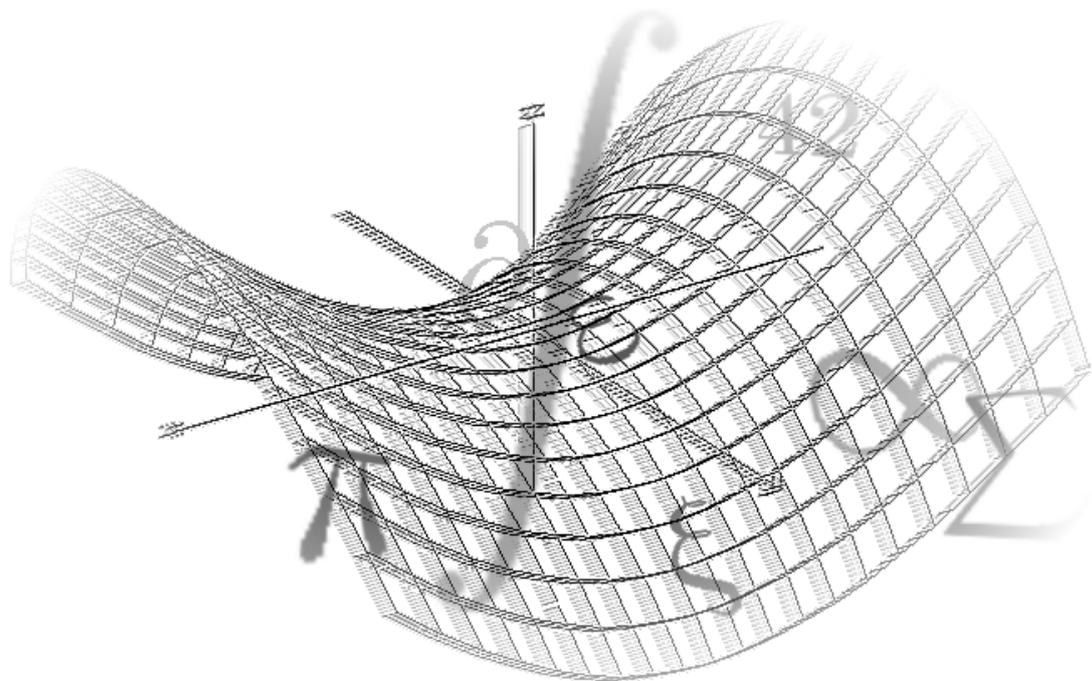


HÖHERE MATHEMATIK FÜR INFORMATIKER

Mitschrieb der Vorlesung HÖHERE MATHEMATIK FÜR INFORMATIKER
von Herrn Prof. M. PLUM an der Universität Karlsruhe (TH)
im Wintersemester 2000/2001 und Sommersemester 2001

von DANIEL WINKLER
featured by L^AT_EX, Toshiba and friends



Inhaltsverzeichnis

0	Vorbemerkungen	7
0.1	Mengen	7
0.2	Abbildungen	7
0.3	Aussagen	8
1	Zahlen	11
1.1	Reelle Zahlen	11
1.2	Axiome der reellen Zahlen	11
1.3	Natürliche Zahlen	15
1.4	Prinzip der vollständigen Induktion	16
1.5	Einige Formeln (Notationen)	17
1.6	$\sqrt[n]{}$	19
1.7	Potenzen mit rationalen Exponenten	19
2	Folgen, Konvergenz	21
2.1	Definition der Folgen	21
2.2	Konvergenz	22
2.3	Monotonie	26
2.4	Häufungswert	28
2.5	CAUCHY-Kriterium	30
3	Reihen	33
3.1	Exponentialfunktion	41
3.2	Eigenschaften der Exponentialfunktion	43
4	Potenzreihen	45
4.1	Der Cosinus	48
4.2	Der Sinus	48
4.3	Weiteres zu Sinus und Cosinus	49
5	g-adische Entwicklungen	51
6	Grenzwerte bei Funktionen	55
6.1	Allgemeines	55
6.2	Exponentialfunktion	58
7	Stetige Funktionen	59
7.1	Potenzreihen	60

7.2	Zwischenwertsatz	61
7.3	Nullstellensatz von BOLZANO	62
7.4	Kompakte Mengen	62
7.5	Exponentialfunktion und Logarithmus	64
7.6	Verschärfter Stetigkeitsbegriff	65
7.7	Gleichmäßige Stetigkeit	65
7.8	LIPSCHITZ-Stetigkeit	66
7.9	Zusammenfassung	66
8	Funktionenfolgen und -reihen	67
8.1	Punktweise Konvergenz	67
8.2	Gleichmäßige Konvergenz	68
8.3	Potenzreihen	69
9	Differentialrechnung	73
9.1	Differentiationsregeln	74
9.2	Umkehrfunktion	76
9.3	Extrempunkte	77
9.4	Mittelwertsatz der Differentialrechnung	77
9.5	Anwendungen:	78
9.6	Die Regeln von DE L'HOSPITAL	80
9.7	Cosinus und Sinus	83
9.8	Die Zahl π	83
9.9	Weitere Eigenschaften von \sin und \cos , Periodizität	84
9.10	Sonstiges	84
9.11	Höhere Ableitungen	85
9.12	Höhere Ableitungen bei Potenzreihen	87
9.13	Satz von TAYLOR	88
9.14	Extrema	90
10	Das RIEMANN-Integral	93
10.1	Integrabilitätskriterium	97
10.2	Hauptsätze der Differential- und Integralrechnung	99
10.3	Partielle Integration	108
10.4	Integration durch Substitution	109
10.5	Mittelwertsatz der Integralrechnung	114
11	Partialbruchzerlegung	119
11.1	Fundamentalsatz der Algebra	119
11.2	Zerlegung	120
12	Integration rationaler Funktionen	123
13	Explizite Integration weiterer Funktionenklassen	125
14	Uneigentliche Integrale	129
14.1	Konvergenzkriterien	130

15 Komplexe Exponential-, Sinus-, Cosinusfunktion	137
15.1 Polarkoordinaten	139
15.2 n -te Wurzeln	140
16 FOURIER-Reihen	141
16.1 Orthogonalitätsrelationen	141
16.2 Die FOURIER-Reihe	142
16.3 Komplexe Schreibweise von FOURIER-Reihen	147
17 Der Raum \mathbb{R}^n	149
18 Konvergenz im \mathbb{R}^n	153
19 Grenzwerte von Funktionen, Stetigkeit	157
20 Folgen, Reihen, Potenzreihen und Stetigkeit in \mathbb{C}	163
20.1 Konvergenz von Folgen	163
20.2 Unendliche Reihen	164
20.3 Komplexe Funktionen	165
20.4 Potenzreihen	165
21 Differentialrechnung im \mathbb{R}^n	169
21.1 Partielle Differenzierbarkeit	169
21.2 Differenzierbarkeit und Stetigkeit	173
21.3 Die Richtungsableitung	177
21.4 Der Satz von TAYLOR	180
22 Differentialrechnung für vektorwertige Funktionen	185
22.1 Allgemeines	185
22.2 Implizit definierte Funktionen	189
22.3 Extremwertprobleme mit Nebenbedingungen	194
23 Integration im \mathbb{R}^n	197
23.1 Das RIEMANN-Integral	197
23.2 Integration über allgemeineren Mengen	202
23.3 Verallgemeinerung der Substitutionsregel	211
24 Spezielle Differentialgleichungen 1. Ordnung	219
24.1 Exakte Differentialgleichungen	220
24.2 Differentialgleichung mit getrennten Veränderlichen	224
24.3 Lineare Differentialgleichungen 1. Ordnung	226
24.4 BERNOULLISCHE Differentialgleichung	229
24.5 RICCATISCHE Differentialgleichung	230
25 Systeme von Differentialgleichungen 1. Ordnung	231
25.1 Allgemeines	231
25.2 Lineare Differentialgleichungs-Systeme	235
25.3 Reduktionsverfahren von D’ALEMBERT	240

26 Lineare Differentialgleichungen höherer Ordnung	243
26.1 Differentialgleichungen mit speziellen Inhomogenitäten	245
26.2 EULERSche Differentialgleichungen	247
26.3 Weitere Spezialfälle	247
27 Die FOURIER-Transformation	251
27.1 Die FOURIER-Transformierte	254
27.2 CAUCHYScher Hauptwert	255
27.3 Umkehrung stückweise glatter Funktionen	256
27.4 Faltungen	258
28 Die LAPLACE-Transformation	263
28.1 Eigenschaften der LAPLACE-Transformation	267
28.2 Faltungen	268
28.3 Ableitungen und Stammfunktionen	269
28.4 Anwendungen auf lineare Differentialgleichungen	272
A Tabellen	275
B Index	279
C Abbildungsverzeichnis	285
D Literaturverzeichnis	287

Hinweis: Dieser Mitschrieb wird in seiner Form nicht mehr verändert. Er enthält den Stoff der Vorlesungen in den Jahren 2000 und 2001.

In einem separaten Projekt wurde nun dieser Mitschrieb durch Inhalte der folgenden Vorlesungen und anderen Ergänzungen zu einem „inoffiziellen Skriptum“ erweitert, das ebenfalls auf der Webseite <http://www.danielwinkler.de/hm/> zum Download zur Verfügung steht.

Aus diesem Grund wird dieser hier vorliegende Mitschrieb nicht mehr so häufig gewartet. Fehlerkorrekturen und Verbesserungen fließen *zuerst* in das o.g. Skript.

Dieser Mitschrieb erhebt keinen Anspruch auf Vollständigkeit und Korrektheit. Alle Rechte vorbehalten. Beweise, die in den Saalübungen geführt wurden, sind nicht enthalten.

Kommentare, Fehler und Vorschläge bitte an post@danielwinkler.de. Bei Fehlern bitte *nicht* die Seitenzahl sondern die Nummer des Satzes, der Abbildung etc. sowie die Revisionsnummern angeben. Danke.

Die aktuelle Version dieses Mitschriebs ist auf der Website <http://www.danielwinkler.de/hm/> zu finden.

Mein besonderer Dank gilt vor allem:

CHRISTIAN SENGER für die eingebetteten Skizzen

MARTIN RÖHRICHT für das Material zum Anhang A und Korrekturen

RICHARD WALTER

NORBERT SILBERHORN für die Korrekturen und Anregungen

JOHANNES SINGLER

JULIAN DIBBELT

Kapitel 0

Vorbemerkungen

0.1 Mengen

Eine *Menge* ist nach CANTOR eine Zusammenfassung M von bestimmten wohlunterschiedenen Objekten unserer Anschauung oder unseres Denkens (welche *Elemente* von M genannt werden) zu einem Ganzen.

Notation: geschweifte Klammern $\{\}$

Beispiel 0.1. Notationen:

- $M = \{1, 2, 3\}$
- $M = \{x : x \text{ ist Vielfaches von } 7\}$ oder $\{x \in \mathbb{N} : x \text{ Vielfaches von } 7\}$

Weitere Grundnotation: Doppelpunkt zur Kennzeichnung von *Definitionen*.

Beispiel 0.2. Wollen die Funktion f definieren. Schreibe (z.B.) $f(x) := x^2$ Nur bei einer Neudefinition, nicht bei einer Gleichung. Oder: $a := 15$, f heißt *injektiv*: \Leftrightarrow Für alle $a, \tilde{a} \in M$ mit $a \neq \tilde{a}$ gilt ...

$a \in M$ (oder $M \ni a$):	a ist Element von M ; M enthält a
$a \notin M$ (oder $M \not\ni a$):	analog s.o.
$M = N$:	M enthält die selben Elemente wie N
$M \neq N$:	analog s.o.
$M \subset N$ (oder $M \subseteq N$):	M ist Teilmenge von N , d.h. jedes Element von M ist auch ein Element von N ; Gleichheit der Mengen ist erlaubt.
$N \supset M$ (oder $N \supseteq M$):	N ist Obermenge von M ; analog
$M \subsetneq N$:	M ist echte Teilmenge von N ; $M \neq N$
\emptyset :	leere Menge

$M \cup N = \{a : a \in M \text{ oder } a \in N\}$	(Vereinigungsmenge)
$M \cap N = \{a : a \in M \text{ und } a \in N\}$	(Schnittmenge)
$M \setminus N = \{a : a \in M \text{ und } a \notin N\}$	(Komplementmenge)

M, N heißen *disjunkt*, wenn $M \cap N = \emptyset$

$\mathcal{P}(M) = \{N : N \subset M\}$: Potenzmenge von M (Menge aller Teilmengen)

Beispiel 0.3. Beispiel für die Potenzmenge von $M = \{1, 2\}$:

$$\mathcal{P}(M) = \{\{1, 2\}, \{1\}, \{2\}, \emptyset\}$$

0.2 Abbildungen

Seien M, N Mengen. Eine *Abbildung* oder *Funktion* f von M nach N ist eine Vorschrift, die jedem Element $a \in M$ in eindeutiger Weise ein $f(a) \in N$ zuordnet.

Notation: $f : M \rightarrow N$, $a \mapsto f(a)$

Beispiel 0.4.

$$M = N = \mathbb{R}, \quad f : \left\{ \begin{array}{l} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto x^2 \end{array} \right\}$$

$f_1 : M_1 \rightarrow N_1$ und $f_2 : M_2 \rightarrow N_2$ heißen *gleich* (kurz $f_1 \equiv f_2$) (identisch), wenn $M_1 = M_2$, $N_1 = N_2$ und $f_1(a) = f_2(a)$ für alle $a \in M_1$.

$f : M \rightarrow N$ heißt

- *injektiv*, wenn für alle $a, \tilde{a} \in M$ mit $a \neq \tilde{a}$ gilt: $f(a) \neq f(\tilde{a})$; ($x \mapsto x$ ist injektiv, $x \mapsto x^2$ nicht)
- *surjektiv*, wenn für alle $\tilde{a} \in N$ ein $a \in M$ existiert mit $f(a) = \tilde{a}$ (\Rightarrow die Bildmenge wird voll ausgeschöpft)
- *bijektiv*, wenn f sowohl injektiv als auch surjektiv ist; eindeutige Zuordnung

Für $M_1 \subset M$ heißt $f(M_1) = \{f(a) : a \in M_1\}$ *Bildmenge* von M_1 (unter f).

Für $N_1 \subset N$ heißt $f^{-1}(N_1) = \{a \in M : f(a) \in N_1\}$ *Urbildmenge* von N_1 (unter f).

Sind $f : M \rightarrow N$ und $g : N \rightarrow P$ Abbildungen, so heißt die Abbildung

$$g \circ f : \left\{ \begin{array}{l} M \rightarrow P \\ a \mapsto g(f(a)) \end{array} \right\}$$

Hintereinanderausführung von f und g .

0.3 Aussagen

Unter einer *Aussage* verstehen wir ein sprachliches oder gedankliches Gefüge, welches entweder wahr oder falsch ist.

Beispiel 0.5.

- „4 ist eine gerade Zahl“ ist eine wahre Aussage.
- „Bananen sind kugelförmig“ ist eine falsche Aussage.
- „Nachts ist es kälter aus draußen“ ist keine Aussage.
- „Es gibt unendlich viele Sterne“ ist eine Aussage, die wahr oder falsch sein kann.

Sind A, B Aussagen, so sind die Aussagen $\neg A$, $A \wedge B$, $A \vee B$, $A \dot{\vee} B$, $A \Rightarrow B$, $A \Leftrightarrow B$ erklärt durch:

$\neg A$: A ist falsch (Negation)

$A \wedge B$: A und B sind beide wahr (und)

$A \vee B$: A oder B ist wahr (oder)

$A \dot{\vee} B$: entweder A oder B ist wahr (excl. oder)

$A \Rightarrow B$: aus A folgt B ; wenn A wahr ist, dann ist auch B wahr (Implikation)

(ist immer wahr, wenn A falsch ist; ist nur dann falsch, wenn B falsch ist)

Bsp: „Wenn Bananen kugelförmig sind, ist 4 gerade.“ \Rightarrow eine wahre Aussage.

$A \Leftrightarrow B$: A ist genau dann wahr, wenn B wahr ist. (Äquivalenz)

Sei M eine Menge und E eine Eigenschaft, die ein Element $a \in M$ haben kann. Dann sind folgende Aussagen machbar:

- $\forall_{a \in M} a$ hat die Eigenschaft E ; jedes $a \in M$ hat die Eigenschaft E
(\forall heißt *All-Quantor*)
- $\exists_{a \in M} a$ hat die Eigenschaft E ; es existiert ein $a \in M$ mit der Eigenschaft E
(\exists heißt *Existenzquantor*)

- $\exists^1_{a \in M} a$ hat die Eigenschaft E ; es existiert *genau ein* $a \in M$ mit der Eigenschaft E

Grundsätzliches Ziel der Mathematik: Möglichst viele nichttriviale Aussagen über gewisse Objekte. Ein solches gedankliches Gebäude kann nicht aus dem „Nichts“ kommen. Start des mathematischen Denkens: Grundannahmen, **Axiomen**, die nicht bewiesen werden können.

Insbesondere brauchen wir Axiome, die uns die *Zahlen* liefern.

Möglichkeiten:

- PEANO-Axiome liefern die natürlichen Zahlen \mathbb{N} daraus ganze Zahlen und rationale Zahlen *konstruieren*. Weiteres Axiom liefert die reellen Zahlen \mathbb{R} , daraus auch die komplexen Zahlen konstruierbar.
- Axiome sofort auf die Ebene der reellen Zahlen fordern. Das wollen wir auch im Folgenden tun.

Kapitel 1

Zahlen

1.1 Reelle Zahlen

Axiomatische Forderung: Es gibt eine Menge \mathbb{R} , genannt die Menge der reellen Zahlen, mit folgenden Eigenschaften:

1.2 Axiome der reellen Zahlen

1.2.1 Körperaxiome

In \mathbb{R} seien zwei Verknüpfungen $+$, \cdot gegeben, die jedem Paar $a, b \in \mathbb{R}$ genau ein $a + b \in \mathbb{R}$ und ein $a \cdot b \in \mathbb{R}$ zuordnen. Dabei soll gelten:

A1: Assoziativgesetz der Addition

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad (a + b) + c = a + (b + c)$$

A2: neutrales Element der Addition

$$\exists 0 \in \mathbb{R} \quad \forall a \in \mathbb{R} \quad a + 0 = a$$

A3: inverses Element der Addition

$$\forall a \in \mathbb{R} \quad \exists (-a) \in \mathbb{R} \quad a + (-a) = 0$$

A4: Kommutativgesetz der Addition

$$\forall a, b \in \mathbb{R} \quad a + b = b + a$$

A1 bis A4 ergibt: $(\mathbb{R}, +)$ ist eine *kommutative Gruppe*.

A5: Assoziativgesetz der Multiplikation

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad (a \cdot b) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$$

A6: neutrales Element der Multiplikation

$$\exists 1 \in \mathbb{R} \quad \forall a \in \mathbb{R} \quad a \cdot 1 = a, \quad 1 \neq 0$$

A7: inverses Element der Multiplikation

$$\forall a \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \exists a^{-1} \in \mathbb{R} \quad a \cdot a^{-1} = 1$$

A8: Kommutativgesetz der Multiplikation

$$\forall a, b \in \mathbb{R} \quad a \cdot b = b \cdot a$$

A5 bis A8 ergibt: $(\mathbb{R} \setminus \{0\}, \cdot)$ ist eine *kommutative Gruppe*

A9: Distributivgesetz

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad a \cdot (b + c) = a \cdot b + a \cdot c$$

A1 bis A9 ergibt: $(\mathbb{R}, +, \cdot)$ ist ein *Körper*.

Alle bekannten Regeln der Grundrechenarten lassen sich aus A1 bis A9 herleiten und seien von nun an bekannt.

Schreibweise:

Für $a, b \in \mathbb{R}$:

$$ab := a \cdot b$$

$$a - b := a + (-b)$$

$$\text{falls } a \neq 0 : \frac{b}{a} := ba^{-1}$$

Beispiel 1.1.

(1) Das Nullelement 0 ist eindeutig:

$$\text{Sei } \tilde{0} \text{ weiteres Element mit } \forall a \in \mathbb{R} \quad a + \tilde{0} = a$$

$$\text{Dann: } \tilde{0} = \tilde{0}0 = 0\tilde{0} = 0$$

(2) $\forall a \in \mathbb{R} \quad a \cdot 0 = 0$:

$$a \cdot 0 = a \cdot (0 + 0) = a \cdot 0 + a \cdot 0 \quad | -(a \cdot 0)$$

$$0 = a \cdot 0$$

1.2.2 Anordnungsaxiome

In \mathbb{R} ist eine Relation \leq gegeben, für die gilt:

A10

$$\forall a, b \in \mathbb{R} \quad [a \leq b \vee b \leq a]$$

A11

$$\forall a, b \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \wedge b \leq a) \Rightarrow a = b]$$

A12

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \wedge b \leq c) \Rightarrow a \leq c]$$

$\Rightarrow \mathbb{R}$ ist eine total geordnete Menge.

A13

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \Rightarrow a + c \leq b + c)]$$

A14

$$\forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \wedge 0 \leq c) \Rightarrow a \cdot c \leq b \cdot c]$$

Schreibweisen:

$$\begin{aligned} \forall a, b \in \mathbb{R} \quad b \geq a &: \Leftrightarrow a \leq b \\ a < b &: \Leftrightarrow (a \leq b \wedge a \neq b) \\ b > a &: \Leftrightarrow a < b \end{aligned}$$

Alle bekannten Regeln für Ungleichungen lassen sich aus A1 bis A14 herleiten und seien von nun an bekannt.

Beispiel 1.2.

$$(1) \quad \forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \wedge c \leq 0) \Rightarrow a \cdot c \geq b \cdot c]$$

Beweis:

$$\begin{aligned} c \leq 0 &\Rightarrow 0 \leq -c \\ \Rightarrow a \cdot (-c) &\leq b \cdot (-c) \\ \Rightarrow bc &\leq ac \end{aligned}$$

□

$$(2) \quad \forall a, b, c \in \mathbb{R} \quad [(a \leq b \wedge c > 0) \Rightarrow a \cdot c \leq b \cdot c]$$

Betrag einer reellen Zahl:

$$\forall a \in \mathbb{R} \quad |a| := \begin{cases} a & \text{falls } a \geq 0 \\ -a & \text{falls } a < 0 \end{cases}$$

$|a|$: Abstand von a zur 0
 $|a - b|$: Abstand zwischen a und b

$$(1) \quad |a| \geq 0$$

$$(2) \quad |a| = 0 \Leftrightarrow a = 0$$

$$(3) \quad |a| = |-a|$$

$$(4) \quad |a \cdot b| = |a| \cdot |b|$$

$$(5) \quad a \leq |a|, -a \leq |a|$$

$$(6) \quad \text{Dreiecksungleichung:} \\ |a + b| \leq |a| + |b|$$

$$(7) \quad ||a| - |b|| \leq |a - b|$$

Beweis: zu (6)

1. Fall: $a + b \geq 0$. Dann:

$$|a + b| = a + b \leq |a| + b \leq |a| + |b|$$

2. Fall: $a + b < 0$ Dann:

$$|a + b| = -(a + b) = (-a) + (-b) \leq |a| + |b|$$

□

Definition 1.3. Sei $M \subset \mathbb{R}$, $M \neq \emptyset$
 M heißt *nach oben beschränkt*:

$$\Leftrightarrow \exists \gamma \in \mathbb{R} \forall x \in M \quad x \leq \gamma$$

M heißt *nach unten beschränkt*:

$$\Leftrightarrow \exists \gamma \in \mathbb{R} \forall x \in M \quad x \geq \gamma$$

In diesem Fall heißt γ obere Schranke (bzw. untere Schranke) von M .

Ist γ eine obere Schranke von M und gilt für *jede* weitere obere Schranke $\tilde{\gamma}$ von M : $\gamma \leq \tilde{\gamma}$, (d.h. γ ist *kleinste* obere Schranke von M), so heißt γ das *Supremum* von M .

