\text{part}} = f_{\text{hom}}$

$$\dot{f}_{\text{hom}} + \alpha f_{\text{hom}} = 0$$

I.3.2 Sei $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$

Sei $B \in C^0(\mathbb{R}; \mathbb{R}^n)$ Vektorfunktion

Sei F_{part} eine partikuläre Lösung von dem Inhomogenen System
von der Form:

$$\frac{dF}{dt} = AF + B$$

Dann sind alle Lösungen von der Form $F = F_{\text{part}} + F_{\text{hom}}$

wobei F_{hom} das zugehörige homogene System

$$\frac{dF_{\text{hom}}}{dt} = AF_{\text{hom}} \text{ löst.}$$

$$\text{D.h. } F = F_{\text{part}} + \text{Exp}(tA) F_0$$

es reicht, 1 part. Lösung zu finden!

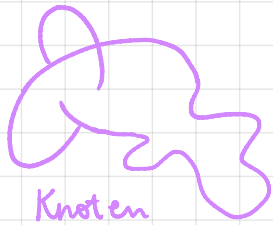
→ es gibt i.A. kein Rezept um eine partikuläre Lösung zu finden! → Übung & Glück.

II. Stetigkeit auf $\mathbb{R}^d$ + ein wenig Topologie (Skript Kap. 4)

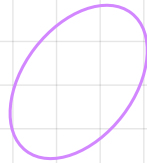
↳ = Studium von Räumen, aber ohne Abstände zu messen.

mini-Exkurs:

Topologie → Ähnlichkeit: kann man ein Objekt in ein anderes Objekt transformieren, ohne ihn zu zerreißen, ohne Gewalt



Knoten



Verbindung zur Knotentheorie!

⇒ in Topologie gleiches Objekt!

II.1. Grenzwerte von Funktionen:

II.1.1 Beispiel: $f(x) = \frac{\sin(x)}{x}$

a-priori wird f nur auf $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ definiert.
↑
Lücke!

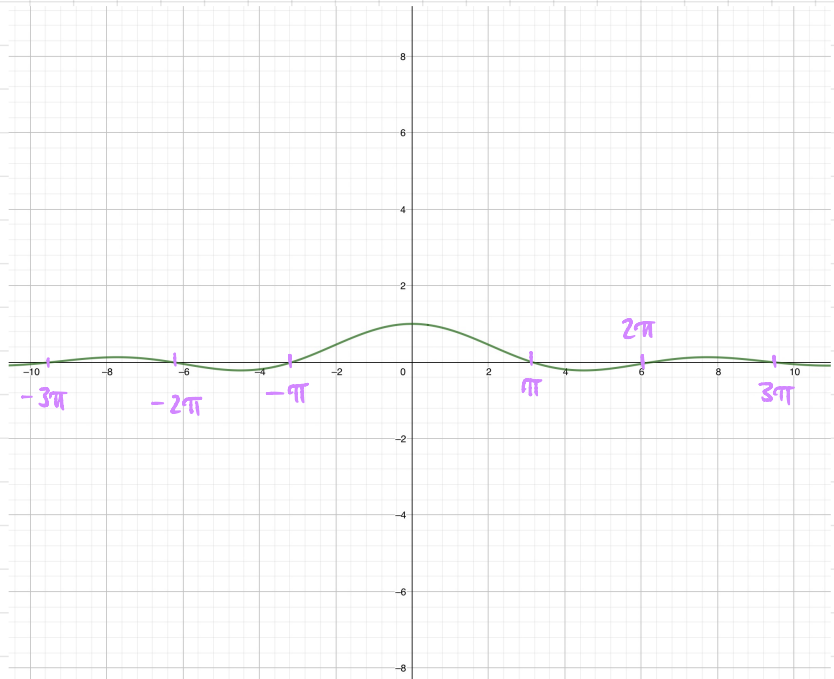
$\sin x = x(1 + r(x))$ Kor. 5.7.8 Kowalski

$$\lim_{x \rightarrow 0} r(x) = 0$$

$$r(x) = o(1)$$

$$\frac{\sin(x)}{x} = 1 + r(x)$$

$$\sin(x) = x - \frac{x^3}{3!} + x^3(r_3(x))$$



$$\frac{\sin(x)}{x} = 1 - \frac{x^2}{3!} + x^2(r_3(x)) \quad \lim_{x \rightarrow 0} r_3(x) = 0$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x)}{x} = 1$$

Wir "können" $f(x)$ mit dem Wert $f(0)=1$ an der Stelle 0 stetig ergänzen.

Thema: Darf man eine Funktion als stetige Funktion ergänzen ("Lücken füllen") oder nicht?

II.1.2 Definition: Sei $(x_k)_{k \in \mathbb{N}} \in \mathbb{R}^d$ man sagt dass

$x_k \rightarrow x$ konvergiert, wenn:

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \|x_k - x\|_2 = 0$$

$$\|x_k - x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_k^i - x^i)^2}$$

$$x_k = \begin{pmatrix} x_k^1 \\ x_k^2 \\ \vdots \\ x_k^d \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \forall i=1 \dots d \quad \boxed{\lim_{k \rightarrow \infty} x_k^i = x^i}$$