Ist γ eine untere Schranke von M und gilt für *jede* weitere untere Schranke $\tilde{\gamma}$ von M : $\gamma \geq \tilde{\gamma}$, (d.h. γ ist *größte* untere Schranke von M), so heißt γ das *Infimum* von M .

Falls M ein Supremum hat, so ist nach A11 dieses eindeutig bestimmt. (Infimum analog)

Bezeichnung: $\sup M$, $\inf M$

Existiert $\sup M$ und gilt $\sup M \in M$, so heißt $\sup M$ auch *Maximum* von M (Bezeichnung $\max M$).

Existiert $\inf M$ und gilt $\inf M \in M$, so heißt $\inf M$ auch *Minimum* von M (Bezeichnung $\min M$).

Beispiel 1.4. Intervalle

Seien $a, b \in \mathbb{R}$, $a < b$

$$\begin{aligned} (a, b) &:= \{x \in \mathbb{R} : a < x < b\} && \text{(offenes Intervall)} \\ [a, b] &:= \{x \in \mathbb{R} : a \leq x \leq b\} && \text{(abgeschlossenes Intervall)} \\ (a, b] &:= \{x \in \mathbb{R} : a < x \leq b\} && \text{(halboffenes Intervall)} \\ [a, \infty) &:= \{x \in \mathbb{R} : a \leq x\} \\ (a, \infty) &:= \{x \in \mathbb{R} : a < x\} \\ (-\infty, a) &:= \{x \in \mathbb{R} : x < a\} \\ (-\infty, a] &:= \{x \in \mathbb{R} : x \leq a\} \\ (-\infty, \infty) &:= \mathbb{R} \end{aligned}$$

Beispiel 1.5. Beispiele von Mengen und deren Schranken:

(1) $M = (1, 2)$

obere Schranken: alle Zahlen ≥ 2

$\sup M = 2$, $2 \notin M$, daher existiert das Maximum von M nicht.

untere Schranken: alle Zahlen ≤ 1

$\inf M = 1$, $1 \notin M$, daher existiert das Minimum von M nicht.

(2) $M = (1, 2]$

obere Schranken: alle Zahlen ≥ 2

$\sup M = 2$, $2 \in M \Rightarrow \max M = 2$.

untere Schranken: alle Zahlen ≤ 1

$\inf M = 1$, $1 \notin M$, daher existiert das Minimum von M nicht.

(3) $M = [2, \infty)$

$\inf M = 2$; $2 \in M$, also $\min M = 2$

$\sup M$ existiert nicht.

A15 Ist $M \subset \mathbb{R}$, $M \neq \emptyset$, M nach oben beschränkt, so existiert $\sup M$.

Satz 1.6. Ist $M \subset \mathbb{R}$, $M \neq \emptyset$, M nach unten beschränkt, so existiert $\inf M$.

Beweis: Betrachte $-M := \{-x, x \in M\}$ statt M . □

Definition 1.7. Sei $M \subset \mathbb{R}$, $M \neq \emptyset$.

M heißt *beschränkt*, wenn M nach oben und nach unten beschränkt ist.

Es gilt: M beschränkt $\Leftrightarrow \exists c > 0 \forall x \in M \quad |x| \leq c$

Satz 1.8. Sei $B \subset A \subset \mathbb{R}, B \neq \emptyset$, dann gilt:

- (1) Ist A beschränkt, so gilt $\inf A \leq \sup A$
- (2) Ist A nach oben beschränkt, so ist auch B nach oben beschränkt und $\sup B \leq \sup A$
Ist A nach unten beschränkt, so ist auch B nach unten beschränkt und $\inf B \geq \inf A$
- (3) Ist A nach oben beschränkt und γ eine obere Schranke von A , so gilt:

$$\gamma = \sup A \quad \Leftrightarrow \quad \forall \varepsilon > 0 \exists x \in A \quad x > \gamma - \varepsilon$$

Ist A nach unten beschränkt und γ eine untere Schranke von A , so gilt:

$$\gamma = \inf A \quad \Leftrightarrow \quad \forall \varepsilon > 0 \exists x \in A \quad x < \gamma + \varepsilon$$

Beweis:

- (1) Wähle $x \in A$. Da $\sup A$ obere Schranke von A , gilt: $x \leq \sup A$

Da $\inf A$ untere Schranke von A , gilt: $x \geq \inf A$

$$\Rightarrow \inf A \leq \sup A$$

- (2) (obere Zeile): $\sup A$ ist obere Schranke von A , also (wegen $B \subset A$) auch von B . Da $\sup B$ kleinste obere Schranke von B , folgt $\sup B \leq \sup A$.

- (3) (obere Zeile):

„ \Rightarrow “: Sei $\gamma = \sup A$, und sei $\varepsilon > 0$. Da $\gamma - \varepsilon < \gamma$, ist $\gamma - \varepsilon$ keine obere Schranke von A . Also existiert ein $x \in A$ mit $x > \gamma - \varepsilon$

„ \Leftarrow “: Es gelte $\forall \varepsilon > 0 \exists x \in A \quad x > \gamma - \varepsilon$. Wäre γ nicht das Supremum von A , so existiert eine kleinere obere Schranke $\tilde{\gamma}$ von A . (also $\tilde{\gamma} < \gamma$).

Setze $\varepsilon := \gamma - \tilde{\gamma} > 0$. Nach Voraussetzung existiert ein $x \in A$ mit $x > \gamma - \varepsilon = \gamma - (\gamma - \tilde{\gamma}) = \tilde{\gamma}$
 $\Rightarrow \tilde{\gamma}$ ist keine obere Schranke von A . \Rightarrow Widerspruch. (ζ)

□

1.3 Natürliche Zahlen

Definition 1.9. $A \subset \mathbb{R}$ heißt *Induktionsmenge* (IM), wenn gilt:

- (1) $1 \in A$
- (2) $\forall x \in A \quad x + 1 \in A$

Beispiel 1.10. $\mathbb{R}, [1, \infty), \{1\} \cup [2, \infty)$ sind Induktionsmengen.

Definition 1.11.

$\mathbb{N} := \{x \in \mathbb{R} : x \in A \text{ für jede Induktionsmenge } A\} = \text{Durchschnitt aller Induktionsmengen}$

$$\mathbb{N} := \bigcap_{A \text{ IM}} A$$

Satz 1.12.

- (1) \mathbb{N} ist eine Induktionsmenge.
- (2) \mathbb{N} ist nicht nach oben beschränkt.

(3) $\forall x \in \mathbb{R} \exists n \in \mathbb{N} \ n > x$

Beweis:

(1) Da $1 \in A$ für jede Induktionsmenge $A \subset \mathbb{R}$, gilt auch $1 \in \bigcap_{A \text{ IM}} A = \mathbb{N}$.

Sei $x \in \mathbb{N} = \bigcap_{A \text{ IM}} A$. Also $x \in A$ für jede Induktionsmenge A .

Da $x + 1 \in A$ für jede Induktionsmenge A , also ist $x + 1 \in \bigcap_{A \text{ IM}} A = \mathbb{N}$

$\Rightarrow \mathbb{N}$ ist Induktionsmenge.

(2) *Annahme:* \mathbb{N} ist nach oben beschränkt. Nach A15 existiert also ein $s := \sup \mathbb{N}$.

$\Rightarrow s - 1$ ist keine obere Schranke von \mathbb{N} .

$\Rightarrow \exists x \in \mathbb{N} \ x > s - 1$; da \mathbb{N} Induktionsmenge ist, gilt $x + 1 \in \mathbb{N}$, andererseits $x + 1 > s$

\Rightarrow Widerspruch, da s obere Schranke von \mathbb{N} .

(3) folgt aus 2.

□

1.4 Prinzip der vollständigen Induktion

Satz 1.13. Ist $A \subset \mathbb{N}$ und A Induktionsmenge, so ist $A = \mathbb{N}$.

Beweis: $\mathbb{N} \subset \tilde{A}$ für jede Induktionsmenge \tilde{A} , insbesondere $\mathbb{N} \subset A$. Außerdem ist $A \subset \mathbb{N}$ nach Voraussetzung, also $A = \mathbb{N}$ □

1.4.1 Beweisverfahren durch Induktion

Für jedes $n \in \mathbb{N}$ sei eine Aussage $A(n)$ definiert. Es gelte:

(1) $A(1)$ ist wahr.

(2) $\forall n \in \mathbb{N} \ [A(n) \text{ wahr} \Rightarrow A(n+1) \text{ wahr}]$

Dann gilt: $\forall n \in \mathbb{N} \ A(n)$ ist wahr.

Denn: Setze $A := \{n \in \mathbb{N} : A(n) \text{ ist wahr}\}$

Nach (1) gilt: $1 \in A$; nach (2) gilt $\forall n \in \mathbb{N} \ n + 1 \in A$

Also A Induktionsmenge; ferner $A \subset \mathbb{N}$. Also ist nach Prinzip der vollständigen Induktion: $A = \mathbb{N}$, d.h. $A(n)$ wahr für alle $n \in \mathbb{N}$

Beispiel 1.14.

(1) *Behauptung:* $\forall n \in \mathbb{N} \ n \geq 1$

Beweis: induktiv

$A(n)$ sei die Aussage „ $n \geq 1$ “.

$A(1)$ ist wahr, da $1 \geq 1$

Sei $A(n)$ wahr, also $n \geq 1$. Dann $n + 1 \geq 1 + 1 \geq 1 + 0 = 1$ d.h. also $A(n + 1)$ ist auch wahr für alle $n \in \mathbb{N}$, d.h. $\forall n \in \mathbb{N} \ n \geq 1$. □

(2) Es sei $m \in \mathbb{N}$ und $x \in \mathbb{R}$ mit $m < x < m + 1$.

Behauptung: $x \notin \mathbb{N}$

Beweis: $A := (\mathbb{N} \cap [1, m]) \cup [m + 1, \infty)$ ist Induktionsmenge. (Bew. selbst)

$\Rightarrow \mathbb{N} \subset A$

Annahme: $x \in \mathbb{N}$, denn (wegen $\mathbb{N} \subset A$): $x \in A$, d.h. insbesondere $x \leq m$ oder $x \geq m + 1$

\Rightarrow Widerspruch zur Annahme (echt kleiner etc.) □

(3) Behauptung: $1 + 2 + 3 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2}$

Beweis:

(1) Stimmt für $n = 1$, da $1 = \frac{1(1+1)}{2}$

(2) Gelte die Behauptung für ein beliebiges $n \in \mathbb{N}$. Dann

$$1 + 2 + 3 + \dots + n + (n + 1) = \frac{n(n+1)}{2} + (n + 1) = (n + 1) \left(\frac{n}{2} + 1 \right) = \frac{(n+1)(n+2)}{2}$$

\Rightarrow Behauptung gilt für $n + 1$

□

Definition 1.15.

$$\mathbb{N}_0 := \mathbb{N} \cup \{0\}$$

$$\mathbb{Z} := \mathbb{N}_0 \cup \{-n : n \in \mathbb{N}\} \quad \text{ganze Zahlen}$$

$$\mathbb{Q} := \left\{ \frac{p}{q} : p \in \mathbb{Z}, q \in \mathbb{N} \right\} \quad \text{rationale Zahlen}$$

Satz 1.16. Sind $x, y \in \mathbb{R}$ und $x < y$, so existiert ein $r \in \mathbb{Q}$ mit $x < r < y$.

Beweis: Wähle $q \in \mathbb{N}$, $q > \frac{1}{y-x}$, dann $qy - qx > 1$. Dann existiert (Beweis später) ein $p \in \mathbb{Z}$ mit $qx < p < qy$, d.h. $x < \frac{p}{q} < y$.

Nachweis der Existenz eines solchen p :

Setze $M := \mathbb{Z} \cap (-\infty, qx]$ nach oben beschränkt.

$$s := \sup M$$

Wähle $n \in M$ mit $n > s - 1$. Setze $p := n + 1 \in \mathbb{Z}$; ferner $p > s$.

$\Rightarrow p \notin M$; wegen $p \in \mathbb{Z}$ also $p \notin (-\infty, qx]$, d.h. $p > qx$

Ferner $p = n + 1 \leq qx + 1 < qy$.

□

1.5 Einige Formeln (Notationen)

(1) Für $a \in \mathbb{R}$ und $n \in \mathbb{N}$: $a^n := a \cdot a \cdot \dots \cdot a$ (n mal)

Präzise mit vollständiger Induktion:

Definiere $a^1 := a$

Sei a^n für ein $n \in \mathbb{N}$ bereits definiert.

Dann $a^{n+1} := a^n \cdot a$

Daraus: übliche Rechenregeln für Potenzen.

Falls $a \neq 0$, $n \in \mathbb{N}$: $a^{-n} := \frac{1}{a^n}$

Für alle $a \in \mathbb{R}$: $a^0 := 1$

Damit: a^n (für $a \neq 0$) für alle $n \in \mathbb{Z}$ definiert.

(2) Für $n \in \mathbb{N}$: $n! := 1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot \dots \cdot n$

Präzise: $1! := 1$; falls $n!$ bereits definiert: $(n+1)! := n! \cdot (n+1)$

Schließlich: $0! := 1$

Damit ist $n!$ definiert für alle $n \in \mathbb{N}_0$.

(3) Für $n \in \mathbb{N}_0, k \in \mathbb{N}_0, k \leq n$:

$\binom{n}{k} := \frac{n!}{k!(n-k)!}$ (Binomialkoeffizienten)

Es gilt: $\binom{n}{0} = 1$; $\binom{n}{n} = 1$

Ferner: $\binom{n}{k} + \binom{n}{k-1} = \binom{n+1}{k}$, $1 \leq k \leq n$

(4) *BERNOULLISCHE Ungleichung:*

Für $x \in \mathbb{R}, x \geq 1$ und $n \in \mathbb{N}$ gilt:

$$(1+x)^n \geq 1+nx$$

Beweis: $n = 1 : (1+x)^1 = 1+x = 1+1x$

Gelte die Behauptung für ein $n \in \mathbb{N}$;

$$(1+x)^{n+1} = (1+x)^n \cdot (1+x) \geq (1+nx)(1+x) = 1+(n+1)x+nx^2 \geq 1+(n+1)x$$

□

(5) *Summenzeichen, Produktzeichen:*

Will definieren:

$$\sum_{k=1}^n a_k := a_1 + a_2 + \cdots + a_n$$

$$\prod_{k=1}^n a_k := a_1 \cdot a_2 \cdots a_n$$

Präzise: Setze $a_1 \in \mathbb{R}$, so setze

$$\sum_{k=1}^1 a_k := a_1$$

$$\prod_{k=1}^1 a_k := a_1$$

Sind für je n Zahlen $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$ bereits obige Ausdrücke definiert und sind $a_1, \dots, a_{n+1} \in \mathbb{R}$, so setze

$$\sum_{k=1}^{n+1} a_k := \left(\sum_{k=1}^n a_k \right) + a_{n+1}$$

Produktzeichen analog

Sind $p, q \in \mathbb{Z}, p \leq q, a_p, \dots, a_q \in \mathbb{R}$, so definiere

$$\sum_{k=p}^q a_k := \sum_{k=1}^{q-p+1} a_{p-1+k}$$

$$\prod_{k=p}^q a_k := \prod_{k=1}^{q-p+1} a_{p-1+k}$$

Schließlich für $p > q$:

$$\sum_{k=p}^q a_k := 0, \quad \prod_{k=p}^q a_k := 1$$

(6) *Binomischer Lehrsatz:*

Es seien $a, b \in \mathbb{R}, n \in \mathbb{N}_0$. Dann gilt:

$$(a+b)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^{n-k} b^k$$

(7) Es seien $a, b \in \mathbb{R}, n \in \mathbb{N}_0$. Dann gilt

$$a^{n+1} - b^{n+1} = (a-b) \sum_{k=0}^n a^{n-k} b^k$$

1.6 $\sqrt[n]{}$

Will nun $\sqrt[n]{}$ einführen.

Lemma 1.17. Für $x, y \in \mathbb{R}$, $x, y \geq 0$ und $n \in \mathbb{N}$ gilt:

$$x \leq y \Leftrightarrow x^n \leq y^n$$

Satz und Definition 1.18. Es sei $a \geq 0$ und $n \in \mathbb{N}$.

Behauptung: Es existiert genau ein $x \in \mathbb{R}$, $x \geq 0$ mit $x^n = a$. Dieses x heißt *n-te Wurzel* aus a , $x =: \sqrt[n]{a}$.

Speziell für $n = 2$: $\sqrt{a} := \sqrt[2]{a}$

Beweis: Eindeutigkeit nach obigem Lemma. Die Existenz: mit Zwischenwertsatz für stetige Funktionen 7.12. \square

Bemerkung 1.19.

- $\sqrt{2} \notin \mathbb{Q}$

Beweis: Annahme: $\sqrt{2} \in \mathbb{Q}$, d.h. es gibt $p, q \in \mathbb{N}$, p, q teilerfremd, mit $\sqrt{2} = \frac{p}{q}$; dann $2 = \frac{p^2}{q^2}$, also

$$p^2 = 2q^2$$

$\Rightarrow p^2$ ist durch 2 teilbar.

$\Rightarrow p$ ist durch 2 teilbar.

$\Rightarrow p^2$ ist durch 4 teilbar.

$\Rightarrow q^2$ ist durch 2 teilbar.

$\Rightarrow q$ ist durch 2 teilbar.

$\Rightarrow p, q$ beide durch 2 teilbar; \Rightarrow Widerspruch zu „ p, q teilerfremd“ \square

- Nach unserer Definition ist $\sqrt[n]{a} \geq 0$ (für $a \geq 0$)

- **Achtung:** Wir ziehen nur Wurzeln aus Zahlen ≥ 0

Bsp: $\sqrt{4} = 2$; die Gleichung $x^2 = 4$ hat **zwei** Lösungen 2 und -2 ; als **Wurzel** wählen wir die Lösung ≥ 0 aus.

- $\sqrt{a^2} = |a|$

1.7 Potenzen mit rationalen Exponenten

Es sei $a \geq 0$ und $r \in \mathbb{Q}$, $r > 0$. Also $r = \frac{m}{n}$ mit $m, n \in \mathbb{N}$

Wir *wollen* definieren:

$$a^r := (\sqrt[n]{a})^m$$

Problem: Ist $r = \frac{p}{q}$ eine weitere Darstellung von r , gilt dann

$$(\sqrt[n]{a})^m = (\sqrt[q]{a})^p \quad ??$$

Ja! Denn: Setze

$$x := (\sqrt[n]{a})^m, y := (\sqrt[q]{a})^p$$

Dann

$$x^q = [(\sqrt[n]{a})^m]^q = (\sqrt[n]{a})^{mq} = (\sqrt[n]{a})^{np} = [(\sqrt[n]{a})^n]^p = a^p$$

Analog für y^q .

d.h. $x^q = y^q$. Nach Hilfssatz also $x = y$

Also obige Definition in Ordnung.

Es gelten die bekannten Rechenregeln.

Ist $a > 0$, $r \in \mathbb{Q}$, $r < 0$, so setze $a^r := \frac{1}{a^{-r}}$.

Kapitel 2

Folgen, Konvergenz

2.1 Definition der Folgen

Definition 2.1. Sei X eine beliebige Menge, $X \neq \emptyset$.

Eine Funktion $a : \mathbb{N} \rightarrow X$ heißt *Folge in X* .

Schreibweise:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := a(n) \quad n\text{-tes Folgenglied}$$

$$(a_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ oder } (a_n)_{n=1}^{\infty} \text{ oder } (a_n) \text{ oder } (a_1, a_2, a_3, \dots) \text{ statt } a$$

Ist $X = \mathbb{R}$, so spricht man von *reellen Folgen*.

Bemerkung 2.2. Ist $p \in \mathbb{Z}$ und $a : \{p, p+1, p+2, \dots\} \rightarrow X$ eine Funktion, so spricht man ebenfalls von einer Folge in X .

Bezeichnung: $(a_n)_{n=p}^{\infty}$ oder (a_p, a_{p+1}, \dots)

Beispiel 2.3.

- $a_n := \frac{1}{n}$ für alle $n \in \mathbb{N}$, also
 $(a_n)_{n \in \mathbb{N}} = (1, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \dots)$
- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_{2n} := 0, a_{2n-1} := 1$
also $(a_n)_{n \in \mathbb{N}} = (1, 0, 1, 0, \dots)$
- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := (-1)^n$
also $(a_n)_{n \in \mathbb{N}} = (-1, 1, -1, 1, \dots)$

Definition 2.4. Sei X eine beliebige Menge, $X \neq \emptyset$

- (1) X ist *endlich*, wenn eine surjektive Abbildung $\phi : \{1, \dots, n\} \rightarrow X$ existiert.
- (2) X heißt *abzählbar*, wenn X endlich ist *oder* eine surjektive Abbildung $\phi : \mathbb{N} \rightarrow X$ existiert. (D.h. wenn X endlich ist oder eine Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ in X existiert mit $\{a_1, a_2, a_3, \dots\} = X$.
oder: die Elemente von X können mit $\{1, \dots, n\}$ oder mit \mathbb{N} *durchnumeriert* werden.)
- (3) X heißt *überabzählbar*, wenn X nicht abzählbar ist.

Beispiel 2.5.

- \mathbb{N} ist abzählbar, denn $\mathbb{N} = \{a_1, a_2, a_3, \dots\}$ mit $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := n$
- \mathbb{Z} ist abzählbar.
Definiere etwa: $a_1 := 0, a_2 := 1, a_3 := -1, a_4 := 2, \dots$

- \mathbb{Q} ist abzählbar.

⇒ Unendliches Rechteck

$$\begin{array}{ccccccc} 1 & 2 & 3 & 4 & \dots & & \\ \frac{1}{2} & \frac{2}{2} & \frac{3}{2} & \frac{4}{2} & \dots & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & & \end{array}$$

Dann setze $b_1 := 0$, $b_2 := a_1$, $b_3 := -a_1$, \dots , um auch die negativen Zahlen durchnummerieren zu können.

- \mathbb{R} ist überabzählbar. (⇒ es gibt auch viel mehr irrationale Zahlen als rationale)

Ab jetzt seien alle Folgen *reelle* Folgen.

Definition 2.6. Sei (a_n) eine reelle Folge. (a_n) heißt *nach oben bzw. unten beschränkt*, wenn die Menge $M = \{a_1, a_2, a_3, \dots\}$ nach oben bzw. nach unten beschränkt ist. In diesem Fall: $\sup(a_n)_{n \in \mathbb{N}} := \sup M$. Analog für die andere Seite.

(a_n) heißt *beschränkt*, wenn (a_n) nach oben und nach unten beschränkt ist.

2.2 Konvergenz

Will *Konvergenz* von Folgen definieren.

(a_n) sei reelle Folge, und es sei $a \in \mathbb{R}$

$(a_n) \rightarrow a$ für $n \rightarrow \infty$ soll bedeuten, „die a_n kommen a beliebig nahe, wenn n groß wird.“

Will erreichen z.B. $|a_n - a| < \frac{1}{1000}$

Für welche n ? Sicherlich für unendlich viele n . Aber das reicht nicht! Damit schließlich keine Folgenglieder mehr „von a wegspringen“, muß obige Bedingung ab einem gewissen $n_0 \in \mathbb{N}$ gelten, d.h. Forderung ist:

$$\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < \frac{1}{1000}$$

Das ganze muß für jede beliebig kleine Schranke $\varepsilon > 0$ gelten.

Definition 2.7.

- (1) Die Folge (a_n) heißt *konvergent gegen a* , wenn gilt:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < \varepsilon$$

In diesem Fall heißt a *Grenzwert (Limes)* von (a_n) .

Bezeichnung: $a = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$ oder: $a_n \rightarrow a$ für $n \rightarrow \infty$.

- (2) Eine Folge (a_n) heißt *konvergent*, wenn es ein $a \in \mathbb{R}$ gibt derart, dass (a_n) gegen a konvergiert.

- (3) Eine Folge (a_n) heißt *divergent*, wenn sie nicht konvergent ist.

Definition 2.8. Für $x_0 \in \mathbb{R}, \varepsilon > 0$ definiere:

$$U_\varepsilon(x_0) := \{x \in \mathbb{R} : |x - x_0| < \varepsilon\} = (x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon)$$

als ε -Umgebung von x_0 .

Somit gilt für eine Folge (a_n) und $a \in \mathbb{R}$:

$$a_n \rightarrow a \text{ für } n \rightarrow \infty \quad \Leftrightarrow \quad \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad a_n \in U_\varepsilon(a)$$

Satz 2.9. (a_n) sei eine konvergente Folge. Dann gilt:

- (1) Der Grenzwert von (a_n) ist eindeutig bestimmt.

(2) (a_n) ist beschränkt.

Beweis:

(1) *Annahme:* $a_n \rightarrow a$ und $a_n \rightarrow b$, $a \neq b$ Wähle $\varepsilon > 0$ mit $U_\varepsilon(a) \cap U_\varepsilon(b) = \emptyset$.

Dann wegen $a_n \rightarrow a$: $a_n \in U_\varepsilon(a)$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$.

d.h. $a_n \notin U_\varepsilon(b)$ für höchstens endlich viele $n \in \mathbb{N}$.

Insbesondere $a_n \in U_\varepsilon(b)$ für höchstens endlich viele $n \in \mathbb{N}$. ζ

(2) Nach Definition gilt insbesondere für $\varepsilon := 1$:

$$\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < 1$$

Daher gilt:

$$\forall n \geq n_0 \quad |a_n| = |(a_n - a) + a| \leq |a_n - a| + |a| < 1 + |a|$$

Setze jetzt $c := \max\{|a_1|, |a_2|, \dots, |a_{n_0}|, |a| + 1\}$

Dann offenbar $\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n| \leq c$.

□

Beispiel 2.10.

- Sei $c \in \mathbb{R}$, $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := c$. Dann heißt (a_n) *konstante* Folge.

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n - c| = 0$$

Daher natürlich $a_n \rightarrow c$ für $n \rightarrow \infty$.

- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \frac{1}{n}$. *Behauptung:* $(a_n) \rightarrow 0$.

Beweis: Sei $\varepsilon > 0$ (beliebig). Wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_0 > \frac{1}{\varepsilon}$. Dann ist $\frac{1}{n_0} < \varepsilon$.

Also

$$\forall n \geq n_0 \quad |a_n - 0| = \frac{1}{n} \leq \frac{1}{n_0} < \varepsilon$$

□

- $\forall a \in \mathbb{N} \quad a_n := n$

(a_n) ist nicht konvergent, da sie nicht beschränkt ist. (vgl. obiger Satz)

- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := (-1)^n$

Behauptung: (a_n) ist divergent.

Beweis: *Annahme:* (a_n) ist konvergent, also existiert $a \in \mathbb{R}$ mit $a_n \rightarrow a$. Dann gilt: $a \neq 1$ oder $a \neq -1$. Etwa $a \neq 1$:

Wähle $\varepsilon > 0$ mit $1 \notin U_\varepsilon(a)$. Dann wegen $a_n \rightarrow a$:

$a_n \in U_\varepsilon(a)$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$.

$\Rightarrow a_n \notin U_\varepsilon(a)$ für höchstens endlich viele $n \in \mathbb{N}$

Insbesondere: $a_n = 1$ für höchstens endlich viele $n \in \mathbb{N}$ ζ

□

- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \sqrt{n+1} - \sqrt{n}$

Dann

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n = \frac{(\sqrt{n+1} - \sqrt{n})(\sqrt{n+1} + \sqrt{n})}{\sqrt{n+1} + \sqrt{n}} = \frac{1}{\sqrt{n+1} + \sqrt{n}} \leq \frac{1}{2\sqrt{n}} \leq \frac{1}{\sqrt{n}}$$

Behauptung: $a_n \rightarrow 0$

Sei $\varepsilon > 0$. Wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_0 > \frac{1}{\varepsilon^2}$.

Dann $\frac{1}{n_0} < \varepsilon^2$, also $\frac{1}{\sqrt{n_0}} < \varepsilon$

Daher $\forall n \geq n_0 \quad |a_n - 0| = a_n \leq \frac{1}{\sqrt{n}} \leq \frac{1}{\sqrt{n_0}} < \varepsilon$.

- $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \frac{n^2}{n^2+1}$

Dann:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n - 1| = \left| \frac{n^2}{n^2+1} - \frac{n^2+1}{n^2+1} \right| = \frac{1}{n^2+1} \leq \frac{1}{n^2} \leq \frac{1}{n}$$

Sei $\varepsilon > 0$; wie oben: wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_0 > \frac{1}{\varepsilon}$ etc. (vgl. oben)

Bemerkung 2.11. Sei $p \in \mathbb{Z}$ fest. Für Folgen der Form $(a_n)_{n=p}^{\infty}$ definieren wir Konvergenz, Beschränktheit, ... analog zu Folgen der Form $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Im folgenden formulieren wir Definitionen, Sätze etc. nur für Folgen der Form $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Sie gelten sinngemäß für Folgen der Form $(a_n)_{n=p}^{\infty}$.

Satz 2.12. $(a_n), (b_n), (c_n)$ seien Folgen in \mathbb{R} und sei $a \in \mathbb{R}$

- (1) $a_n \rightarrow a \Leftrightarrow |a_n - a| \rightarrow 0$
- (2) Ist (α_n) eine weitere Folge mit $\alpha_n \rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$ und $|a_n - a| \leq \alpha_n$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$, so gilt $a_n \rightarrow a$ für $n \rightarrow \infty$
- (3) Gilt $a_n \rightarrow a$, so gilt $|a_n| \rightarrow |a|$
(Die Umkehrung ist im Allgemeinen falsch.)
- (4) Es gelte $a_n \rightarrow a, b_n \rightarrow b$. Dann gilt:
 - (i) $a_n + b_n \rightarrow a + b$
 - (ii) $\alpha \cdot a_n \rightarrow \alpha \cdot a$ (wobei $\alpha \in \mathbb{R}$ beliebig)
 - (iii) $a_n \cdot b_n \rightarrow a \cdot b$
 - (iv) Sei $b \neq 0$. Dann existiert ein $m \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \in \mathbb{N} \forall n \geq m \quad b_n \neq 0$ und die Folge $\left(\frac{a_n}{b_n}\right)_{n=m}^{\infty}$ konvergiert gegen $\frac{a}{b}$.
- (5) Gilt $a_n \rightarrow a$ und $b_n \rightarrow b$ und gilt $a_n \leq b_n$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$, so gilt auch $a \leq b$.
- (6) Gilt $a_n \rightarrow a$ und $c_n \rightarrow a$ und $a_n \leq b_n \leq c_n$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$, dann gilt $b_n \rightarrow a$.

Beweis:

zu (1): Beweis selbst.

zu (2): Sei $\varepsilon > 0$. Da $\alpha_n \rightarrow 0$, existiert ein $n_1 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_1 \quad |\alpha_n| < \varepsilon$

Ferner existiert ein $n_2 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_2 \quad |a_n - a| \leq \alpha_n$

Wähle $n_0 := \max\{n_1, n_2\}$

Dann $\forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| \leq \alpha_n = |\alpha_n| < \varepsilon$

Also $a_n \rightarrow a$

zu (3): $\forall n \in \mathbb{N} \quad ||a_n| - |a|| \leq |a_n - a| =: \alpha_n$

Wegen $a_n \rightarrow a$ folgt aus (1): $\alpha_n \rightarrow 0$

Nach (2) also $|a_n| \rightarrow |a|$

zu (4): zu (i) Sei $\varepsilon > 0$. Wegen $a_n \rightarrow a$ existiert ein $n_1 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_1 \quad |a_n - a| < \frac{\varepsilon}{2}$

Wegen $b_n \rightarrow b$ existiert $n_2 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_2 \quad |b_n - b| < \frac{\varepsilon}{2}$.

Wähle $n_0 := \max\{n_1, n_2\}$ Dann:

$$\forall n \geq n_0 \quad |(a_n + b_n) - (a + b)| = |(a_n - a) + (b_n - b)| \leq |a_n - a| + |b_n - b| < \varepsilon$$

zu (ii) Beweis selbst

zu (iii)

$$\begin{aligned}\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n b_n - ab| &= |(a_n b_n - a_n b) + (a_n b - ab)| \leq |a_n b_n - a_n b| + |a_n b - ab| \\ &= |a_n| \cdot |b_n - b| + |b| \cdot |a_n - a|\end{aligned}$$

Außerdem ist (a_n) beschränkt, da konvergent. Also $\exists c \geq 0 \forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n| \leq c$.

Daher

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n b_n - ab| \leq c|b_n - b| + |b| \cdot |a_n - a| =: \alpha_n$$

Aus (ii) und (1) folgt

$$c|b_n - b| \rightarrow 0 \text{ und } |b| \cdot |a_n - a| \rightarrow 0$$

Nach (i) also $\alpha_n \rightarrow 0$. Nach (2) also $a_n b_n \rightarrow ab$

zu (iv) Wegen $b \neq 0$ gilt $\varepsilon := \frac{|b|}{2} > 0$.

Wegen $b_n \rightarrow b$ gilt $|b_n| \rightarrow |b|$, daher existiert ein $m \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq m \quad ||b_n| - |b|| < \varepsilon$

$$\Rightarrow \forall n \geq m \quad |b_n| > |b| - \varepsilon = \frac{|b|}{2} > 0$$

Ferner $\forall n \geq m$ ist $\left| \frac{1}{b_n} - \frac{1}{b} \right| = \frac{|b_n - b|}{|b_n| \cdot |b|} \leq \frac{2}{|b|^2} \cdot |b_n - b| =: \alpha_n$

Dann $\alpha_n \rightarrow 0$, da $b_n \rightarrow b$ (ii)

Nach (2) also $\left(\frac{1}{b_n} \right) \rightarrow \left(\frac{1}{b} \right)$

Nach (iii): $\frac{a_n}{b_n} = a_n \cdot \frac{1}{b_n} \rightarrow a \cdot \frac{1}{b} = \frac{a}{b}$

zu (5): Annahme: $a > b$

Setze $\varepsilon := \frac{a-b}{2} > 0$. Offenbar gilt

$$\forall x \in U_\varepsilon(b) \forall y \in U_\varepsilon(a) : \quad x < y \tag{2-i}$$

Wegen $a_n \rightarrow a$ und $b_n \rightarrow b$ existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ so dass

$$\forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 : \quad a_n \in U_\varepsilon(a) \wedge b_n \in U_\varepsilon(b)$$

Wegen (2-i) gilt also

$$\forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0 : \quad b_n < a_n \quad \zeta$$

zu (6): Sei $\varepsilon > 0$. Dann existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < \varepsilon \wedge |c_n - a| < \varepsilon \wedge a_n \leq b_n \leq c_n$$

$$\Rightarrow a_n > a - \varepsilon \wedge c_n < a + \varepsilon$$

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad a - \varepsilon < a_n \leq b_n \leq c_n < a + \varepsilon$$

Das heißt: $\forall n \geq n_0 \quad -\varepsilon < b_n - a < \varepsilon$

also $\forall n \geq n_0 \quad |b_n - a| < \varepsilon$. Daher $b_n \rightarrow a$.

□

Beispiel 2.13.

(1) Sei $p \in \mathbb{N}$ und $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \frac{1}{n^p}$

Behauptung: $a_n \rightarrow 0$

Beweis:

1. Möglichkeit: Setze $b_n := \frac{1}{n}$, dann $0 \leq a_n \leq b_n$ wegen $n^p \geq n$.

Daher $a_n \rightarrow 0$

2. Möglichkeit: Setze $c_n := \frac{1}{n} \rightarrow 0$. Mit vollständiger Induktion über p folgt mit (4) (iii): $a_n \rightarrow 0$

□

(2)

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \frac{5n^2 + 3n + 6}{7n^2 + 4n + 1} = \frac{5 + \frac{3}{n} + \frac{6}{n^2}}{7 + \frac{4}{n} + \frac{1}{n^2}} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \frac{5}{7}$$

2.3 Monotonie

Definition 2.14. Die Folge (a_n) heißt $\left| \begin{array}{l} \text{monoton wachsend} \\ \text{monoton fallend} \end{array} \right|$, wenn

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n \leq a_{n+1} \text{ bzw. } a_n \geq a_{n+1}$$

Die Folge (a_n) heißt $\left| \begin{array}{l} \text{streng monoton wachsend} \\ \text{streng monoton fallend} \end{array} \right|$, wenn obiges mit strengem $\left| \begin{array}{l} < \\ > \end{array} \right|$ gilt.

Satz 2.15 (Monotonie-Kriterium).

Ist (a_n) monoton wachsend und nach oben beschränkt, dann ist (a_n) konvergent.

Ist (a_n) monoton fallend und nach unten beschränkt, dann ist (a_n) konvergent.

Beweis: Setze $a := \sup a_n$. Dies existiert, da (a_n) nach oben beschränkt ist. Sei $\varepsilon > 0$. Dann ist $a - \varepsilon$ keine obere Schranke von (a_n) .

Das heißt: $\exists n_0 \in \mathbb{N} \quad a_{n_0} > a - \varepsilon$

Somit $\forall n \geq n_0 \quad a_n \geq a_{n_0} > a - \varepsilon$ (wg. Monotonie)

$a_n \leq a < a + \varepsilon$ (wg. Supremum)

Also $\forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < \varepsilon$

2. Teil geht analog. □

Beispiel 2.16. Definiere (a_n) rekursiv:

$$a_1 := \sqrt[3]{6}, \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad a_{n+1} := \sqrt[3]{6 + a_n}$$

Behauptung: $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n < 2$.

Beweis: $a_1 = \sqrt[3]{6} < 2$

Gelte $a_n < 2$ für ein $n \in \mathbb{N}$.

Dann $a_{n+1} = \sqrt[3]{6 + a_n} < \sqrt[3]{6 + 2} = 2$ (wegen $a_n < 2$).

Behauptung: (a_n) monoton wachsend.

Beweis: $a_1 \leq a_2$. Gelte $a_n \leq a_{n+1}$ für ein $n \in \mathbb{N}$.

$$a_{n+2} = \sqrt[3]{6 + a_{n+1}} \geq \sqrt[3]{6 + a_n} = a_{n+1}$$

Also (a_n) konvergent. □

Beispiel 2.17. Sei $p \in \mathbb{N}$ fest, (a_n) eine Folge, $a_n \rightarrow a$ für $n \rightarrow \infty$.

Ferner gelte $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n \geq 0$. Also gilt auch: $a \geq 0$. (s.o.)

Behauptung: $\sqrt[p]{a_n} \rightarrow \sqrt[p]{a}$.

Beweis:

1. Fall: $a = 0$

Zu zeigen: $\sqrt[p]{a_n} \rightarrow 0$.

Sei $\varepsilon > 0$. Wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_0 \quad a_n < \varepsilon^p$. (geht wegen $a_n \rightarrow 0, \forall n \in \mathbb{N} \quad a_n \geq 0$)

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad \sqrt[p]{a_n - 0} = \sqrt[p]{a_n} < \varepsilon$$

2. Fall: $a > 0$

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n - a| = \left| (\sqrt[p]{a_n})^p - (\sqrt[p]{a})^p \right|$$

Nach Verallgemeinerung der 3. binom. Formel:

$$= \left| (\sqrt[p]{a_n} - \sqrt[p]{a}) \cdot \sum_{k=0}^{p-1} (\sqrt[p]{a_n})^{p-1-k} (\sqrt[p]{a})^k \right|$$

$$\begin{aligned} &\geq \left| \sqrt[p]{a_n} - \sqrt[p]{a} \right| \cdot \underbrace{(\sqrt[p]{a_n})^{p-1-(p-1)} \cdot (\sqrt[p]{a})^{p-1}}_{=(\sqrt[p]{a})^{p-1}=:c} \\ &\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N}: \quad \left| \sqrt[p]{a_n} - \sqrt[p]{a} \right| \leq \frac{1}{c} |a_n - a| \\ &\Rightarrow \sqrt[p]{a_n} \rightarrow \sqrt[p]{a} \end{aligned}$$

□

Beispiel 2.18. Sei $x \in \mathbb{R}$ fest und $\forall n \in \mathbb{N} \ a_n := x^n$. Dann gilt (lt. Saalübung):

- $a_n \rightarrow 0$, falls $|x| < 1$
- $a_n \rightarrow 1$, falls $x = 1$
- a_n divergent, falls $x = -1$
- a_n divergent, falls $|x| > 1$

Beispiel 2.19. Sei $x \in \mathbb{R}$ und $\forall n \in \mathbb{N} \ s_n := \sum_{k=0}^n x^k$

Dann gilt (lt. Saalübung):

$$\begin{aligned} s_n &\rightarrow \frac{1}{1-x}, \text{ falls } |x| < 1, \\ s_n &\text{ divergent, sonst.} \end{aligned}$$

Beispiel 2.20. Behauptung: $\sqrt[n]{n} \rightarrow 1$ für $n \rightarrow \infty$.

Beweis: Es gilt: $\forall n \in \mathbb{N} \ \sqrt[n]{n} \geq 1$ (da $\sqrt[n]{n} \geq \sqrt[n]{1}$).

Sei $\forall n \in \mathbb{N} \ a_n := \sqrt[n]{n} - 1 \geq 0$. Zu zeigen: $a_n \rightarrow 0$

Es gilt:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad n = (\sqrt[n]{n})^n = (1 + a_n)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} 1^{n-k} \cdot a_n^k \geq \binom{n}{2} \cdot a_n^2 = \frac{n(n-1)}{2} \cdot a_n^2$$

$$\Rightarrow \forall n \geq 2 \quad a_n^2 \leq \frac{2}{n-1} \quad \Rightarrow \quad \forall n \geq 2 \quad 0 \leq a_n \leq \sqrt{\frac{2}{n-1}}$$

$$\Rightarrow a_n \rightarrow 0 \text{ für } n \rightarrow \infty.$$

□

Beispiel 2.21. Sei $c > 0$ fest. Behauptung: $\sqrt[n]{c} \rightarrow 1$ für $n \rightarrow \infty$

Beweis:

1. Fall: $c \geq 1$:

$$\exists m \in \mathbb{N} \quad c \leq m \text{ also } \forall n \geq m \quad 1 \leq c \leq n$$

$$\Rightarrow \forall n \geq m \quad 1 \leq \sqrt[n]{c} \leq \underbrace{\sqrt[n]{n}}_{\rightarrow 1}$$

Also $\sqrt[n]{c} \rightarrow 1$. (s.o.)

2. Fall: $0 < c < 1$:

$$\text{Dann } \frac{1}{c} > 1 \Rightarrow \sqrt[n]{\frac{1}{c}} \rightarrow 1$$

Durch invertieren folgt: $\sqrt[n]{c} \rightarrow 1$

□

Beispiel 2.22.

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$$

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad b_n := \sum_{k=0}^n \frac{1}{k!}$$

Dann gilt (lt. Saalübung): $(a_n), (b_n)$ monoton wachsend, nach oben beschränkt (also konvergent).

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n \leq b_n$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \lim_{n \rightarrow \infty} b_n =: e$$

$$2 < e < 3$$

2.4 Häufungswert

Definition 2.23. Sei (a_n) eine reelle Folge und (n_1, n_2, n_3, \dots) eine Folge in \mathbb{N} mit $n_1 < n_2 < n_3 \dots$

Setze $\forall k \in \mathbb{N} \quad b_k := a_{n_k}$

Die Folge (b_k) heißt dann *Teilfolge* von (a_n) .

Beispiel 2.24.

(1) (a_2, a_4, a_6, \dots) ist Teilfolge von (a_n)

(Setze $n_k := 2k$)

(2) $(a_1, a_4, a_9, a_{16}, \dots)$ ist Teilfolge von (a_n)

(Setze $n_k := k^2$)

Definition 2.25. Sei (a_n) eine reelle Folge und $a \in \mathbb{R}$.

a heißt *Häufungswert* von (a_n) , wenn eine Teilfolge (a_{n_k}) von (a_n) existiert mit $a_{n_k} \rightarrow a$ für $k \rightarrow \infty$.

$\text{HW}(a_n) := \{a \in \mathbb{R} : a \text{ ist Häufungswert von } (a_n)\}$

Beispiel 2.26.

(1) $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n := (-1)^n$

Dann $\forall n \in \mathbb{N} \quad a_{2n} = 1 \rightarrow 1$

$(a_{2n}) = (a_{n_k})$ mit $n_k := 2k$ ist Teilfolge von (a_n) .

$\Rightarrow 1$ ist Häufungswert von (a_n)

$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_{2n-1} = -1 \rightarrow -1$

$(a_{2n-1}) = (a_{n_k})$ mit $n_k := 2k - 1$ ist Teilfolge von (a_n) .

$\Rightarrow -1$ ist Häufungswert von (a_n)

Behauptung: Es gibt keinen weiteren Häufungswert von (a_n) .

Beweis: Sei $a \in \mathbb{R}, a \neq 1, a \neq -1$. *Annahme:* a ist Häufungswert.

Also existiert eine Teilfolge (a_{n_k}) mit $a_{n_k} \rightarrow a$ für $k \rightarrow \infty$.

Wähle $\varepsilon > 0$ so, dass $1 \notin U_\varepsilon(a), -1 \notin U_\varepsilon(a)$

Wegen $a_{n_k} \rightarrow a$ für $k \rightarrow \infty$ existiert ein $k_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall k \geq k_0 \quad a_{n_k} \in U_\varepsilon(a)$

Aber: $\forall k \in \mathbb{N} \quad a_{n_k} = 1$ oder $a_{n_k} = -1 \notin U_\varepsilon(a)$ □

(2) \mathbb{Q} ist abzählbar. Also existiert eine Folge (a_n) in \mathbb{Q} mit $\mathbb{Q} = \{a_1, a_2, \dots\}$

Behauptung: Jede reelle Zahl ist Häufungswert von (a_n) .

Beweis: Sei $a \in \mathbb{R}$. Es existiert ein $q_1 \in \mathbb{Q}$ mit $a < q_1 < a + 1$ (sogar unendlich viele).

Es existiert ein $n_1 \in \mathbb{N}$ mit $q_1 = a_{n_1}$.

Es existiert ein $q_2 \in \mathbb{Q}$ mit $a < q_2 < \min\{a + \frac{1}{2}, a_{n_1}\}$.

Es existiert ein $n_2 \in \mathbb{N}$ mit $q_2 = a_{n_2}$ und $n_2 > n_1$.

Es existiert ein $q_3 \in \mathbb{Q}$ mit $a < q_3 < \min\{a + \frac{1}{3}, a_{n_2}\}$.

Es existiert ein $n_3 \in \mathbb{N}$ mit $q_3 = a_{n_3}$ und $n_3 > n_2$.

Induktiv fortsetzen: Es existiert eine Teilfolge (a_{n_k}) mit $a < a_{n_k} < \min\{a + \frac{1}{k}, a_{n_{k+1}}\}$ für alle $k \in \mathbb{N}, k \geq 2$

Also $(a_{n_k}) \rightarrow a$ für $k \rightarrow \infty$

$\Rightarrow a$ ist Häufungswert. □

(3) $\forall n \in \mathbb{N} a_n := n$

Für jede Teilfolge (a_{n_k}) gilt:

$$(a_{n_k}) = (n_1, n_2, n_3, \dots) \text{ unbeschränkt}$$

\Rightarrow Jede Teilfolge ist divergent. \Rightarrow Es existieren keine Häufungswerte.

Erinnerung: $a_n \rightarrow a \iff \forall \varepsilon > 0 a_n \in U_\varepsilon(a)$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$.

Satz 2.27. Sei (a_n) Folge und $a \in \mathbb{R}$. Dann gilt:

$$a \in \text{HW}(a_n) \iff \forall \varepsilon > 0 a_n \in U_\varepsilon(a)$$

für unendlich viele $n \in \mathbb{N}$.

Satz 2.28. Ist (a_n) konvergente Folge und (a_{n_k}) eine Teilfolge von (a_n) , so ist auch (a_{n_k}) konvergent und $\lim_{k \rightarrow \infty} a_{n_k} = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$. Insbesondere ist $\text{HW}(a_n) = \left\{ \lim_{n \rightarrow \infty} a_n \right\}$.

Beweis: Sei $a := \lim a_n$. Sei $\varepsilon > 0$. Wegen $a_n \rightarrow a$ existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_0 |a_n - a| < \varepsilon$.

Da $n_1 < n_2 < \dots$ existiert ein $k_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_{k_0} \geq n_0$. Dann gilt $\forall k \geq k_0 : n_k > n_{k_0} \geq n_0$

$\Rightarrow \forall k \geq k_0 |a_n - a| < \varepsilon$, also konvergiert $a_{n_k} \rightarrow a$. □

Lemma 2.29. Jede Folge (a_n) hat eine monotone Teilfolge.

Beweis: $m \in \mathbb{N}$ heiße „niedrig“ $:\Leftrightarrow \forall n \geq m a_n \geq a_m$.

1. Fall Es gibt höchstens endlich viele niedrige Indizes. Setze $m := 1 + \max\{k \in \mathbb{N} : k \text{ ist niedrig}\}$. (Also ab m sind alle Indizes nicht niedrig.) Setze $n_1 := m$. Da n_1 nicht niedrig ist $\Rightarrow \exists n_2 > n_1 a_{n_2} < a_{n_1}$.

$n_2 > n_1 = m$ nicht niedrig $\Rightarrow \exists n_3 > n_2 a_{n_3} < a_{n_2}$. Induktiv fortsetzen: Erhalte Folge (n_k) in \mathbb{N} mit $n_1 < n_2 < \dots$ und $a_{n_1} > a_{n_2} > \dots$. Also eine monoton fallende Teilfolge (a_{n_k}) .

2. Fall Es gibt unendlich viele niedrige Indizes. $n_1 < n_2 < n_3 < \dots$. Da für alle $k \in \mathbb{N}$ niedrig ist, gilt $\forall n \geq n_k a_n \geq a_{n_k} \Rightarrow (a_{n_k})$ monoton wachsend. □

Satz 2.30 (Satz von BOLZANO-WEIERSTRASS). Jede beschränkte Folge hat mindestens einen Häufungswert.

Beweis: Nach obigem Lemma enthält (a_n) eine monotone Teilfolge (a_{n_k}) . Da (a_n) beschränkt ist, ist auch (a_{n_k}) (nach oben und unten) beschränkt. Nach dem Monotonie-Kriterium ist (a_{n_k}) konvergent. $\lim_{k \rightarrow \infty} (a_{n_k})$ ist Häufungswert von (a_n) . □

Satz 2.31. (a_n) sei beschränkt ($\Rightarrow \text{HW}(a_n) \neq \emptyset$). Dann gilt:

(1) $\text{HW}(a_n)$ ist beschränkt.

(2) $\sup \text{HW}(a_n), \inf \text{HW}(a_n)$ sind selbst wieder Häufungswerte. Also existieren $\max \text{HW}(a_n)$ und $\min \text{HW}(a_n)$.

Definition 2.32. (a_n) sei beschränkte Folge.

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} a_n := \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} a_n := \max \text{HW}(a_n) \text{ heißt } \textit{limes superior} \text{ oder } \textit{oberer Limes} \text{ von } (a_n).$$

$$\liminf_{n \rightarrow \infty} a_n := \underline{\lim}_{n \rightarrow \infty} a_n := \min \text{HW}(a_n) \text{ heißt } \textit{limes inferior} \text{ oder } \textit{unterer Limes} \text{ von } (a_n).$$

Klar: (a_n) beschränkt.

$$\Rightarrow \forall a \in \text{HW}(a_n) \quad \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n \leq a \leq \limsup_{n \rightarrow \infty} a_n$$

Beachte: Aus obigem Satz folgt: Ist (a_n) konvergent, dann

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} a_n = \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n.$$

Beispiel 2.33. $\forall n \in \mathbb{N} \ a_n = (-1)^n$. Schon gezeigt: $\text{HW}(a_n) = \{1, -1\}$. Also:

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} a_n = 1, \quad \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n = -1$$

Beispiel 2.34. $\forall n \in \mathbb{N} \ a_n = (-1)^n \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$.

Dann gilt $\forall n \in \mathbb{N} \ a_{2n} = \left(1 + \frac{1}{2n}\right)^{2n}$. (a_{2n}) ist Teilfolge von (a_n) und $\lim_{n \rightarrow \infty} a_{2n} = e$. Ferner

$$\forall n \in \mathbb{N} \ a_{2n+1} = - \left(1 + \frac{1}{2n+1}\right)^{2n+1}$$

(a_{2n+1}) ist Teilfolge von (a_n) und $\lim_{n \rightarrow \infty} a_{2n+1} = -e$. Also (!) ist $\text{HW}(a_n) = \{e, -e\}$. d.h.

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} a_n = e, \quad \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n = -e.$$

Satz 2.35. (a_n) sei beschränkt. Dann gilt:

$$\forall \alpha \geq 0 \quad \limsup_{n \rightarrow \infty} (\alpha \cdot a_n) = \alpha \cdot \limsup_{n \rightarrow \infty} a_n$$

$$\forall \alpha \geq 0 \quad \liminf_{n \rightarrow \infty} (\alpha \cdot a_n) = \alpha \cdot \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n$$

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} (-a_n) = - \liminf_{n \rightarrow \infty} a_n$$

2.5 CAUCHY-Kriterium

Definition 2.36. Eine Folge (a_n) heißt eine *CAUCHY-Folge*, wenn gilt:

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists n_0 \in \mathbb{N} \ \forall n, m \geq n_0 \quad |a_n - a_m| < \varepsilon$$

Satz 2.37 (CAUCHY-Kriterium). (a_n) konvergent $\Leftrightarrow (a_n)$ CAUCHY-Folge.

Beweis:

„ \Rightarrow “ Sei $\varepsilon > 0$. Sei $a := \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$.

Da (a_n) konvergent ist, existiert $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| < \frac{\varepsilon}{2}$

$$\Rightarrow \forall n, m \geq n_0 \quad |a_n - a_m| = |(a_n - a) + (a - a_m)| \leq |a_n - a| + |a - a_m| < \varepsilon$$

„ \Leftarrow “ Zeige zunächst (a_n) (vorgegebene CAUCHY-Folge) ist beschränkt.

Zu $\varepsilon := 1$ existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n, m \geq n_0 \quad |a_n - a_m| < 1$

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad |a_n| = |(a_n - a_{n_0}) + a_{n_0}| \leq |a_n - a_{n_0}| + |a_{n_0}| \leq 1 + |a_{n_0}|$$

$$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n| \leq \max\{|a_1|, |a_2|, \dots, |a_{n_0}|, 1 + |a_{n_0}|\}$$

Nach BOLZANO-WEIERSTRASS hat (a_n) also einen Häufungswert, d.h. es existiert eine konvergente Teilfolge (a_{n_k}) .

Sei $a := \lim_{n \rightarrow \infty} a_{n_k}$. Zu zeigen: $a = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$.

Sei nun $\varepsilon > 0$. Dann existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n, m \geq n_0 \quad |a_n - a_m| < \frac{\varepsilon}{2}$$

Da $a_{n_k} \rightarrow a$ existiert $k_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_{k_0} \geq n_0$

$$\forall k \geq k_0 \quad |a_{n_k} - a| < \frac{\varepsilon}{2}$$

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad |a_n - a| = |(a_n - a_{n_{k_0}}) + (a_{n_{k_0}} - a)| \leq |a_n - a_{n_{k_0}}| + |a_{n_{k_0}} - a| < \varepsilon$$

□

Beispiel 2.38. (a_n) rekursiv definiert durch:

$$a_0 := 1, \quad a_{n+1} := \frac{1}{1 + a_n}$$

Dann:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_n > 0, \quad a_n < 1$$

(Beweis per Induktion)

$$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad a_{n+1} = \frac{1}{1 + a_n} \geq \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad a_n \geq \frac{1}{2}$$

Daher:

$$\begin{aligned} \forall n, k \in \mathbb{N}, n \geq 2 \quad |a_{n+k} - a_n| &= \left| \frac{1}{1 + a_{n+k-1}} - \frac{1}{1 + a_{n-1}} \right| \\ &= \frac{|a_{n+k-1} - a_{n-1}|}{(1 + a_{n+k-1})(1 + a_{n-1})} \\ &\leq \frac{4}{9} \cdot |a_{n+k-1} - a_{n-1}| \leq \dots \leq \left(\frac{4}{9}\right)^{n-1} |a_{n+k-(n-1)} - a_{n-(n-1)}| \\ &\leq \left(\frac{4}{9}\right)^{n-1} (|a_{k+1}| + |a_1|) \leq 2 \left(\frac{4}{9}\right)^{n-1} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \forall n, k \in \mathbb{N} \quad |a_{n+k} - a_n| \leq 2 \cdot \left(\frac{4}{9}\right)^{n-1}$$

$\Rightarrow (a_n)$ ist CAUCHY-Folge: Sei $\varepsilon > 0$ wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $2 \cdot \left(\frac{4}{9}\right)^{n_0-1} < \varepsilon$

Seien $n, m \geq n_0$ o.B.d.A. sei $m > n$. Setze $k := m - n$

$$\Rightarrow |a_m - a_n| = |a_{n+k} - a_n| \leq 2 \cdot \left(\frac{4}{9}\right)^{n-1} \leq 2 \cdot \left(\frac{4}{9}\right)^{n_0-1} < \varepsilon$$

$\Rightarrow (a_n)$ ist CAUCHY-Folge. $\Rightarrow (a_n)$ ist konvergent.

Sei $a := \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$. Wegen $a_{n+1} = \frac{1}{1+a_n}$ und $a_n \rightarrow a$ und $a_{n+1} \rightarrow a$ folgt:

$$a = \frac{1}{1+a}$$

$$\Rightarrow a^2 + a - 1 = 0 \quad \Rightarrow \quad a = -\frac{1}{2} \pm \sqrt{\frac{1}{4} + 1} = -\frac{1}{2} \pm \frac{\sqrt{5}}{2}$$

Wegen $a_n \geq \frac{1}{2}$ (s.o.) gilt auch $a \geq \frac{1}{2}$. Also +.

$$\Rightarrow a = \frac{1}{2} (\sqrt{5} - 1)$$

Kapitel 3

Reihen

Definition 3.1. Sei (a_n) eine Folge in \mathbb{R} . Die Folge (s_n) heißt *unendliche Reihe* und wird mit

$$\sum_{k=1}^{\infty} a_k$$

bezeichnet.

s_n heißt *n-te Teilsumme* oder *Partialsomme*.

$\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ heißt konvergent $:\Leftrightarrow (s_n)$ konvergent. Analog: divergent.

Ist $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konvergent, so heißt $\lim_{n \rightarrow \infty} s_n$ der *Reihenwert* oder *Reihensumme* und wird ebenfalls mit $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ bezeichnet.

Das Symbol $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ hat also im Konvergenzfall *zwei* Bedeutungen.

Bemerkung 3.2.

(1) Ist $p \in \mathbb{Z}$ und $(a_n)_{n=p}^{\infty}$ eine Folge, so definiert man entsprechend

$$\forall n \geq p \quad s_n := a_p + a_{p+1} + \cdots + a_n = \sum_{k=p}^n a_k$$

Die kommenden Sätze und Definitionen werden nur für den Fall $p = 1$ formuliert, gelten aber entsprechend auch für andere $p \in \mathbb{Z}$.

Man schreibt für $p = 1$ auch oft $\sum a_k$ statt $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$, wenn keine Verwirrungen zu befürchten sind.

(2)

$$\sum_{k=1}^{\infty} a_k = \sum_{j=1}^{\infty} a_j = \cdots$$

Beispiel 3.3.

(1) geometrische Reihe $\sum_{k=0}^{\infty} x^k$. Also $\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n = 1 + x + x^2 + \cdots + x^n$.

Wie bereits gezeigt: (s_n) konvergiert $\Leftrightarrow |x| < 1$. In diesem Fall:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = \frac{1}{1-x}$$

Also $\sum_{k=0}^{\infty} x^k$ ist konvergent $\Leftrightarrow |x| < 1$. In diesem Fall:

$$\sum_{k=0}^{\infty} x^k = \frac{1}{1-x}$$

(2) $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k(k+1)}$, d.h. $a_k = \frac{1}{k(k+1)} = \frac{1}{k} - \frac{1}{k+1}$.

d.h.

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n = a_1 + a_2 + \dots + a_n = \left(1 - \frac{1}{2}\right) + \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{3}\right) + \dots + \left(\frac{1}{n} - \frac{1}{n+1}\right) = 1 - \frac{1}{n+1}$$

$$\xrightarrow{n \rightarrow \infty} 1$$

Also $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k(k+1)}$ ist konvergent und $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k(k+1)} = 1$.

(3) $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!}$, also $\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \dots + \frac{1}{n!}$.

Wie bereits gesehen: $s_n \rightarrow e$ für $n \rightarrow \infty$.

Also: $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!}$ ist konvergent, und $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} = e$.

(4) *harmonische Reihe*

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k}$$

Also $\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}$.

$$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad s_{2n} = s_n + \underbrace{\frac{1}{n+1} + \frac{1}{n+2} + \dots + \frac{1}{2n}}_{n \text{ Summanden}} \geq s_n + n \cdot \frac{1}{2n} = s_n + \frac{1}{2}$$

Also ist (s_n) keine CAUCHY-Folge, denn sonst gibt es zu $\varepsilon = \frac{1}{2}$ ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n, m \geq n_0 \quad |s_n - s_m| < \varepsilon$$

Wähle $n \geq n_0$ beliebig und $m := 2n$, denn $|s_{2n} - s_n| < \varepsilon = \frac{1}{2}$ $\not\Leftarrow$

Nach CAUCHY-Kriterium ist (s_n) divergent, d.h. $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k}$ divergent.

Satz 3.4.

(1) Monotoniekriterium: Es gelte $\forall k \in \mathbb{N} \quad a_k \geq 0$

Ferner sei (s_n) nach oben beschränkt. Dann ist $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konvergent.

(2) CAUCHY-Kriterium für Reihen:

$$\sum_{k=1}^{\infty} a_k \text{ ist konvergent} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n, m \geq n_0 \quad m > n \quad \left| \sum_{k=n}^m a_k \right| < \varepsilon$$

(3) $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ sei konvergent, dann ist für jedes $\nu \in \mathbb{N}$ die folgende Reihe $\sum_{k=\nu+1}^{\infty} a_k$ konvergent, und für

$$r_\nu := \sum_{k=\nu+1}^{\infty} a_k \text{ gilt } \lim_{\nu \rightarrow \infty} r_\nu = 0.$$

(4) Ist $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konvergent, so gilt $\lim_{k \rightarrow \infty} a_k = 0$. (Achtung: Umkehrung ist falsch).

Beweis:

(1) Da $\forall k \in \mathbb{N} a_k \geq 0$ ist (s_n) monoton wachsend. $(s_{n+1} = s_n + a_{n+1})$ Ferner (s_n) nach oben beschränkt. Also nach dem Monotoniekriterium für Folgen gilt: (s_n) ist konvergent.

(2) Für $m > n$ gilt $s_m - s_n = \sum_{k=n+1}^m a_k$

\Rightarrow Behauptung folgt aus dem CAUCHY-Kriterium für Folgen.

(3) Sei $\nu \in \mathbb{N}$ fest. Setze $\forall m \geq \nu + 1 \sigma_m := \sum_{k=\nu+1}^m a_k$.

Dann $\forall m \geq \nu + 1 \quad s_m = a_1 + \dots + a_\nu + a_{\nu+1} + \dots + a_m = s_\nu + \sigma_m$.

Lasse hier $m \rightarrow \infty$ gehen. Und mit $s := \lim_{m \rightarrow \infty} s_m$ gilt also $\sigma_m = s_m - s_\nu \rightarrow s - s_\nu$ für $m \rightarrow \infty$.

D.h. $\sum_{k=\nu+1}^{\infty} a_k$ ist konvergent und $\sum_{k=\nu+1}^{\infty} a_k = s - s_\nu$.

Also $\forall \nu \in \mathbb{N} \quad r_\nu = s - s_\nu \rightarrow 0$ für $\nu \rightarrow \infty$.

(4)

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_{n+1} - s_n = (a_1 + \dots + a_{n+1}) - (a_1 + \dots + a_n) = a_{n+1}$$

Wegen $\lim_{n \rightarrow \infty} s_{n+1} = \lim_{n \rightarrow \infty} s_n = \sum_{k=0}^{\infty} a_k =: s$. Daher $a_{n+1} = s_{n+1} - s_n \rightarrow s - s = 0$ für $n \rightarrow \infty$. Also $a_n \rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$.

□

Beispiel 3.5.

(1) $a_k := (-1)^k$ für alle $n \in \mathbb{N}$. Dann $a_k \not\rightarrow 0$ für $k \rightarrow \infty$. Also $\sum_{k=1}^{\infty} (-1)^k$ divergent.

(2) $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k}$ divergent, obwohl $\frac{1}{k} \rightarrow 0$ für $k \rightarrow \infty$.

Satz 3.6. $\sum a_k, \sum b_k$ seien konvergent, und seien $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$. Dann konvergiert auch

$$\sum (\alpha a_k + \beta b_k)$$

und

$$\sum (\alpha a_k + \beta b_k) = \alpha \sum a_k + \beta \sum b_k$$

Beweis: $\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n := \sum_{k=1}^n a_k, \sigma_n := \sum_{k=1}^n b_k$. Da $\sum a_k, \sum b_k$ konvergent: $(s_n), (\sigma_n)$ auch konvergent.

Und:

$$\underbrace{\alpha s_n + \beta \sigma_n}_{= \sum_{k=1}^n (\alpha a_k + \beta b_k)} \rightarrow \alpha \underbrace{\lim_{n \rightarrow \infty} s_n}_{= \sum a_k} + \beta \underbrace{\lim_{n \rightarrow \infty} \sigma_n}_{= \sum b_k}$$

□

Achtung: Eine Gleichung der Form

$$\sum (\alpha a_k + \beta b_k) = \alpha \sum a_k + \beta \sum b_k$$

macht nur Sinn (als Gleichung zwischen Grenzwerten), wenn $\sum a_k, \sum b_k$ konvergieren.

Definition 3.7. $\sum a_k$ heißt *absolut konvergent* $:\Leftrightarrow \sum |a_k|$ konvergent.

Satz 3.8. Ist $\sum a_k$ absolut konvergent, so ist $\sum a_k$ konvergent. (Die Umkehrung ist falsch).

Beweis:

$$\forall m > n \quad \left| \sum_{k=n+1}^m a_k \right| = |a_{n+1} + \dots + a_m| \leq |a_{n+1}| + \dots + |a_m| = \sum_{k=1}^m |a_k|$$

Sei $\varepsilon > 0$. Da $\sum |a_k|$ konvergent nach Voraussetzung, folgt Behauptung aus dem CAUCHY-Kriterium. \square

Beispiel 3.9. *alternierende harmonische Reihe:*

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k}$$

Zeige: $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k}$ ist konvergent. Aber offenbar: $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k}$ ist nicht absolut konvergent, denn

$$\sum_{k=1}^{\infty} \left| \frac{(-1)^{k+1}}{k} \right| = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k} \text{ (ist divergent)}$$

Zur Konvergenz von $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k}$:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n := \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k} = 1 - \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{(-1)^{n+1}}{n}$$

Setze $a_n := \frac{(-1)^{n+1}}{n}$. Dann

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_{2n+2} = s_{2n} + a_{2n+1} + a_{2n+2} = s_{2n} + \underbrace{\frac{1}{2n+1} - \frac{1}{2n+2}}_{\geq 0} \geq s_{2n}$$

$\Rightarrow (s_{2n})$ ist monoton wachsend. Analog zeige: (s_{2n-1}) ist monoton fallend:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_{2n+1} = s_{2n-1} + a_{2n} + a_{2n+1} = \dots \leq s_{2n-1}$$

$$s_{2n} - s_{2n-1} = a_{2n} = \frac{(-1)^{2n+1}}{2n} = -\frac{1}{2n}$$

$$\Rightarrow s_{2n-1} = s_{2n} + \frac{1}{2n}$$

Induktiv folgt:

$$s_2 \leq s_4 \leq s_6 \leq \dots \leq s_{2n} \leq s_{2n-1} \leq s_{2n-3} \leq \dots \leq s_3 \leq s_1$$

Insbesondere ist (s_{2n}) nach oben beschränkt (z.B. durch s_1) und (s_{2n-1}) ist nach unten beschränkt (z.B. durch s_2).

\Rightarrow Nach Monotoniekriterium sind beide konvergent.

Sei $s := \lim_{n \rightarrow \infty} s_{2n}$, $\tilde{s} := \lim_{n \rightarrow \infty} s_{2n-1}$.

Offenbar $s \leq \tilde{s}$. Außerdem gilt (vgl. oben): $s = \tilde{s}$.

Daher konvergiert auch (s_n) gegen s :

$$\varepsilon > 0, \quad s_{2n} \rightarrow s \Rightarrow s_{2n} \in U_\varepsilon(s) \text{ für fast alle } n \in \mathbb{N}$$

$$\Leftrightarrow s_n \in U_\varepsilon(s) \text{ für fast alle geraden } n \in \mathbb{N}$$

Analog für die ungeraden Indizes, $\Rightarrow s_n \in U_\varepsilon(s)$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$. $\Rightarrow s_n \rightarrow s$.

(später: $s = \log 2$)

Satz 3.10 (LEIBNIZ-Kriterium). Sei (b_n) eine Folge, $b_n \geq 0$, (b_n) monoton fallend; $\lim_{n \rightarrow \infty} b_n = 0$, und $a_n := (-1)^{n+1} b_n$.

Dann ist $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$ konvergent.

Beweis vgl. obiges Beispiel.

Satz 3.11.

(1) **Majorantenkriterium:** Seien $(a_n), (b_n)$ Folgen, mit $|a_n| \leq b_n$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$. Ferner sei $\sum_{n=1}^{\infty} b_n$ konvergent.

Dann ist $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$ absolut konvergent.

(2) **Minorantenkriterium:** Seien $(a_n), (b_n)$ Folgen, mit $0 \leq b_n \leq a_n$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$. Ferner sei $\sum_{n=1}^{\infty} b_n$ divergent. Dann ist auch $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$ divergent.

Beweis:

(1)

$$\exists k_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq k_0 \quad |a_n| \leq b_n$$

Seien $m < n \geq k_0$:

$$\tilde{\sigma}_{m,n} := \sum_{k=n+1}^m |a_k| \leq \sum_{k=n+1}^m b_n =: \sigma_{m,n}$$

Sei $\varepsilon > 0$

$$\Rightarrow \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall m, n \geq n_0, m > n \quad \sigma_{m,n} < \varepsilon$$

o.B.d.A. sei $n_0 \geq k_0$.

$$\Rightarrow \forall m > n \geq n_0 \quad \tilde{\sigma}_{m,n} (\leq \sigma_{m,n}) < \varepsilon$$

$$\Rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} |a_k| \text{ ist konvergent. (Nach } 2 \times \text{ CAUCHY-Kriterium)}$$

(2) *Annahme:* $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$ konvergent.

$$\Rightarrow \sum b_n \text{ konvergent.} \Rightarrow \text{Widerspruch.}$$

□

Beispiel 3.12.

(1) $\sum_{n+1}^{\infty} \frac{1}{(n+1)^2}$, d.h. $a_n = \frac{1}{(n+1)^2}$.

Dann

$$|a_n| = a_n = \frac{1}{\underbrace{(n+1)(n+1)}_{\geq n}} \leq \frac{1}{n(n+1)} =: b_n$$

Bekannt $\sum b_n$ konvergent.

$\Rightarrow \sum a_n$ konvergent.

Also $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{(n+1)^2} = \sum_{n=2}^{\infty} \frac{1}{n^2}$ konvergent. $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$ konvergent. (Reihenwert: $\frac{\pi^2}{6}$).

(2) Sei $\alpha \in (0, 1], \alpha \in \mathbb{Q}$.

Dann

$$\begin{aligned} \forall n \in \mathbb{N} \quad n &\geq n\alpha \\ \Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad \frac{1}{n^\alpha} &\geq \frac{1}{n} \end{aligned}$$

Da $\sum \frac{1}{n}$ divergent, folgt nach dem Minorantenkriterium $\sum \frac{1}{n^\alpha}$ divergent.

(3) Sei $\alpha \geq 2, \alpha \in \mathbb{Q}$.

$$\begin{aligned} \forall n \in \mathbb{N} \quad n^2 &\leq n^\alpha \\ \Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \quad \frac{1}{n^\alpha} &\leq \frac{1}{n^2} \end{aligned}$$

Da $\sum \frac{1}{n^2}$ konvergent, folgt nach dem Majorantenkriterium: $\sum \frac{1}{n^\alpha}$ ist konvergent.

(4) Ohne Beweis: Sei $\alpha > 1, \alpha \in \mathbb{Q}$. Dann ist die Reihe $\sum \frac{1}{n^\alpha}$ konvergent.

Bemerkung: Die Einschränkung $\alpha \in \mathbb{Q}$ wird später verschwinden, wenn wir Potenzen mit reellen Exponenten eingeführt haben. (siehe 7.28)

Satz 3.13 (Wurzelkriterium). Sei (a_n) Folge.

(1) Ist $\sqrt[n]{|a_n|}$ unbeschränkt, dann ist die Reihe $\sum a_n$ divergent.

(2) Sei $\sqrt[n]{|a_n|}$ beschränkt und setze $\alpha := \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}$.

Ist $\alpha < 1$, so ist $\sum a_n$ absolut konvergent.

Ist $\alpha > 1$, so ist $\sum a_n$ divergent.

Beweis:

(1) $\sqrt[n]{|a_n|}$ unbeschränkt. $\Rightarrow \sqrt[n]{|a_n|} \geq 1$ für unendlich viele n .

$\Rightarrow |a_n| \geq 1 \Rightarrow a_n \not\rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$.

$\Rightarrow \sum a_n$ divergent.

(2) Sei $\alpha < 1$. Wähle $x \in \mathbb{R}, \alpha < x < 1$

Behauptung: $\sqrt[n]{|a_n|} < x$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$.

Beweis: *Annahme:* $\sqrt[n]{|a_n|} \geq x$ für unendlich viele n . Also existiert eine Teilfolge:

$$\left(\sqrt[k]{|a_{n_k}|} \right) \text{ mit } b_k := \sqrt[k]{|a_{n_k}|} \geq x \text{ für alle } k \in \mathbb{N}$$

Da (b_k) beschränkt ist, hat sie nach BOLZANO-WEIERSTRASS mindestens einen Häufungswert; nenne diesen β . Es sei (b_{k_j}) eine Teilfolge, die gegen β konvergiert. (b_{k_j}) ist eine Teilfolge von $\left(\sqrt[n]{|a_n|} \right)$.

$\Rightarrow \beta \in \text{HW} \left(\sqrt[n]{|a_n|} \right)$.

$\Rightarrow \beta \leq \alpha$ (wg. α größter Häufungswert). Andererseits $b_{k_j} \geq x$ für alle $j \in \mathbb{N}$.

$\Rightarrow \beta \geq x$. Also $x \leq \beta \leq \alpha < x \Rightarrow$ Widerspruch. □

Also $\sqrt[n]{|a_n|} < x$ für fast alle n .

$\Rightarrow |a_n| < x^n$

Wegen $|x| = x < 1$ ist $\sum x^n$ konvergent. Also folgt aus dem Majorantenkriterium:

$$\Rightarrow \sum a_n \text{ absolut konvergent}$$

Sei $\alpha > 1$. Setze $\forall n \in \mathbb{N} \quad c_n := \sqrt[n]{|a_n|}$.

Wähle $\varepsilon > 0$ mit $\alpha - \varepsilon > 1$. Dann gilt $c_n \in U_\varepsilon(x)$ für unendlich viele n , da α Häufungswert ist.

$\Rightarrow c_n > 1$ für unendlich viele n .

$\Rightarrow |a_n| > 1$ für unendlich viele n .

Wie in (1) folgt: $\sum a_n$ divergent.

□

Beachte: Ist die Folge $\left(\sqrt[n]{|a_n|}\right)$ beschränkt und

$$\alpha := \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = 1$$

so liefert obiges Kriterium keine Entscheidung über Konvergenz von $\sum a_n$.

Beispiel 3.14.

(1) $a_n := \frac{1}{n}$.

$$\sqrt[n]{|a_n|} = \frac{1}{\sqrt[n]{n}} \rightarrow 1 \text{ für } n \rightarrow \infty$$

$$\Rightarrow \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = 1$$

und $\sum a_n$ divergent (harmonische Reihe)

(2) $a_n := \frac{1}{n^2}$.

$$\sqrt[n]{|a_n|} = \frac{1}{\sqrt[n]{n^2}} = \frac{1}{(\sqrt[n]{n})^2} \rightarrow 1 \text{ für } n \rightarrow \infty$$

$$\Rightarrow \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = 1$$

und $\sum a_n$ konvergent.

(3) Sei $x \in \mathbb{R}$.

$$a_n := \begin{cases} \left(\frac{1}{2}\right)^n, & \text{falls } n \text{ gerade} \\ n^2 x^n, & \text{falls } n \text{ ungerade} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \sqrt[n]{|a_n|} = \begin{cases} \frac{1}{2} & \text{falls } n \text{ gerade} \\ \underbrace{(\sqrt[n]{n})^2 \cdot |x|}_{\xrightarrow{n \rightarrow \infty} |x|} & \text{falls } n \text{ ungerade} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \text{HW} \left(\sqrt[n]{|a_n|} \right) = \left\{ \frac{1}{2}, |x| \right\}$$

$$\Rightarrow \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = \max \left\{ \frac{1}{2}, |x| \right\}$$

also: falls $|x| < 1$, ist $\sum a_n$ absolut konvergent. Falls $|x| > 1$, ist $\sum a_n$ divergent.

Falls $|x| = 1$, so gilt $|a_n| = n^2$ für alle ungeraden n . $\Rightarrow a_n \not\rightarrow 0 \Rightarrow \sum a_n$ divergent.

Satz 3.15 (Quotientenkriterium). Sei (a_n) Folge mit $a_n \neq 0$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$.

(1) Ist $\left(\frac{a_{n+1}}{a_n}\right)$ beschränkt und

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| < 1$$

so ist die Reihe $\sum a_n$ absolut konvergent.

(2) Ist $\left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \geq 1$ für fast alle n , so ist $\sum a_n$ divergent.

(3) Ist $\liminf_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \geq 1$, so ist $\sum a_n$ divergent.

Beweis:

(1) Sei $\alpha := \limsup_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| < 1$.

Wähle $x \in \mathbb{R}, \alpha < x < 1$. Wie im Beweis für Wurzelkriterium folgt:

$$\left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \leq x \text{ für fast alle } n$$

etwa für alle $n \geq n_1$.

$$\Rightarrow |a_n| \leq |a_{n-1}| \cdot x \leq |a_{n-1}| \cdot x^2 \leq \dots \leq |a_{n-n_1}| \cdot x^{n-n_1}$$

$$= |a_{n_1}| \cdot \underbrace{\frac{1}{x^{n_1}}}_{=:c} \cdot x^n \text{ für } n \geq n_1$$

$$\Rightarrow |a_n| \leq c \cdot x^n$$

Wegen $x < 1$ ist $\sum x^n$ konvergent.

$\Rightarrow \sum a_n$ absolut konvergent.

(2) $\left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \geq 1$ für fast alle n . $\Rightarrow (|a_n|)$ ist mon. wachsend.

$$\Rightarrow a_n \not\rightarrow 0$$

$\Rightarrow \sum a_n$ divergent.

(3) Sei

$$\beta := \liminf_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| > 1$$

Wähle $x \in \mathbb{R}, 1 < x < \beta$. Ähnlich wie im Beweis zum Wurzelkriterium erhält man: $\left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| > x$ für fast alle n .

□

Korollar 3.16.

(1) Falls $\alpha = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}$ existiert, so gilt

$\sum a_n$ ist absolut konvergent, falls $\alpha < 1$ und divergent, falls $\alpha > 1$.

(2) Falls $\beta = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right|$ existiert, so gilt:

$\sum a_n$ ist absolut konvergent, falls $\beta < 1$ und divergent, falls $\beta > 1$.

Korollar 3.17.

(1) Existiert $\beta = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right|$ und ist $\beta = 1$, so liefert obiger Satz keine Entscheidung. (analog zum Wurzelkriterium)

$$a_n = \frac{1}{n} \Rightarrow \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = \frac{n}{n+1} \rightarrow 1$$

$\Rightarrow \sum a_n$ divergent.

$$a_n = \frac{1}{n^2} \Rightarrow \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = \frac{n^2}{(n+1)^2} \rightarrow 1$$

$\Rightarrow \sum a_n$ konvergent.

3.1 Exponentialfunktion

Beispiel 3.18. Sei $x \in \mathbb{R}$ beliebig. Untersuche die Reihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

Klar: Für $x = 0$ ist die Reihe absolut konvergent mit Reihenwert 1.

Sei $x \neq 0$. Setze $a_n := \frac{x^n}{n!}$. Dann

$$\left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| = \left| \frac{\frac{x^{n+1}}{(n+1)!}}{\frac{x^n}{n!}} \right| = |x| \cdot \frac{n!}{(n+1)!} = \frac{|x|}{n+1} \rightarrow 0 \text{ für } n \rightarrow \infty$$

Insbesondere ist $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| < 1$. Nach dem Quotientenkriterium folgt:

$\sum a_n = \sum \frac{x^n}{n!}$ absolut konvergent.

Also $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$ für jedes $x \in \mathbb{R}$ absolut konvergent.

Dies definiert eine Funktion $E := \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ durch

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad E(x) := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

(Exponentialfunktion).

Es gilt $E(0) = 1$, $E(1) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$.

Später zeigen wir: $\forall r \in \mathbb{Q} \quad E(r) = e^r$. Später *definieren* wir

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad E(x) =: e^x$$

Weiteres zum Thema Reihenkonvergenz:

Definition 3.19. Es sei (a_n) eine Folge in \mathbb{R} und $\varphi : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ eine bijektive Abbildung. Setze

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad b_n := a_{\varphi(n)}$$

Dann heißt (b_n) eine *Umordnung* von (a_n) . Selbiges gilt auch für die Reihe.

Beispiel 3.20. $(a_1, a_3, a_2, a_4, a_5, a_7, a_6, a_8, \dots)$ ist eine Umordnung von (a_n) . (das ist etwas anderes als eine Teilfolge)

Satz 3.21 (Umordnungssatz). (b_n) sei eine Umordnung von (a_n) .

(1) Ist (a_n) konvergent, so ist auch (b_n) konvergent, und

$$\lim_{n \rightarrow \infty} b_n = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n$$

(2) Ist $\sum a_n$ absolut konvergent, so ist auch $\sum b_n$ absolut konvergent, und

$$\sum b_n = \sum a_n.$$

Bemerkung 3.22. Ist $\sum a_n$ konvergent, aber nicht absolut konvergent, so existiert zu jedem $b \in \mathbb{R}$ eine Umordnung (b_n) von (a_n) mit

$$\sum b_n = b$$

Definition 3.23 (CAUCHY-Produkt). Gegeben seien Folgen (a_n) und (b_n) . Setze

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad c_n := \sum_{k=0}^n a_k b_{n-k} = a_0 b_n + a_1 b_{n-1} + a_2 b_{n-2} + \dots$$

Dann heißt $\sum_{n=0}^{\infty} c_n$ das *CAUCHY-Produkt* der Reihen $\sum_{n=0}^{\infty} a_n$ und $\sum_{n=0}^{\infty} b_n$.

Satz 3.24. Sind $\sum_{n=0}^{\infty} a_n$ und $\sum_{n=0}^{\infty} b_n$ beide absolut konvergent, dann konvergiert auch ihr CAUCHY-Produkt $\sum_{n=0}^{\infty} c_n$ absolut, und

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n = \left(\sum_{n=0}^{\infty} a_n \right) \cdot \left(\sum_{n=0}^{\infty} b_n \right)$$

Beispiel 3.25. Sei $|x| < 1$. Bekannt: $\sum_{n=0}^{\infty} x^n$ absolut konvergent, und $\sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}$. Dann

$$\left(\sum_{n=0}^{\infty} x^n \right) \cdot \left(\sum_{n=0}^{\infty} x^n \right) = \sum_{n=0}^{\infty} c_n$$

mit $c_n = \sum_{k=0}^n x^k \cdot x^{n-k} = (n+1)x^n$.

Also ist $\sum_{n=0}^{\infty} (n+1)x^n$ absolut konvergent, und

$$\sum_{n=0}^{\infty} (n+1)x^n = \frac{1}{(1-x)^2}$$

Bemerkung 3.26 (Weiteres zur Exponentialfunktion).

$$E(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

Seien $x, y \in \mathbb{R}$:

$$E(x) \cdot E(y) = \left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} \right) \cdot \left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{y^n}{n!} \right) = \sum_{n=0}^{\infty} c_n$$

mit

$$\forall n \in \mathbb{N}_0 \quad c_n = \sum_{k=0}^n \frac{x^k}{k!} \cdot \frac{y^{n-k}}{(n-k)!} = \frac{1}{n!} \cdot \sum_{k=0}^n \frac{n!}{k!(n-k)!} x^k y^{n-k} = \frac{1}{n!} (x+y)^n$$

$$\Rightarrow E(x) \cdot E(y) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(x+y)^n}{n!} = E(x+y)$$

Mit Induktion zeigt man:

$$\forall x_1, \dots, x_l \in \mathbb{R} \quad E(x_1 + \dots + x_l) = E(x_1) \cdot \dots \cdot E(x_l)$$

Weiterhin gilt für alle $x \in \mathbb{R}$:

$$1 = E(0) = E(x + (-x)) = E(x) \cdot E(-x)$$

$$\Rightarrow E(x) \neq 0, \quad E(-x) = \frac{1}{E(x)}$$

Ferner:

$$E(x) = E\left(\frac{x}{2} + \frac{x}{2}\right) = \left(E\left(\frac{x}{2}\right)\right)^2 > 0$$

Weiter für alle $n \in \mathbb{N}$:

$$E(n) = E(\underbrace{1 + 1 + \dots + 1}_{n \text{ mal}}) = E(1) \cdot E(1) \cdots E(1) = E(1)^n = e^n$$

Ferner:

$$e = E(1) = E\left(\underbrace{\frac{1}{n} + \frac{1}{n} + \dots + \frac{1}{n}}_{n \text{ mal}}\right) = \underbrace{E\left(\frac{1}{n}\right) \cdots E\left(\frac{1}{n}\right)}_{n \text{ mal}} = E\left(\frac{1}{n}\right)^n$$

$$\Rightarrow e^{\frac{1}{n}} = E\left(\frac{1}{n}\right)$$

Also für alle $r = \frac{n}{m} \in \mathbb{Q}$ mit $m, n \in \mathbb{N}$:

$$E\left(\frac{n}{m}\right) = E\left(\underbrace{\frac{1}{m} + \frac{1}{m} + \dots + \frac{1}{m}}_{n \text{ mal}}\right) = \underbrace{E\left(\frac{1}{m}\right) \cdots E\left(\frac{1}{m}\right)}_{n \text{ mal}} = E\left(\frac{1}{m}\right)^n = \left(e^{\frac{1}{m}}\right)^n = e^{\frac{n}{m}}$$

Schließlich für alle $r \in \mathbb{Q}$:

Falls $r > 0$

$$\Rightarrow E(r) = e^r$$

Falls $r < 0$

$$\Rightarrow -r > 0 \quad \Rightarrow \quad E(-r) = e^{-r} = \frac{1}{e^r}$$

$$\Rightarrow E(r) = e^r$$

Falls $r = 0$

$$\Rightarrow E(0) = 1 = e^0$$

Schließlich seien $x, y \in \mathbb{R}$ und $x < y$, also $y - x > 0$ und damit

$$E(y - x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(y - x)^n}{n!} = 1 + \sum_{n=1}^{\infty} \underbrace{\frac{(y - x)^n}{n!}}_{>0} > 1$$

Andererseits ist $E(y) \cdot E(-x) = \frac{E(y)}{E(x)}$

$$\Rightarrow E(y) > E(x)$$

Also: $\forall x, y \in \mathbb{R} \quad x < y \Rightarrow E(x) < E(y)$.

3.2 Eigenschaften der Exponentialfunktion

Die Exponentialfunktion $E(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$ hat also die folgenden Eigenschaften:

$$E(0) = 1, \quad E(1) = e$$

$$\forall x, y \in \mathbb{R} \quad E(x + y) = E(x) \cdot E(y)$$

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad E(x) > 0$$

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad E(-x) = \frac{1}{E(x)}$$

$$\forall r \in \mathbb{Q} \quad E(r) = e^r$$

$$\forall x, y \in \mathbb{R} \quad x < y \Rightarrow E(x) < E(y)$$

Kapitel 4

Potenzreihen

Es sei $(a_n)_{n=0}^\infty$ eine Folge in \mathbb{R} und $x_0 \in \mathbb{R}$.

Eine Reihe der Form

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - x_0)^n = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)^2 + \dots$$

heißt eine *Potenzreihe*.

Frage: Für welche $x \in \mathbb{R}$ ist diese Potenzreihe konvergent bzw. absolut konvergent?

Klar: Die Potenzreihe konvergiert für $x = x_0$ mit Reihenwert a_0 .

Beispiel 4.1.

(1) $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} x^n = E(x)$ konvergiert für alle $x \in \mathbb{R}$ absolut. (hier $a_n := \frac{1}{n!}$ und $x_0 := 0$).

(2) $\sum_{n=0}^{\infty} (x - x_0)^n$ (hier $a_n := 1$). Setze $\tilde{x} := x - x_0$. Bekannt:

$\sum_{n=0}^{\infty} \tilde{x}^n$ ist konvergent $\Leftrightarrow |\tilde{x}| < 1$ und der Reihenwert ist dann $\frac{1}{1-\tilde{x}} = \frac{1}{1-(x-x_0)}$. Also:

$\sum_{n=0}^{\infty} (x - x_0)^n$ absolut konvergent $\Leftrightarrow |x - x_0| < 1$

$\Leftrightarrow -1 < x - x_0 < 1 \Leftrightarrow x_0 - 1 < x < x_0 + 1$

(3) $\sum_{n=0}^{\infty} n^n (x - x_0)^n$ (hier: $a_n = n^n$). Sei $x \in \mathbb{R}, x \neq x_0$ und $\tilde{a}_n := n^n (x - x_0)^n$. Dann

$$\sqrt[n]{\tilde{a}_n} = n \cdot |x - x_0|$$

unbeschränkt. $\Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} \tilde{a}_n$ ist divergent.

Also ist $\sum_{n=0}^{\infty} n^n (x - x_0)^n$ konvergent $\Leftrightarrow x = x_0$.

Satz 4.2. Es sei $\sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - x_0)^n$ eine Potenzreihe.

(1) Ist $\left(\sqrt[n]{|a_n|}\right)$ *unbeschränkt*, so konvergiert die Potenzreihe nur für $x = x_0$.

(2) Ist $\left(\sqrt[n]{|a_n|}\right)$ beschränkt, so setze

$$\rho := \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}$$

- (1) Ist $\varrho = 0$, so konvergiert die Potenzreihe für jedes $x \in \mathbb{R}$ absolut.
 (2) Ist $\varrho > 0$, so konvergiert die Potenzreihe absolut für jedes $x \in \mathbb{R}$ mit $|x - x_0| < \frac{1}{\varrho}$ und sie divergiert für alle $x \in \mathbb{R}$ mit $|x - x_0| > \frac{1}{\varrho}$.

Beweis:

- (1) Sei $x \neq x_0$ und $\tilde{a}_n := a_n(x - x_0)^n$.

$$\Rightarrow \sqrt[n]{|\tilde{a}_n|} = \sqrt[n]{|a_n|} |x - x_0| \text{ unbeschränkt}$$

$\Rightarrow \sum \tilde{a}_n$ ist divergent.

- (2) $\tilde{a}_n := a_n(x - x_0)^n$

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|\tilde{a}_n|} = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} \cdot |x - x_0| = \varrho |x - x_0|$$

Sei zunächst $\varrho > 0$. Also gilt nach Wurzelkriterium:

- Falls $\varrho |x - x_0| < 1$ (d.h. $|x - x_0| < \frac{1}{\varrho}$), so ist $\sum \tilde{a}_n$ absolut konvergent.
- Falls $\varrho |x - x_0| > 1$ (d.h. $|x - x_0| > \frac{1}{\varrho}$), so ist $\sum \tilde{a}_n$ divergent.

Sei nun $\varrho = 0$

$$\varrho |x - x_0| = 0 < 1 \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

Nach Wurzelkriterium:

$\sum \tilde{a}_n$ ist absolut konvergent.

□

Korollar 4.3.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{\sqrt[n]{n!}} = 0$$

Beweis: $\sum \frac{x^n}{n!}$ ist konvergent für alle $x \in \mathbb{R}$. Also muss nach obigem Satz $\varrho = 0$ vorliegen.

$$\Rightarrow \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\frac{1}{n!}} = 0$$

Außerdem: $\sqrt[n]{\frac{1}{n!}} \geq 0$.

$$\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\frac{1}{n!}} = 0$$

□

Definition 4.4. Sei $\sum a_n(x - x_0)^n$ eine Potenzreihe und, falls $\left(\sqrt[n]{|a_n|}\right)$ beschränkt ist:

$$\varrho := \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}.$$

Setze

$$r := \begin{cases} 0 & \text{falls } \left(\sqrt[n]{|a_n|}\right) \text{ unbeschränkt} \\ \infty & \text{falls } \varrho = 0 \\ \frac{1}{\varrho} & \text{falls } \varrho > 0 \end{cases}$$

r heißt *Konvergenzradius* der Potenzreihe (denn $\sum a_n(x - x_0)^n$ konvergiert für $|x - x_0| < r$ absolut und divergiert für $|x - x_0| > r$.)

Der Konvergenzbereich der Potenzreihe ist also immer von der Form $(x_0 - r, x_0 + r)$ oder $(x_0 - r, x_0 + r]$ oder $[x_0 - r, x_0 + r)$ oder $[x_0 - r, x_0 + r]$. (auch im Fall $r = 0 : [x_0, x_0]$ und im Fall $r = \infty : „(x_0 - \infty, x_0 + \infty)“ = \mathbb{R}$).

Beispiel 4.5.

(1) $\sum x^n; a_n = 1, x_0 = 0.$

$$\varrho = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = 1$$

$$\Rightarrow r = 1$$

Die Potenzreihe divergiert für $x = 1$ und für $x = -1$.

\Rightarrow Die Potenzreihe konvergiert genau für $x \in (-1, 1)$.

(2) $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n}, a_0 = 0, a_n = \frac{1}{n}$ für $n \geq 1$.

$$\varrho = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\frac{1}{n}} = 1$$

$$\Rightarrow r = 1$$

Für $x = 1$ ist $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n}$ divergent.

Für $x = -1$ ist $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n}$ konvergent nach LEIBNIZ-Kriterium.

\Rightarrow Konvergenzbereich: $[-1, 1)$.

(3) $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n^2}, a_0 = 0, a_n = \frac{1}{n^2}$.

$$\varrho = \limsup_{n \rightarrow \infty} \underbrace{\sqrt[n]{\frac{1}{n^2}}}_{= \frac{1}{(\sqrt[n]{n})^2}} = 1$$

$$\Rightarrow r = 1$$

Die Potenzreihe konvergiert außerdem für $x = 1$ und $x = -1$.

\Rightarrow Konvergenzbereich. $[-1, 1]$.

(4)

$$a_n = \begin{cases} 0 & \text{falls } n \text{ gerade} \\ n & \text{falls } n \text{ ungerade} \end{cases}$$

Dann

$$\sqrt[n]{|a_n|} = \begin{cases} 0 & \text{falls } n \text{ gerade} \\ \sqrt[n]{n} & \text{falls } n \text{ ungerade} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \text{HW} \left(\sqrt[n]{|a_n|} \right) = \{1, 0\}$$

$$\varrho = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = 1$$

$$\Rightarrow r = 1$$

Sei $x = x_0 - 1$ oder $x = x_0 + 1$, dann $|x - x_0| = 1$

$$\Rightarrow |a_n(x - x_0)^n| = |a_n| = n \text{ (falls } n \text{ ungerade)}$$

$\Rightarrow \sum a_n(x - x_0)^n$ divergent, da $a_n(x - x_0)^n \not\rightarrow 0$.

\Rightarrow Der Konvergenzbereich ist: $(-1, 1)$.

4.1 Der Cosinus

Betrachte:

$$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

d.h. $a_{2n} = \frac{(-1)^n}{(2n)!}$, $a_{2n+1} = 0$.

$$\Rightarrow \sqrt[2n]{|a_{2n}|} = \frac{1}{\sqrt[2n]{(2n)!}} \rightarrow 0$$

(Teilfolge von $\frac{1}{\sqrt[n]{n!}}$.)

$$\sqrt[2n+1]{|a_{2n+1}|} = 0 \rightarrow 0$$

Also $\sqrt[n]{|a_n|} \rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$.

$$\varrho = 0$$

$$r = \infty$$

\Rightarrow die Potenzreihe konvergiert absolut für alle $x \in \mathbb{R}$.

Dies definiert eine Funktion

$$\cos : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\cos(x) := \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

4.2 Der Sinus

Ähnlich wie beim Cosinus zeigt man:

Die Potenzreihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$$

konvergiert für alle $x \in \mathbb{R}$ absolut.

Dies definiert eine Funktion

$$\sin : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\sin(x) := \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$$

Satz 4.6. Sind fast alle $a_n \neq 0$ und existiert $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_n}{a_{n+1}} \right| =: L$, so gilt für den Konvergenzradius r der Potenzreihe $\sum a_n (x - x_0)^n$:

$$r = L$$

Beweis: Setze $b_n := a_n (x - x_0)^n$; dann gilt für $x \neq x_0$:

$$\left| \frac{b_{n+1}}{b_n} \right| = \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \cdot |x - x_0|$$

1. Fall: $L = 0$.

$\Rightarrow \left(\left| \frac{b_{n+1}}{b_n} \right| \right)$ ist unbeschränkt.

$\Rightarrow \sum b_n = \sum a_n(x - x_0)^n$ ist divergent.

$\Rightarrow \sum a_n(x - x_0)^n$ konvergiert nur für $x = x_0$.

$\Rightarrow r = 0$

2. Fall: $L > 0$.

$$\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{b_{n+1}}{b_n} \right| = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \cdot |x - x_0| = \frac{1}{L} |x - x_0|$$

$\Rightarrow \sum b_n = \sum a_n(x - x_0)^n$ ist konvergent, falls $\frac{1}{L} |x - x_0| < 1$, und ist divergent, falls $\frac{1}{L} |x - x_0| > 1$.

Also konvergent, falls $|x - x_0| < L$ und divergent, falls $|x - x_0| > L$.

$\Rightarrow r = L$

□

Satz 4.7. $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$ und $\sum_{n=0}^{\infty} b_n(x - x_0)^n$ seien zwei Potenzreihen mit Konvergenzradien r_1 bzw r_2 .

Setze:

$$R := \begin{cases} \min\{r_1, r_2\} & \text{falls } r_1 < \infty \text{ oder } r_2 < \infty \\ \infty & \text{falls } r_1 = \infty \text{ und } r_2 = \infty \end{cases}$$

Dann ist der Konvergenzradius der Produktreihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n(x - x_0)^n$$

(mit $c_n := \sum_{k=0}^n a_k b_{n-k}$)

$$\geq R$$

und es gilt:

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n(x - x_0)^n = \left(\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n \right) \cdot \left(\sum_{n=0}^{\infty} b_n(x - x_0)^n \right)$$

für $|x - x_0| < R$.

4.3 Weiteres zu Sinus und Cosinus

$$\sin(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$$

$$\cos(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

Offenbar gilt:

$$\sin(-x) = -\sin(x)$$

$$\cos(-x) = \cos(x)$$

Ähnlich wie in der Exponentialreihe ($E(x+y) = E(x) \cdot E(y)$) zeigt man mit obigem Satz die folgenden Additionstheoreme:

$$\sin(x+y) = \sin(x)\cos(y) + \cos(x)\sin(y)$$

$$\cos(x + y) = \cos(x) \cos(y) - \sin(x) \sin(y)$$

Weiterhin gilt offensichtlich:

$$\sin(0) = 0, \quad \cos(0) = 1$$

Damit folgt:

$$1 = \cos(0) = \cos(x + (-x)) = \cos(x) \cos(-x) - \sin(x) \sin(-x) = \cos^2(x) + \sin^2(x)$$

Insbesondere gilt:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \cos^2(x) \leq \cos^2(x) + \sin^2(x) = 1 \Rightarrow |\cos(x)| \leq 1$$

genauso

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad |\sin(x)| \leq 1$$

Kapitel 5

g -adische Entwicklungen

Sei $g \in \mathbb{N}$, $g \geq 2$ fest in diesem Abschnitt.

Für $a \in \mathbb{R}$, $a > 0$ existiert genau ein $k \in \mathbb{N}_0$ mit

$$k \leq a < k + 1$$

Setze $[a] := k$ (größte ganze Zahl $\leq a$, Ganzteil von a , GAUSSklammer).

Setze $z_0 := [a] \Rightarrow z_0 \leq a < z_0 + 1$.

Setze $z_1 := [(a - z_0)g] \Rightarrow z_1 \leq (a - z_0)g < z_1 + 1$.

$$\Rightarrow z_0 + \frac{z_1}{g} \leq a < z_0 + \frac{z_1}{g} + \frac{1}{g}$$

Setze $z_2 := [(a - z_0 - \frac{z_1}{g})g^2] \Rightarrow z_2 \leq (a - z_0 - \frac{z_1}{g})g^2 < z_2 + 1$.

$$\Rightarrow z_0 + \frac{z_1}{g} + \frac{z_2}{g^2} \leq a < z_0 + \frac{z_1}{g} + \frac{z_2}{g^2} + \frac{1}{g^2}$$

Es gilt $z_1 \leq g - 1$, $z_2 \leq g - 1 \dots$, denn:

Wäre $z_1 > g - 1$, so $z_1 \geq g$ (da beide in \mathbb{N}), daher

$$\frac{z_1}{g} \geq 1 \Rightarrow z_0 + 1 \leq z_0 + \frac{z_1}{g} \leq a < z_0 + 1 \quad \text{!}$$

$z_2 \leq g - 1$ analog.

z_0, z_1, z_2, \dots seien schon definiert. Setze

$$z_{n+1} := \left[\left(a - z_0 - \frac{z_1}{g} - \frac{z_2}{g^2} - \dots - \frac{z_n}{g^n} \right) \cdot g^{n+1} \right]$$

Dies definiert eine Folge (z_n) mit folgenden Eigenschaften:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad z_n \in \mathbb{N}_0, \forall n \geq 1: z_n \leq g - 1$$

$$\forall n \in \mathbb{N}_0 \quad z_0 + \frac{z_1}{g} + \frac{z_2}{g^2} + \dots + \frac{z_n}{g^n} \leq a < z_0 + \dots + \frac{z_n}{g^n} + \frac{1}{g^n}$$

Satz 5.1. Ist (\tilde{z}_n) eine weitere Folge mit obiger Eigenschaft, so gilt:

$$\forall n \in \mathbb{N}_0 \quad \tilde{z}_n = z_n$$

Betrachte die Reihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} z_n \frac{1}{g^n}$$

Es gilt $\forall n \geq 1 \quad 0 \leq \frac{z_n}{g^n} \leq \frac{g-1}{g^n}$ und $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{g-1}{g^n} = (g-1) \cdot \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{g^n}$ ist konvergent (geometrische Reihe). Aus dem Majorantenkriterium folgt, dass auch $\sum_{n=0}^{\infty} z_n \frac{1}{g^n}$ konvergent ist.

Setze $\forall n \quad s_n := z_0 + \frac{1}{g} + \dots + \frac{z_n}{g^n}$. Nach obiger Eigenschaft gilt:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n \leq a < s_n + \underbrace{\frac{1}{g^n}}_{\rightarrow 0}$$

$$\Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} z_n \frac{1}{g^n} = a$$

Dafür *schreiben* wir:

$$a = z_0, z_1 z_2 z_3 z_4 \dots$$

Beispiel 5.2. (Setze $g = 10$)

(1) $a = 1$; $z_0 \leq a < z_0 + 1, z_0 \in \mathbb{N}_0 \Rightarrow z_0 = 1$

$$z_1 = [(a - z_0)g] = 0; \quad z_2 = \left[(a - z_0 - \frac{z_1}{g})g^2 \right] = 0 \quad \dots$$

$$\Rightarrow 1 = 1,00000\dots$$

(2) $a = \frac{1}{3}$; $z_0 = [a] = 0$.

$$z_1 = \left[\left(\frac{1}{3} - 0 \right) \cdot 10 \right] = 3 \quad z_2 = \left[\left(\frac{1}{3} - 0 - 3 \cdot \frac{1}{10} \right) \cdot 100 \right] = 3 \quad \dots$$

$$\Rightarrow \frac{1}{3} = 0,33333\dots$$

Definition 5.3. Sei $b \in \mathbb{R}$ und $b < 0$; setze $a := -b > 0$. Sei also $a = z_0, z_1 z_2 \dots$ die g -adische Darstellung von a . Dann definiere $-z_0, z_1 z_2 \dots$ als die g -adische Darstellung von b .

Bemerkung 5.4. Bei Definition des Ganzteiles ($z_0 \in \mathbb{N}_0, z_0 \leq a < z_0 + 1$) hätte man genauso gut $z_0 \in \mathbb{Z}, z_0 < a \leq z_0 + 1$ verlangen können. Das hätte für die o.g. Eigenschaften ergeben:

$$z_0 + \frac{z_1}{g} + \dots + \frac{z_n}{g^n} < a \leq z_0 + \frac{z_1}{g} + \dots + \frac{z_n}{g^n} + \frac{1}{g^n}$$

Dann hätten wir erhalten (für $g = 10$):

$$1 = 0,9999\dots$$

$$\frac{1}{2} = 0,4999999\dots$$

\Rightarrow Wir bleiben beim Alten.

Satz 5.5. Ist $a = z_0, z_1 z_2 \dots$ die g -adische Entwicklung von a gemäß der alten Ungleichung, so ist der Fall $z_n = g - 1$ für fast alle n nicht möglich. (vgl. 9er-Periode)

Beweis: Annahme: $z_n = g - 1$ für fast alle n .

$$\exists m \in \mathbb{N} \quad \forall n \geq m \quad z_n = g - 1$$

$$\Rightarrow a = \sum_{n=0}^{\infty} z_n \frac{1}{g^n} = \sum_{n=0}^{m-1} z_n \frac{1}{g^n} + \sum_{n=m}^{\infty} (g-1) \frac{1}{g^n} = s_{m-1} + \frac{g-1}{g^m} \sum_{n=m}^{\infty} \frac{1}{g^{n-m}} = s_{m-1} + \frac{1}{g^{m-1}}$$

wegen

$$\sum_{n=m}^{\infty} \frac{1}{g^{n-m}} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{g^k} = \frac{1}{1 - \frac{1}{g}} = \frac{g}{g-1}$$

$$s_{m-1} + \frac{1}{g^{m-1}} = z_0 + \frac{z_1}{g} + \dots + \frac{z_{m-1}}{g^{m-1}} + \frac{1}{g^{m-1}} > a \quad \nexists$$

□

Satz 5.6. \mathbb{R} ist überabzählbar.

Beweis: Es genügt zu zeigen: $[0, 1)$ ist überabzählbar.

Annahme: $[0, 1)$ ist abzählbar, d.h. es existiert eine Folge (a_n) in $[0, 1)$ mit

$$[0, 1) = \{a_1, a_2, a_3, \dots\}$$

O.B.d.A. können wir annehmen, dass $a_n \neq a_m$ für $n \neq m$ gilt.

Stelle jedes a_n durch seine 3-adische (triadische) Entwicklung dar:

$$a_n = \underbrace{z_0^{(n)}}_{=0}, z_1^{(n)} z_2^{(n)} z_3^{(n)} z_4^{(n)} \dots$$

mit $z_i^{(n)} \in \{0, 1, 2\}$. Definiere Folge (z_k) durch:

$$z_k := \begin{cases} 1 & \text{falls } z_k^{(k)} = 0 \text{ oder } z_k^{(k)} = 2 \\ 0 & \text{falls } z_k^{(k)} = 1 \end{cases}$$

Setze $a := \sum_{n=1}^{\infty} \frac{z_n}{3^n}$

$$\Rightarrow a \leq \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{3^n} = \frac{1}{3} \cdot \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{3^{n-1}} = \frac{1}{3} \cdot \sum_{j=0}^{\infty} \frac{1}{3^j} = \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow a \in [0, 1)$$

$$\exists n \in \mathbb{N} \quad a = a_n$$

Ferner ist aber $a = 0, z_1 z_2 z_3 \dots$. Also insbesondere: $z_n = z_n^{(n)}$ (n -te Ziffer von a und a_n stimmen überein).

\Rightarrow Widerspruch zur Definition der z_k . □

Kapitel 6

Grenzwerte bei Funktionen

6.1 Allgemeines

Definition 6.1. Es sei $D \subset \mathbb{R}$ und $x_0 \in \mathbb{R}$.

x_0 heißt *Häufungspunkt* von D , wenn eine Folge (x_n) in D existiert mit:

$$\begin{aligned} \forall n \in \mathbb{N} \quad x_n \neq x_0 \\ \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 \end{aligned}$$

Beispiel 6.2.

(1) $D = (0, 1]$.

Dann $x_0 \in \mathbb{R}$ ist Häufungspunkt von $D \Leftrightarrow x_0 \in [0, 1]$ Denn: jeder Punkt in dem Intervall kann Häufungspunkt sein, aber auch 0.

(2) $D = \{\frac{1}{n} : n \in \mathbb{N}\}$

D hat genau einen Häufungspunkt, nämlich 0.

(3) D endlich $\Rightarrow D$ hat keine Häufungspunkte.

Lemma 6.3. Sei $D \subset \mathbb{R}$, $x_0 \in \mathbb{R}$. Dann gilt:

x_0 ist Häufungspunkt von $D \Leftrightarrow$ Jede ε -Umgebung von x_0 enthält einen von x_0 verschiedenen Punkt aus D .

$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \quad (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\varepsilon(x_0) \neq \emptyset$$

Beweis:

„ \Rightarrow “: Sei x_0 Häufungspunkt von D , also existiert Folge (x_n) in D mit $x_n \neq x_0$ für alle n , und $x_n \rightarrow x_0$.

Sei $\varepsilon > 0$. Dann:

$$\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad |x_n - x_0| < \varepsilon \quad \Leftrightarrow \quad x_n \in U_\varepsilon(x_0)$$

Insbesondere für $n = n_0$: $x_{n_0} \in U_\varepsilon(x_0)$.

„ \Leftarrow “: Zu $\varepsilon = \frac{1}{n}$ mit $n \in \mathbb{N}$ existiert nach Voraussetzung ein $x_n \in (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\varepsilon(x_0)$. Dies definiert die Folge (x_n) in $D \setminus \{x_0\}$ mit

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad x_n \in U_{\frac{1}{n}}(x_0)$$

d.h.

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad |x_n - x_0| < \frac{1}{n}$$

Also $x_n \rightarrow x_0$.

$\Rightarrow x_0$ ist Häufungspunkt von D .

□

Ab jetzt sei in diesem Abschnitt stets $D \subset \mathbb{R}$, $x_0 \in \mathbb{R}$ Häufungspunkt von D .

Definition 6.4. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sei eine Funktion und $a \in \mathbb{R}$. Wir sagen und schreiben:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = a \Leftrightarrow \text{Für jede Folge } (x_n) \text{ in } D \text{ mit } \forall x_n \neq x_0 \text{ und } x_n \rightarrow x_0 \text{ gilt: } \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = a.$$

Andere Schreibweise: $f(x) \rightarrow a$ für $x \rightarrow x_0$.

Bemerkung 6.5. Falls $x_0 \in D$, so ist der Funktionswert $f(x_0)$ in obiger Definition *irrelevant*. Für die Existenz und den Wert von $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ ist nur das Verhalten von f „in der Nähe“ von x_0 relevant.

Beispiel 6.6.

(1) $D = [0, \infty)$, $p \in \mathbb{N}$, $f(x) := \sqrt[p]{x}$.

Ist (x_n) Folge in D mit $x_n \rightarrow x_0$, so folgt: $\sqrt[p]{x_n} \rightarrow \sqrt[p]{x_0}$. Das heißt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \sqrt[p]{x} = \sqrt[p]{x_0}$$

(2) $D = (0, 1]$

$$f(x) := \begin{cases} x^2 & \text{falls } 0 < x < \frac{1}{2} \\ 1 & \text{falls } \frac{1}{2} < x < 1 \\ \frac{1}{7} & \text{falls } x = 1 \\ \frac{1}{2} & \text{falls } x = \frac{1}{2} \end{cases}$$

Dann $\lim_{x \rightarrow 0} f(x) = 0$, $\lim_{x \rightarrow 1} f(x) = 1$.

Aber $\lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} f(x)$ existiert nicht. Denn für $x_n := \frac{1}{2} - \frac{1}{n}$ gilt $x_n \rightarrow \frac{1}{2}$ und $f(x_n) \rightarrow \frac{1}{4}$ und für $\tilde{x}_n := \frac{1}{2} + \frac{1}{n}$ gilt: $\tilde{x}_n \rightarrow \frac{1}{2}$ und $f(\tilde{x}_n) \rightarrow 1$. Aber: $\lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}, x \in (0, \frac{1}{2})} f(x)$ existiert und ist $\frac{1}{4}$. Dafür schreiben wir

$$\lim_{x \rightarrow \frac{1}{2} - 0} f(x) = \frac{1}{4}$$

Analog:

$$\lim_{x \rightarrow \frac{1}{2} + 0} f(x) = 1$$

Satz 6.7. Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $a \in \mathbb{R}$. Dann gilt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = a \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x \in D \setminus \{x_0\} \quad [|x - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - a| < \varepsilon]$$

Beweis:

- „ \Rightarrow “: Sei $\varepsilon > 0$. *Annahme:* Es gibt kein δ mit der Eigenschaft

$$\forall x \in D \setminus \{x_0\} \quad [|x - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - a| < \varepsilon]$$

Dann gilt für alle $n \in \mathbb{N}$: $\delta = \frac{1}{n}$ erfüllt obige Bedingung nicht. Das heißt

$$\forall n \in \mathbb{N} \exists x_n \in D \setminus \{x_0\} \quad |x_n - x_0| < \frac{1}{n} \wedge |f(x_n) - a| \geq \varepsilon$$

dann offenbar $x_n \rightarrow x_0$, $\forall n \ x_n \neq x_0$, aber $f(x_n) \not\rightarrow a \Rightarrow$ Widerspruch zu $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = a$.

- „ \Rightarrow “: Sei (x_n) eine Folge in D mit $\forall n \ x_n \neq x_0$ und $x_n \rightarrow x_0$. Sei $\varepsilon > 0$. Nach Voraussetzung existiert ein $\delta > 0$ derart, dass obige Bedingung erfüllt gilt. Da $x_n \rightarrow x_0$, $x_n \neq x_0$ existiert n_0 mit

$$\forall n \geq n_0 \quad |x_n - x_0| < \delta$$

Nach Voraussetzung folgt:

$$\forall n \geq n_0 \quad |f(x_n) - a| < \varepsilon$$

d.h. $f(x_n) \rightarrow a$.

□

Satz 6.8.

- (1) $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ existiert \Leftrightarrow für jede Folge (x_n) in D mit $\forall n \ x_n \neq x_0$ und $x_n \rightarrow x_0$ gilt: $(f(x_n))$ ist konvergent.

(in diesem Fall: $f(x_n) \rightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ für jede dieser Folgen.)

- (2) (CAUCHY-Kriterium) $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$ existiert \Leftrightarrow

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0; \forall x, y \in D \setminus \{x_0\} \quad [|x - x_0| < \delta, |y - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \varepsilon]$$

(ohne Beweis)

Satz 6.9. Gegeben: Funktionen $f, g, h : D \rightarrow \mathbb{R}$. Es mögen $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) =: a$, $\lim_{x \rightarrow x_0} g(x) =: b$ existieren. Dann gilt:

- (1) Für $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} (\alpha f(x) + \beta g(x)) = \alpha \cdot a + \beta \cdot b$$

$$\lim_{x \rightarrow x_0} (f(x) \cdot g(x)) = a \cdot b$$

$$\lim_{x \rightarrow x_0} |f(x)| = |a|$$

- (2) Falls es ein $\delta > 0$ gibt mit

$$\forall x \in (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\delta(x_0) \quad f(x) \leq g(x)$$

so gilt $a \leq b$.

- (3) Falls es ein $\delta > 0$ gibt mit

$$\forall x \in (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\delta(x_0) \quad f(x) \leq h(x) \leq g(x)$$

und außerdem $a = b$ gilt, so gilt $\lim_{x \rightarrow x_0} h(x) = a = b$.

- (4) Ist $b \neq 0$, so existiert ein $\delta > 0$ mit $|g(x)| \geq \frac{|b|}{2} > 0$ für alle $x \in \tilde{D} := (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\delta(x_0)$ und für $\frac{f}{g} : \tilde{D} \rightarrow \mathbb{R}$ gilt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{a}{b}$$

Beweis: (1)–(3) mit dem entsprechenden Satz über Folgen.

(4) Nach (1) gilt: $\lim_{x \rightarrow x_0} |g(x)| = |b| > 0$. Setze nun $\varepsilon := \frac{|b|}{2}$. Nach obigem Satz existiert ein $\delta > 0$ mit

$$\begin{aligned} \forall x \in D \setminus \{x_0\} \quad & \left[|x - x_0| < \delta \Rightarrow ||g(x)| - |b|| < \varepsilon = \frac{|b|}{2} \right] \\ \Rightarrow \forall x \in (D \setminus \{x_0\}) \cap U_\delta(x_0) \quad & |g(x)| - |b| > -\frac{|b|}{2} \\ \Rightarrow |g(x)| > \frac{|b|}{2} \end{aligned}$$

Rest mit Satz über Folgen. □

Definition 6.10.

(1) Sei (x_n) eine Folge in \mathbb{R} .

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \begin{cases} +\infty \\ -\infty \end{cases} \quad :\Leftrightarrow \quad \forall c \in \mathbb{R} \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad \begin{cases} x_n > c \\ x_n < c \end{cases}$$

(2) $D \subset \mathbb{R}$, x_0 Häufungspunkt von D , $f : D \rightarrow \mathbb{R}$.

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = \begin{cases} +\infty \\ -\infty \end{cases} \quad :\Leftrightarrow \quad \text{Für jede Folge } (x_n) \text{ in } D \setminus \{x_0\} \text{ und } x_n \rightarrow x_0 \text{ gilt: } f(x_n) \rightarrow \begin{cases} +\infty \\ -\infty \end{cases}$$

(3) Sei zusätzlich D nicht nach oben bzw. unten beschränkt.

$$\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = a \quad :\Leftrightarrow \quad \text{Für jede Folge } (x_n) \text{ in } D \text{ mit } x_n \rightarrow \pm\infty \text{ gilt: } f(x_n) \rightarrow a.$$

(Dabei $a = +\infty$ und $a = -\infty$ zugelassen.)

Beispiel 6.11.

$$\frac{1}{x} \rightarrow +\infty \text{ für } x \rightarrow 0+$$

$$\frac{1}{x} \rightarrow -\infty \text{ für } x \rightarrow 0-$$

$$x^p \rightarrow \pm\infty \text{ für } x \rightarrow \pm\infty, \text{ falls } p \in \mathbb{N}, p \text{ ungerade}$$

$$x^p \rightarrow +\infty \text{ für } x \rightarrow \pm\infty, \text{ falls } p \in \mathbb{N}, p \text{ gerade}$$

6.2 Exponentialfunktion

Sei $p \in \mathbb{N}_0$ fest. Für $x > 0$ gilt

$$E(x) = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \cdots > \frac{x^{p+1}}{(p+1)!}$$

$$\frac{E(x)}{x^p} > \frac{x}{(p+1)!}$$

Wegen $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{x}{(p+1)!} = +\infty$ gilt also

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{E(x)}{x^p} = +\infty$$

also insbesondere

$$\lim_{x \rightarrow \infty} E(x) = +\infty$$

(\Rightarrow Die E -Funktion „wächst für $x \rightarrow +\infty$ stärker als jede Potenz von x “)

Wegen $\forall x < 0 \quad E(x) = \frac{1}{E(-x)}$ gilt:

$$\lim_{x \rightarrow -\infty} E(x) = \lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{1}{E(-x)} = \lim_{\tilde{x} \rightarrow +\infty} \frac{1}{E(\tilde{x})} = 0$$

Kapitel 7

Stetige Funktionen

Definition 7.1. Sei $D \subset \mathbb{R}$, $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *stetig in* $x_0 \in D$ $:\Leftrightarrow$ Für jede Folge (x_n) in D mit $x_n \rightarrow x_0$ gilt

$$f(x_n) \rightarrow f(x_0)$$

f heißt *stetig auf* D , wenn f in jedem $x_0 \in D$ stetig ist.

$$C(D) := \{f : D \rightarrow \mathbb{R} : f \text{ stetig auf } D\}$$

Beispiel 7.2.

(1) $D = [0, 1] \cup \{2\}$.

$$f(x) := \begin{cases} x^2 & \text{falls } 0 \leq x < 1 \\ \frac{1}{2} & \text{falls } x = 1 \\ 5 & \text{falls } x = 2 \end{cases}$$

Klar: f ist stetig in jedem $x_0 \in [0, 1)$.

f ist nicht stetig in $x_0 = 1$

f ist stetig in $x_0 = 2$: Sei dazu (x_n) Folge in D mit $x_n \rightarrow 2$

$$\Rightarrow \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad x_n = 2$$

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad f(x_n) = f(2) = 5$$

$$\Rightarrow f(x_n) \rightarrow 5 = f(2)$$

$\Rightarrow f$ stetig in 2.

(2) $f(x) := \sqrt{x}$ definiert auf $D := [0, \infty)$. Schon gezeigt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \sqrt{x} = \sqrt{x_0} \text{ für alle } x_0 \in [0, \infty)$$

Also $f \in C([0, \infty)) =: C[0, \infty)$.

Satz 7.3. $D \subset \mathbb{R}$, $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $x_0 \in D$.

(1) f ist stetig in x_0

$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x \in D \quad [|x - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(x_0)| < \varepsilon]$$

(2) Sei zusätzlich x_0 Häufungspunkt von D . Dann gilt:

$$f \text{ ist stetig in } x_0 \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0).$$

Satz 7.4.

(1) Sind $f, g : D \rightarrow \mathbb{R}$ stetig in $x_0 \in D$ und sind $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, so sind

$$\alpha f + \beta g, \quad f \cdot g, \quad |f|$$

stetig in x_0 .

Gilt ferner $g(x_0) \neq 0$, so setze $\tilde{D} := \{x \in D : g(x) \neq 0\}$. Dann ist $\frac{f}{g} : \tilde{D} \rightarrow \mathbb{R}$ stetig in $x_0 \in \tilde{D}$.

(2) $C(D)$ ist ein \mathbb{R} -Vektorraum.

Satz 7.5. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sei stetig in x_0 , $g : E \rightarrow \mathbb{R}$ sei eine Funktion auf $E \subset \mathbb{R}$ mit $E \supset f(D) = \{f(x) : x \in D\}$ und g sei stetig in $f(x_0) =: y_0$. Dann gilt

$$g \circ f : D \rightarrow \mathbb{R}$$

ist stetig in x_0 .

Beweis: Sei (x_n) eine Folge in D mit $x_n \rightarrow x_0$; $y_n := f(x_n)$. Weil f stetig ist in $x_0 \Rightarrow y_n \rightarrow y_0$; da g stetig ist in y_0

$$\Rightarrow \underbrace{g(y_n)}_{(g \circ f)(x_n)} \rightarrow \underbrace{g(y_0)}_{(g \circ f)(x_0)} .$$

□

7.1 Potenzreihen

Satz 7.6. $\sum a_n(x-x_0)^n$ sei eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$. $D := (x_0 - r, x_0 + r)$ ($D = \mathbb{R}$, falls $r = \infty$). und $f(x) := \sum a_n(x-x_0)^n$ für $x \in D$.

Behauptung: $f \in C(D)$. (f stetig in D).

Korollar 7.7. Also $E(x)$, $\sin(x)$, $\cos(x)$ sind stetig auf \mathbb{R} .

Bemerkung 7.8. Für $z_0 \in D$ besagt obiger Satz insbesondere:

$$\lim_{x \rightarrow z_0} \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x-x_0)^n = \lim_{x \rightarrow z_0} f(x) = f(z_0) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n(z_0-x_0)^n = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \cdot \left[\lim_{x \rightarrow z_0} (x-x_0)^n \right]$$

Beispiel 7.9. Behauptung: $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1$.

Beweis: Für $x \neq 0$ gilt:

$$\frac{\sin x}{x} = \frac{1}{x} \cdot \left(x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} + \dots \right) = \underbrace{1 - \frac{x^2}{3!} + \frac{x^4}{5!} + \dots}_{\text{KR}=\infty \Rightarrow \text{stetig in } x=0} \rightarrow 1$$

□

Beispiel 7.10. Behauptung:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{E(x) - 1}{x} = 1$$

Beweis:

$$\begin{aligned} \frac{E(x) - 1}{x} &= \frac{1}{x} \cdot \left(\left(1 + x + \frac{x^2}{2!} + \dots \right) - 1 \right) = \frac{1}{x} \left(x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \dots \right) \\ &= 1 + \frac{x}{2} + \frac{x^2}{6} + \dots \longrightarrow 1 + \frac{0}{2} + \frac{0^2}{6} + \dots = 1 \end{aligned}$$

□

Korollar 7.11. Sei $x_0 \in \mathbb{R}$:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{E(x_0 + h) - E(x_0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{E(x_0)E(h) - E(x_0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} E(x_0) \frac{E(h) - 1}{h} = E(x_0)$$

7.2 Zwischenwertsatz

Satz 7.12 (Zwischenwertsatz). Sei $f \in C[a, b]$ und y_0 zwischen $f(a)$ und $f(b)$, genauer:

$$y_0 \in \begin{cases} [f(a), f(b)] & \text{falls } f(a) < f(b) \\ [f(b), f(a)] & \text{falls } f(a) \geq f(b) \end{cases}$$

Behauptung:

$$\exists x_0 \in [a, b] : f(x_0) = y_0$$

Beweis: Sei $M := \{x \in [a, b] : f(x) \leq y_0\}$ Es gilt: $f(a) \leq y_0$ oder $f(b) \leq y_0 \Rightarrow M \neq \emptyset$, $M \subseteq [a, b] \Rightarrow M$ beschränkt. $\Rightarrow \exists x_0 := \sup M$

$\forall n \in \mathbb{N} : x_0 - \frac{1}{n}$ ist keine obere Schranke von $M \Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} : \exists x_n : x_0 - \frac{1}{n} < x_n \leq x_0, x_n \in M$.

$\Rightarrow x_n \rightarrow x_0$ für $n \rightarrow \infty$. f stetig $\Rightarrow f(x_n) \rightarrow f(x_0)$ für $n \rightarrow \infty$. $x_n \in M \Rightarrow f(x_n) \leq y_0 \Rightarrow f(x_0) \leq y_0$.

Zwei Fälle:

(1) $f(a) = y_0$ oder $f(b) = y_0 \Rightarrow$ fertig.

(2) $f(a) \neq y_0$ und $f(b) \neq y_0$, etwa $f(a) < y_0 < f(b)$.

$$\Rightarrow x_0 \neq b \Rightarrow x_0 < b$$

Sei $z_n := x_0 + \frac{1}{n} \Rightarrow \exists m \in \mathbb{N} : z_n < b \forall n \in \mathbb{N}, n \geq m$ bzw. $z_n \in [a, b]; z_n \rightarrow x_0, f$ stetig

$$\Rightarrow f(z_n) \rightarrow f(x_0), z_n > x_0$$

$$\Rightarrow z_n \notin M \Rightarrow f(z_n) > y_0 \forall n \geq m$$

$$\Rightarrow f(x_0) \geq y_0$$

$$\Rightarrow f(x_0) = y_0.$$

□

Korollar 7.13. Früher behauptet: Zu $a \geq 0$ und $n \in \mathbb{N} \exists^1 x \geq 0 : x^n = a$

Beweis: Eindeutigkeit wurde bereits bewiesen. Beweis der Existenz:

- $a = 0 : x = 0$ leistet das Verlangte.

- $a > 0; f(x) := x^n, z_0 := a + 1$

$$\Rightarrow f(z_0) = (a + 1)^n \geq 1 + na \geq 1 + a > a$$

Also: $f(0) = 0 < a < f(z_0)$ Aus dem Zwischenwertsatz folgt:

$$\Rightarrow \exists x \in [0, a + 1] : f(x) = a$$

also: $x^n = a$.

□

Exponential-Funktion

$$E(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{x^k}{k!}$$

Behauptung: $E(\mathbb{R}) = (0, \infty)$

Beweis: Es gilt: $E(x) > 0 \forall x \in \mathbb{R}$ also $E(\mathbb{R}) \subseteq (0, \infty)$.

Sei $y_0 \in (0, \infty)$. Bereits gezeigt: $E(x) \rightarrow \infty$ für $x \rightarrow \infty$; $E(x) \rightarrow 0$ für $x \rightarrow -\infty$.

$$\Rightarrow \exists b \in \mathbb{R} : y_0 < E(b), \exists a \in \mathbb{R} : E(a) < y_0$$

E ist streng wachsend $\Rightarrow a < b$

Zwischenwertsatz $\Rightarrow \exists x_0 \in [a, b] : E(x_0) = y_0 \Rightarrow y_0 \in E(\mathbb{R})$

$$\Rightarrow (0, \infty) \subseteq E(\mathbb{R})$$

$$\Rightarrow (0, \infty) = E(\mathbb{R}).$$

□

7.3 Nullstellensatz von BOLZANO

Korollar 7.14 (Nullstellensatz von BOLZANO). Sei $f \in C[a, b]$ und $f(a) \cdot f(b) < 0$

$$\Rightarrow \exists x_0 \in [a, b] : f(x_0) = 0$$

Beweis: Setze $y_0 = 0$ im Zwischenwertsatz. □

7.4 Kompakte Mengen

Definition 7.15. $D \subseteq \mathbb{R}$ heißt *abgeschlossen* $:\Leftrightarrow$ für jede konvergente Folge $(x_n) \subseteq D$ gilt:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n \in D$$

Beispiel 7.16.

- $[a, b]$ ist abgeschlossen.
- (a, b) ist nicht abgeschlossen.
- $[a, b)$ ist nicht abgeschlossen.
- \mathbb{R}, \emptyset sind abgeschlossen.
- $\{\frac{1}{n} : n \in \mathbb{N}\} =: M$ ist nicht abgeschlossen, $M \cup \{0\}$ ist abgeschlossen.

Definition 7.17. $D \subseteq \mathbb{R}$ heißt *kompakt* $:\Leftrightarrow D$ ist *beschränkt* und *abgeschlossen*.

Satz 7.18. $D \subseteq \mathbb{R}$ kompakt \Leftrightarrow jede Folge (x_n) in D enthält eine konvergente Teilfolge (x_{n_k}) mit $\lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k} \in D$.

Beweis:

- „ \Rightarrow “: Sei (x_n) eine Folge in D . D beschränkt $\Rightarrow (x_n)$ auch $\Rightarrow (x_n)$ enthält eine konvergente Teilfolge (x_{n_k}) (nach BOLZANO-WEIERSTRASS);
 D abgeschlossen $\Rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k} \in D$.
- „ \Leftarrow “: *Annahme:* D nicht beschränkt $\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} \exists x_n \in D \quad |x_n| > n$. Voraussetzung $\Rightarrow (x_n)$ enthält eine konvergente Teilfolge (x_{n_k})
 $\Rightarrow (x_{n_k})$ ist beschränkt. \nexists . ($|x_{n_k}| > n_k \quad \forall k \in \mathbb{N}$)
 D ist abgeschlossen: Sei (x_n) eine konvergente Folge in D und $x_0 := \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$.
Voraussetzung $\Rightarrow \exists$ Teilfolge (x_{n_k}) mit $\lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k} \in D \Rightarrow x_0 = \lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k}$, also $x_0 \in D$.

□

Definition 7.19. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *beschränkt* $:\Leftrightarrow f(D)$ ist beschränkt. ($\Leftrightarrow \exists C > 0 : |f(x)| \leq C \quad \forall x \in D$)

Satz 7.20. $D \subseteq \mathbb{R}$ sei kompakte Menge und $f \in C(D)$. Dann ist $f(D)$ kompakt (insbesondere ist f beschränkt). Weiterhin $\exists x_1, x_2 \in D : f(x_1) \leq f(x) \leq f(x_2) \quad \forall x \in D$

Beweis: Sei (y_n) eine Folge in $f(D)$. $\forall n \in \mathbb{N} \exists x_n \in D : y_n = f(x_n)$.

(x_n) ist eine Folge in D , D kompakt $\Rightarrow (x_n)$ enthält eine konvergente Teilfolge (x_{n_k}) mit

$$x_0 := \lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k} \in D.$$

f stetig $\Rightarrow y_{n_k} = f(x_{n_k}) \rightarrow f(x_0) \in f(D)$. D.h. $f(D)$ ist kompakt.

Sei $s := \sup f(D)$

Zu zeigen: $s \in f(D)$. $\forall n \in \mathbb{N} : s - \frac{1}{n}$ ist keine obere Schranke von $f(D)$

$$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N} : \exists x_n \in D : s - \frac{1}{n} < f(x_n) \leq s$$

$\Rightarrow (x_n)$ enthält konvergente Teilfolge (x_{n_k}) mit $x_0 := \lim_{k \rightarrow \infty} x_{n_k} \in D$.

f stetig $\Rightarrow f(x_{n_k}) \rightarrow f(x_0)$ ($k \rightarrow \infty$).

$$s - \frac{1}{n} < f(x_{n_k}) \leq s \Rightarrow s = f(x_0) \in f(D)$$

Analog: $\inf f(D) \in f(D)$. □

Bemerkung 7.21. Alle Voraussetzungen im obigen Satz sind wesentlich.

$$(1) D = [0, 1], f(x) = \begin{cases} x & \text{falls } 0 \leq x < 1 \\ 0 & \text{falls } x = 1 \end{cases} \text{ nicht stetig in } 1.$$

Hier $f(D) = [0, 1)$ nicht kompakt und $\sup f(D) = 1$ wird nicht angenommen. (d.h. es gibt kein $x_2 \in D$ mit $\forall x \in D f(x) \leq f(x_2)$).

(2) $D = [0, \infty)$ abgeschlossen, aber nicht beschränkt, also nicht kompakt.

$f(x) = E(x)$ stetig. f ist unbeschränkt auf D , denn $E([0, \infty)) = [1, \infty)$ ist nicht beschränkt.

$\Rightarrow f(D)$ ist nicht kompakt und $\sup f(D)$ existiert nicht. (in \mathbb{R})

(3) $D = (0, 1)$ beschränkt, aber nicht abgeschlossen. (nicht kompakt)

$f(x) = \frac{1}{x}$. f ist unbeschränkt auf D , denn $f(D) = (1, \infty)$ ist wieder unbeschränkt und $\sup f(D)$ existiert nicht in \mathbb{R} .

Bemerkung 7.22. Sei $M \subset \mathbb{R}$, $M \neq \emptyset$. Dann gilt: M ist Intervall $\Leftrightarrow \forall a, b \in M, a \leq b : [a, b] \subset M$.

Satz 7.23. Sei I ein Intervall und f stetig auf I ($f \in C(I)$). Dann ist $f(I)$ ein Intervall.

Beweis: leichte Übung. (benutzt obige Charakterisierung von Intervallen und den Zwischenwertsatz) □

Korollar 7.24. Sei $f \in C[a, b]$, $A := \min f([a, b])$, $B := \max f([a, b])$. Dann gilt $f([a, b]) = [A, B]$.

Beweis: mittels obiger Sätze. □

Definition 7.25. Sei $I \subset \mathbb{R}$ ein Intervall ($I = \mathbb{R}$ ist zugelassen).

$f : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei *injektiv* (d.h. $\forall x_1 \neq x_2 : f(x_1) \neq f(x_2)$). (Damit ist $f : I \rightarrow f(I)$ bijektiv.)

Dann existiert eine Funktion $f^{-1} : f(I) \rightarrow I$ mit $f^{-1}(y) := x$, wobei zu gegebenem $y \in f(I)$ das Element $x \in I$ das *eindeutige* Element mit $f(x) = y$ ist.

$f^{-1} : f(I) \rightarrow I$ heißt *Umkehrfunktion* von f .

Es gilt $\forall x \in I : f^{-1}(f(x)) = x$, (d.h. $f^{-1} \circ f = \text{id}_I$) bzw. $\forall y \in f(I) : f(f^{-1}(y)) = y$.

Nun sei $I \subset \mathbb{R}$ beliebiges Intervall und $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ streng monoton wachsend oder streng monoton fallend. Dann ist f *injektiv* (denn für $x_1, x_2 \in I$ mit $x_1 \neq x_2$ gilt $x_1 < x_2$ oder $x_2 < x_1$ und daher

$$\left| \begin{array}{l} f(x_1) < f(x_2) \\ f(x_1) > f(x_2) \end{array} \right| \text{ oder } \left| \begin{array}{l} f(x_2) < f(x_1) \\ f(x_2) > f(x_1) \end{array} \right|, \text{ also in jedem Fall: } f(x_1) \neq f(x_2).$$

\Rightarrow Es existiert eine Umkehrfunktion $f^{-1} : f(I) \rightarrow I$ und f^{-1} ist streng monoton wachsend bzw. fallend.

Satz 7.26. Sei $f \in C[a, b]$ und *streng monoton*. Dann ist auch $f^{-1} \in C(f([a, b]))$.

Beweis: Sei etwa f streng monoton *wachsend*. Nach obigem Korollar ist $f([a, b]) = [f(a), f(b)] =: J$

Sei $y_0 \in J$ (will zeigen: f^{-1} stetig in y_0). Sei dazu $\varepsilon > 0$. Wir zeigen: Es gibt ein $\delta_1 > 0$ mit

$$\forall y \in J \quad [0 \leq y - y_0 < \delta_1 \Rightarrow |f^{-1}(y) - f^{-1}(y_0)| < \varepsilon]$$

Analog existiert $\delta_2 > 0$ mit

$$\forall y \in J \quad [-\delta_2 < y - y_0 \leq 0 \Rightarrow |f^{-1}(y) - f^{-1}(y_0)| < \varepsilon]$$

Mit $\delta := \min\{\delta_1, \delta_2\}$ gilt dann

$$\forall y \in J \quad [|y - y_0| < \delta \Rightarrow |f^{-1}(y) - f^{-1}(y_0)| < \varepsilon]$$

(also Stetigkeit von f^{-1} in y_0 .)

Zum Nachweis der Existenz eines $\delta_1 > 0$ mit der Eigenschaft der 1. Gleichung sei $x_0 := f^{-1}(y_0) \in [a, b]$. Falls $x_0 = b$, so gilt $y_0 = f(x_0) = f(b) = \max J$, also gilt $y \in J, 0 \leq y - y_0$ nur für $y = y_0 \Rightarrow$ trivial.

Sei also $x_0 < b$. Wähle $x_1 \in [a, b]$ mit $x_0 < x_1 < x_0 + \varepsilon$. Dann sei $y_1 := f(x_1) > f(x_0)$, da f streng monoton wachsend. Setze $\delta_1 := y_1 - y_0$.

Nachweis der geforderten Eigenschaft:

Sei $y \in J, 0 \leq y - y_0 < \delta_1 = y_1 - y_0 \Rightarrow y < y_1$. Setze weiter $x := f^{-1}(y) < f^{-1}(y_1) = x_1$. Dann

$$|f^{-1}(y) - f^{-1}(y_0)| = f^{-1}(y) - f^{-1}(y_0) = x - x_0 < x_1 - x_0 < x_0 + \varepsilon - x_0 = \varepsilon$$

□

Korollar 7.27. I sei beliebiges Intervall, $f \in C(I)$ und streng monoton. Dann ist auch $f^{-1} \in C(f(I))$.

Beweis: leichte Übung. □

7.5 Exponentialfunktion und Logarithmus

$E(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$. Wir wissen: $E : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ist streng monoton wachsend und stetig, $E(\mathbb{R}) = (0, \infty)$. Also existiert $E^{-1} : (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$

$$\log x := \ln x := E^{-1}(x) \quad \forall x \in (0, \infty)$$

(Logarithmus)

Aus den schon bekannten Eigenschaften von E ergibt sich:

- (1) \log ist auf $(0, \infty)$ streng monoton wachsend und nach obigem Korollar stetig.
- (2) $\forall x, y > 0 : \log(x \cdot y) = \log(x) + \log(y), \quad \log\left(\frac{x}{y}\right) = \log(x) - \log(y)$.
- (3) $\log(1) = 0, \log(e) = 1$
- (4) $\log x \rightarrow +\infty$ für $x \rightarrow +\infty$; $\log x \rightarrow -\infty$ für $x \rightarrow 0+$.
- (5) $\forall a > 0, r \in \mathbb{Q} : a^r = E(r \log a)$ (offenbar äquivalent zu $\forall a > 0, r \in \mathbb{Q} : \log a^r = r \cdot \log a$)
Ferner: $\log(a^{-n}) = \log\left(\frac{1}{a^n}\right) = \log 1 - \log a^n = -n \log a$.

$$\text{Weiter: } \log\left(a^{\frac{1}{n}}\right) = \frac{1}{n} \cdot n \cdot \log\left(a^{\frac{1}{n}}\right) = \frac{1}{n} \cdot \log\left[\left(a^{\frac{1}{n}}\right)^n\right] = \frac{1}{n} \log a.$$

Sei nun $m \in \mathbb{Z}$ und $n \in \mathbb{N}$

$$\Rightarrow \log\left(a^{\frac{m}{n}}\right) = \log\left[\left(a^{\frac{1}{n}}\right)^m\right] = m \cdot \log\left(a^{\frac{1}{n}}\right) = \frac{m}{n} \cdot \log a$$

Definition 7.28 (Die allgemeine Potenz). Für $a > 0$ und $x \in \mathbb{R}$ definiere

$$a^x := E(x \log a)$$

(konsistent mit obigem Sachverhalt für $x = r \in \mathbb{Q}$)

Insbesondere gilt im Spezialfall $a = e$:

$$e^x = E(x \underbrace{\log e}_{=1}) = E(x)$$

Eigenschaften:

- (1) $x \mapsto a^x$ ist *stetig* auf \mathbb{R} .
- (2) $a^x > 0$
- (3) $a^{x+y} = E((x+y) \cdot \log a) = E(x \log a + y \log a) = E(x \log a) \cdot E(y \log a) = a^x \cdot a^y$
- (4) $a^{-x} = E(-x \log a) = \frac{1}{E(x \log a)} = \frac{1}{a^x}$
- (5) $\log a^x = \log[E(x \cdot \log a)] = x \log a$
- (6) $(a^x)^y = E(y \cdot \log(a^x)) = E(xy \cdot \log a) = a^{xy}$

7.6 Verschärfter Stetigkeitsbegriff

Erinnerung: Sei $f \in C(D)$ und $z \in D$. Stetigkeit von f in z bedeutet:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x \in D \quad [|x - z| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(z)| < \varepsilon]$$

(δ hängt ab von ε und von z)

Beispiel 7.29. $D = [0, \infty)$, $f(x) = x^2$, $z > 0$. Sei $\varepsilon > 0$ und sei $\delta > 0$ so gewählt, dass

$$\forall x \in D \quad [|x - z| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(z)| < \varepsilon]$$

Wähle dann $x := z + \frac{\delta}{2}$, dann $|x - z| = \varepsilon = \frac{\delta}{2} < \delta$, daher $|f(x) - f(z)| < \varepsilon$ d.h. $|x^2 - z^2| < \varepsilon$, also wegen $x^2 - z^2 = (x - z)(x + z)$:

$$\begin{aligned} & \underbrace{|x - z| \cdot |x + z|}_{= \frac{\delta}{2} (2z + \frac{\delta}{2})} < \varepsilon \\ \Rightarrow & \frac{\delta}{2} \cdot \left(2z + \frac{\delta}{2} \right) = \delta z + \frac{\delta^2}{4} > \delta z \\ \Rightarrow & \delta z < \varepsilon \Rightarrow \delta < \frac{\varepsilon}{z} \end{aligned}$$

$\Rightarrow \delta$ hängt von ε und von z ab.

7.7 Gleichmäßige Stetigkeit

Definition 7.30. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *gleichmäßig stetig* auf D , wenn gilt:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x, z \in D : [|x - z| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(z)| < \varepsilon]$$

(δ nur von ε abhängig)

Klar: f gleichmäßig stetig auf $D \Rightarrow f$ stetig auf D . Die Umkehrung ist i.a. falsch.

Satz 7.31. Sei D kompakt und f stetig auf D . Dann ist f auch *gleichmäßig stetig* auf D .

Beweis: Annahme: f sei nicht gleichmäßig stetig. Dann existiert ein $\varepsilon > 0$ derart, dass für alle $\delta > 0$ folgendes *nicht* gilt:

$$\forall z, x \in D \quad [|x - z| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(z)| < \varepsilon]$$

Insbesondere für $\delta := \frac{1}{n}$ mit $n \in \mathbb{N}$: Es gibt $z_n, x_n \in D$ mit $|x_n - z_n| < \frac{1}{n}$, aber $|f(x_n) - f(z_n)| \geq \varepsilon$.

Da D kompakt, existiert eine Teilfolge (x_{n_k}) von (x_n) mit $x_{n_k} \rightarrow x_0 \in D$ für $k \rightarrow \infty$.

Wegen $|x_{n_k} - z_{n_k}| < \frac{1}{n_k} \rightarrow 0$ für $k \rightarrow \infty$ geht also auch $z_{n_k} \rightarrow x_0$.

Da f stetig in x_0 : $f(x_{n_k}) \rightarrow f(x_0)$, $f(z_{n_k}) \rightarrow f(x_0)$ für $k \rightarrow \infty$.

$\Rightarrow |f(x_{n_k}) - f(z_{n_k})| \rightarrow 0 \quad \zeta$. □

Beispiel 7.32. $f = x^2, D = [0, 1]$.

$$|f(x) - f(z)| = |x^2 - z^2| = |x + z| \cdot |x - z| \leq 2|x - z|$$

Also: Zu $\varepsilon > 0$ wähle $\delta := \frac{\varepsilon}{2}$.

7.8 LIPSCHITZ-Stetigkeit

Definition 7.33. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ heißt LIPSCHITZ-stetig auf D , wenn ein $L \geq 0$ existiert mit

$$\forall x, z \in D : |f(x) - f(z)| \leq L|x - z|$$

(d.h. „Sekantensteigung von f ist immer $\leq L$ “)

Klar: f LIPSCHITZ-stetig auf $D \Rightarrow f$ gleichmäßig stetig auf D . (zu $\varepsilon > 0$ wähle $\delta := \frac{\varepsilon}{L}$) Die Umkehrung ist i.a. falsch.

Beispiel 7.34. $D = [0, 1], f(x) := \sqrt{x}$.

f ist stetig, also nach obigem Satz auch gleichmäßig stetig. f ist aber nicht LIPSCHITZ-stetig:

Annahme: Es existiert ein $L \geq 0$ mit

$$\forall x, z \in D : |\sqrt{x} - \sqrt{z}| \leq L|x - z|$$

Speziell für $z := 0$:

$$\forall x \in (0, 1] : \underbrace{\sqrt{x} \leq Lx}_{\Leftrightarrow \frac{1}{L} \leq \sqrt{x}}$$

⚡ für $\sqrt{x} \rightarrow 0$ für $x \rightarrow 0$.

7.9 Zusammenfassung

f LIPSCHITZ-stetig $\Rightarrow f$ gleichmäßig stetig $\Rightarrow f$ stetig. Die Umkehrungen sind i.a. falsch; Ausnahme vgl. obiger Satz.

Kapitel 8

Funktionenfolgen und -reihen

Stets in diesem Abschnitt: $D \subset \mathbb{R}$ und $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Folge von Funktionen $f_n : D \rightarrow \mathbb{R}$.
 $s_n := f_1 + \dots + f_n : D \rightarrow \mathbb{R}$. $(s_n) =: \sum f_n$ heißt *Funktionenreihe*.

8.1 Punktweise Konvergenz

Definition 8.1. Die Funktionenfolge (f_n) bzw. -reihe $\sum f_n$ heißt *punktweise konvergent* auf D , wenn $\forall x \in D (f_n(x))_{n \in \mathbb{N}}$ konvergent bzw. $\forall x \in D \sum f_n(x)$ konvergent.

In diesem Fall heißt $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ oder $s : D \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch

$$\forall x \in D \quad f(x) := \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x)$$

bzw.

$$\forall x \in D \quad s(x) := \sum_{n=1}^{\infty} f_n(x)$$

die *Grenzfunktion* bzw. *Summenfunktion*.

Beispiel 8.2.

(1) $D = [0, 1]$, $f_n(x) := x^n$. Dann

$$f_n(x) \rightarrow \begin{cases} 0 & x \in [0, 1) \\ 1 & x = 1 \end{cases} =: f(x)$$

Also: f_n konvergiert punktweise gegen f .

(2) Sei $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$ eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$. $D = (x_0 - r, x_0 + r)$.

$$f_n(x) := a_n(x - x_0)^n, \quad s(x) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$$

Dann konvergiert $\sum f_n$ auf D punktweise gegen s .

(3) $D = [0, \infty)$,

$$f_n(x) = \frac{n \cdot x}{1 + n^2 x^2} = \frac{\frac{x}{n}}{\frac{1}{n^2} + x^2} \rightarrow 0$$

für $n \rightarrow \infty$ für alle $x \in D$.

Also: (f_n) konvergiert auf D punktweise gegen $f \equiv 0$.

Beachte: $f_n(\frac{1}{n}) = \frac{1}{2}$.

Punktweise Konvergenz von f_n gegen f bedeutet:

$$\forall x \in D \quad f_n(x) \rightarrow f(x), \quad n \rightarrow \infty$$

$$\Leftrightarrow \forall x \in D : \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \quad |f_n(x) - f(x)| < \varepsilon$$

(n_0 hängt ab von ε und von x)

8.2 Gleichmäßige Konvergenz

Definition 8.3. (f_n) bzw. $\sum f_n$ heißt *gleichmäßig konvergent* gegen f bzw. s auf D , wenn

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 \forall x \in D : \quad |f_n(x) - f(x)| < \varepsilon$$

(n_0 hängt *nur* noch von ε ab.)

Anschaulich bedeutet gleichmäßige Konvergenz von (f_n) gegen f :

$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0$: Der Graph von f_n bleibt im ε -Schlauch um den Graphen von f .

Klar: Gleichmäßige Konvergenz \Rightarrow Punktweise Konvergenz. Die Umkehrung ist i.a. falsch

Beispiel 8.4.

(1) $D = [0, 1], f_n(x) = x^n$

f_n konvergiert punktweise gegen $f(x) := \begin{cases} 0 & \text{falls } x \in [0, 1) \\ 1 & \text{falls } x = 1 \end{cases}$. Aber: (f_n) konvergiert *nicht* gleichmäßig gegen f , denn

$$f_n\left(\frac{1}{\sqrt[n]{2}}\right) - f\left(\frac{1}{\sqrt[n]{2}}\right) = \frac{1}{2}$$

d.h. es gibt kein n_0 mit

$$\forall n \geq n_0 \forall x \in D \quad |f_n(x) - f(x)| < \varepsilon := \frac{1}{2}$$

Beachte: Alle $f_n \in C[0, 1]$, aber $f \notin C[0, 1]$.

Aber: Sei $\alpha \in (0, 1), \tilde{D} := [0, \alpha]$. Für $x \in \tilde{D}$ gilt $|f_n(x) - f(x)| = x^n \leq \alpha^n \rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$. Daher konvergiert (f_n) auf \tilde{D} *gleichmäßig* gegen 0.

Sei $\varepsilon > 0$; wähle n_0 mit $\forall n \geq n_0 \alpha^n < \varepsilon$

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \forall x \in \tilde{D} \quad |f_n(x) - f(x)| \leq \alpha^n < \varepsilon$$

(2) $D = [0, \infty), f_n(x) = \frac{nx}{1+n^2x^2}$. (f_n) konvergiert nicht gleichmäßig gegen 0, da $f_n(\frac{1}{n}) - f(\frac{1}{n}) = \frac{1}{2}$ für alle $n \in \mathbb{N}$.

\Rightarrow Es gibt kein n_0 mit

$$\forall n \geq n_0 \forall x \in D \quad |f_n(x) - f(x)| < \varepsilon := \frac{1}{2}$$

Satz 8.5.

(1) Sei (f_n) Funktionenfolge auf D und $f : D \rightarrow \mathbb{R}$.

Es gebe eine Folge $(\alpha_n)_{n \in \mathbb{N}}$ in \mathbb{R} mit $\lim_{n \rightarrow \infty} \alpha_n = 0$ und es gebe ein $m \in \mathbb{N}$ mit:

$$\forall n \geq m \forall x \in D : \quad |f_n(x) - f(x)| \leq \alpha_n$$

Dann konvergiert (f_n) gleichmäßig auf D gegen f .

(2) **Majorantenkriterium von WEIERSTRASS:**

Es gebe eine Folge (c_n) in \mathbb{R} und ein $m \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n \geq m \forall x \in D: |f_n(x)| \leq c_n$$

und es sei $\sum_{n=1}^{\infty} c_n$ konvergent. Dann konvergiert auch $\sum_{n=1}^{\infty} f_n$ gleichmäßig auf D .

Beweis:

(1) Sei $\varepsilon > 0$, wähle $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $n_0 \geq m$ und $\forall n \geq n_0 \alpha_n < \varepsilon$.

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \forall x \in D \quad |f_n(x) - f(x)| \leq \alpha_n < \varepsilon$$

(2) $s_n := f_1 + \dots + f_n$.

$$\forall x \in D \forall n \geq m \quad |f_n(x)| \leq c_n$$

Aus dem Majorantenkriterium für reelle Zahlen folgt:

$$\sum f_n \text{ konvergiert punktweise gegen } s(x) := \sum f_n(x).$$

Für $n \geq m$ gilt nun:

$$\forall x \in D \quad |s_n(x) - s(x)| = \left| \sum_{k=n+1}^{\infty} f_k(x) \right| \leq \sum_{k=n+1}^{\infty} |f_k(x)| \leq \sum_{k=n+1}^{\infty} c_k =: \alpha_n$$

Da $\sum c_k$ konvergiert, folgt: $\alpha_n \rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$.

$\Rightarrow s_n$ konvergiert gleichmäßig auf D gegen s , d.h. $\sum f_n$ konvergiert gleichmäßig auf D gegen s .

□

8.3 Potenzreihen

Sei $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x-x_0)^n$ eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$. $D := (x_0 - r, x_0 + r)$.

Frage: Konvergiert die Potenzreihe auf D gleichmäßig?

Antwort: Im allgemeinen nein.

Beispiel 8.6. $\sum_{n=0}^{\infty} x^n$ konvergiert auf $(-1, 1)$ *punktweise* gegen $s(x) = \frac{1}{1-x}$

$$s_n(x) := \sum_{k=0}^n x^k = \frac{1-x^{n+1}}{1-x}$$

$$\Rightarrow \forall x \in (-1, 1) \forall n \in \mathbb{N} \quad |s_n(x) - s(x)| = \frac{|x|^{n+1}}{1-x} = \frac{\frac{1}{2}}{1 - \frac{1}{n+1\sqrt{2}}} \quad \text{für } x := \frac{1}{n+1\sqrt{2}} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$$

insbesondere $\not\rightarrow 0$ für $n \rightarrow \infty$.

\Rightarrow konvergiert nicht gleichmäßig.

Aber:

Satz 8.7. $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x-x_0)^n$ sei eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$ und $D = (x_0 - r, x_0 + r)$.

Ist $[a, b] \subset D$ ein *kompaktes* Intervall, so konvergiert die Potenzreihe auf $[a, b]$ *gleichmäßig*.

Beweis: Wähle $\varrho > 0$ so, dass $[a, b] \subset [x_0 - \varrho, x_0 + \varrho] \subset D$.

Für $x \in [a, b]$ gilt dann $|x - x_0| \leq \varrho$, also

$$|a_n(x - x_0)^n| = |a_n| \cdot |x - x_0|^n \leq |a_n| \cdot \varrho^n =: c_n \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

Nun gilt $z := x_0 + \varrho \in D$ (da $\varrho < r$).

$\Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} \underbrace{a_n(z - x_0)^n}_{=a_n \varrho^n}$ absolut konvergent.

$\Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} c_n$ konvergent.

Aus 8.5 folgt die Behauptung. □

Satz 8.8.

(1) (f_n) konvergiere auf D gleichmäßig gegen $f : D \rightarrow \mathbb{R}$. Sei $x_0 \in D$ fest. Alle f_n ($n \in \mathbb{N}$) seien in x_0 stetig.

Dann ist auch f in x_0 stetig.

(2) (f_n) konvergiere auf D gleichmäßig gegen f . Alle f_n seien auf D stetig.

Dann ist auch f in D stetig.

Beweis: (2) folgt sofort aus (1)

Zu (1): Für $x \in D$ gilt:

$$\begin{aligned} |f(x) - f(x_0)| &= |(f(x) - f_n(x)) + f_n(x) - f_n(x_0) + (f_n(x_0) - f(x_0))| \\ &\leq |f(x) - f_n(x)| + |f_n(x) - f_n(x_0)| + |f_n(x_0) - f(x_0)| \end{aligned}$$

Sei also $\varepsilon > 0$. Dann existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n \geq n_0 \quad \forall x \in D \quad |f_n(x) - f(x)| < \frac{\varepsilon}{3}$$

(speziell für $n = n_0$).

f_{n_0} stetig in $x_0 \Rightarrow$ Es existiert $\delta > 0$ mit

$$\forall x \in D \quad \left[|x - x_0| < \delta \Rightarrow |f_{n_0}(x) - f_{n_0}(x_0)| < \frac{\varepsilon}{3} \right]$$

Daher gilt für alle $x \in D$ mit $|x - x_0| < \delta$ nach obiger Ungleichung

$$|f(x) - f(x_0)| < \frac{\varepsilon}{3} + \frac{\varepsilon}{3} + \frac{\varepsilon}{3} = \varepsilon$$

□

Bemerkung 8.9.

(1) Konvergiert (f_n) auf D punktweise gegen $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ und sind alle f_n stetig auf D , f aber nicht, so kann die Konvergenz (nach 8.8) nicht gleichmäßig sein.

(2) Voraussetzungen wie in 8.8: Dann:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \left(\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) \right) = \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x_0) = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\lim_{x \rightarrow x_0} f_n(x) \right)$$

Diese Vertauschung der Grenzwerte ist i.a. nur unter den Voraussetzungen von 8.8 erlaubt.

Gegenbeispiel:

$$\lim_{x \rightarrow 1^-} \left(\lim_{n \rightarrow \infty} x^n \right) = \lim_{x \rightarrow 1^-} 0 = 0$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\lim_{x \rightarrow 1^-} x^n \right) = \lim_{n \rightarrow \infty} 1 = 1$$

Nachtrag: Beweis der Stetigkeit der durch eine Potenzreihe dargestellten Funktion.

Beweis: $f_n(x) := a_n(x - x_0)^n$ für $x \in D := (x_0 - r, x_0 + r)$, $n \in \mathbb{N}_0$.

Sei $z_0 \in D$ beliebig. Wähle kompaktes Intervall $[a, b]$ mit $z_0 \in [a, b] \subset D$.

$\forall n \in \mathbb{N}$ f_n stetig auf $[a, b]$.

$\Rightarrow \forall n \in \mathbb{N}_0$ $s_n := \sum_{k=0}^n f_k$ stetig auf $[a, b]$.

(s_n) konvergiert gleichmäßig auf $[a, b]$ gegen die Summenfunktion $s : D \rightarrow \mathbb{R}$ (nach 8.7).

Nach 8.8 $\Rightarrow s$ stetig in z_0 .

Da $z_0 \in D$ beliebig, ist s stetig auf D . □

Satz 8.10 (Identitätssatz für Potenzreihen). $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$, $\sum_{n=0}^{\infty} b_n(x - x_0)^n$ seien Potenzreihen mit den Konvergenzradien $r_1 > 0$, $r_2 > 0$. Setze $R := \min\{r_1, r_2\}$.

$(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$ sei eine Folge in $(x_0 - R, x_0 + R)$ mit $x_k \rightarrow x_0$ für $k \rightarrow \infty$, und $\forall k \in \mathbb{N}$ $x_k \neq x_0$, und

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x_k - x_0)^n = \sum_{n=0}^{\infty} b_n(x_k - x_0)^n$$

Dann gilt $\forall n \in \mathbb{N}$: $a_n = b_n$.

Beweis: $f(x) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$, $g(x) := \sum_{n=0}^{\infty} b_n(x - x_0)^n$ für $x \in (x_0 - R, x_0 + R)$.

Dann

$$f(x) - g(x) = (a_0 - b_0) + (a_1 - b_1)(x - x_0) + (a_2 - b_2)(x - x_0)^2 + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} (a_n - b_n)(x - x_0)^n$$

Nach obigem Beweis sind f und g stetig auf $(x_0 - R, x_0 + R)$. Aus $x_k \rightarrow x_0$ folgt also $f(x_k) \rightarrow f(x_0)$ und $g(x_k) \rightarrow g(x_0)$.

d.h. $\underbrace{f(x_k) - g(x_k)}_{=0 \text{ n. Vor.}} \rightarrow f(x_0) - g(x_0) = a_0 - b_0$.

$\Rightarrow a_0 = b_0$.

$$\Rightarrow \frac{f(x) - g(x)}{x - x_0} = a_1 - b_1 + (a_2 - b_2)(x - x_0) + (a_3 - b_3)(x - x_0)^2 + \dots$$

Setze $x := x_k$ ein \Rightarrow linke Seite ist 0 nach Voraussetzung.

Mit $k \rightarrow \infty$ geht die rechte Seite gegen $a_1 - b_1$.

$\Rightarrow a_1 = b_1$.

$$\Rightarrow \frac{f(x) - g(x)}{(x - x_0)^2} = a_2 - b_2 + (a_3 - b_3)(x - x_0) + (a_4 - b_4)(x - x_0)^2 + \dots$$

Mit den selben Argumenten wie oben folgt: $a_2 = b_2$ usw. (induktiv fortsetzen) □

Kapitel 9

Differentialrechnung

Stets in diesem Abschnitt: $I \subset \mathbb{R}$ sei ein (nicht-einpunktiges) *Intervall*. ($I = \mathbb{R}$ zugelassen)

Definition 9.1. $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ heißt in $x_0 \in \mathbb{R}$ *differenzierbar* (diff'bar)

$$:\Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} \text{ existiert und ist } \neq \pm\infty$$

(Beachte: x_0 ist Häufungspunkt von I)

$$\left(\Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} \text{ existiert und ist } \in \mathbb{R} \right)$$

Anschaulich ist der $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$ falls er existiert die „Steigung der Tangenten an dem Graphen von f im Punkt x_0 “.

Falls f in x_0 differenzierbar ist, so heißt

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} =: f'(x_0)$$

die (erste) *Ableitung* von f im Punkt x_0 .

Falls f in *jedem* $x_0 \in I$ differenzierbar ist, so heißt f *differenzierbar auf I* . In diesem Fall wird durch $I \rightarrow \mathbb{R}$, $x_0 \mapsto f'(x_0)$ eine Funktion $f' : I \rightarrow \mathbb{R}$ definiert, die (erste) *Ableitung von f auf I* .

Beispiel 9.2.

(1) I sei beliebig, $\forall x \in I$ $f(x) := c$, wobei $c \in \mathbb{R}$ fest.

Dann:

$$\frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = \frac{c - c}{x - x_0} = 0$$

$\Rightarrow f$ differenzierbar auf I und $\forall x \in I$ $f'(x) = 0$.

(2) $I = \mathbb{R}$, $\forall x \in \mathbb{R}$ $f(x) := |x|$.

Wähle $x_0 = 0$, dann für $x \neq x_0$

$$\frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = \frac{|x|}{x} = \begin{cases} 1 & \text{für } x > 0 \\ -1 & \text{für } x < 0 \end{cases}$$

Also

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = 1$$

$$\lim_{x \rightarrow 0^-} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = -1$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} \text{ existiert nicht}$$

$\Rightarrow f$ ist in 0 nicht differenzierbar.

Beachte: f ist in 0 stetig.

(3) $I = \mathbb{R}$, $f(x) = x^n$ für alle $x \in \mathbb{R}$, $n \in \mathbb{N}$ fest.

$$\begin{aligned} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} &= \frac{x^n - x_0^n}{x - x_0} = \frac{(x - x_0)(x^{n-1} + x^{n-2}x_0 + \dots + x_0^{n-1})}{x - x_0} \\ &= x^{n-1} + x^{n-2}x_0 + \dots + x_0^{n-1} \\ &\xrightarrow{x \rightarrow x_0} n \cdot x_0^{n-1} \end{aligned}$$

Also: f ist auf \mathbb{R} differenzierbar und $\forall x \in \mathbb{R} : f'(x) = nx^{n-1}$.

(4) $I = \mathbb{R}$, $f(x) = E(x) = e^x$; sei $x_0 \in \mathbb{R}$. Wie bereits gezeigt:

$$\frac{E(x_0 + h) - E(x_0)}{h} \xrightarrow{h \rightarrow 0} E(x_0) = e^{x_0}$$

$\Rightarrow E$ ist auf \mathbb{R} differenzierbar und $E' = E$.

Satz 9.3. Ist $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ in $x_0 \in I$ differenzierbar, so ist f in x_0 stetig.

Beweis:

$$f(x) - f(x_0) = \underbrace{\frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}}_{\xrightarrow{x \rightarrow x_0} f'(x)} \cdot \underbrace{(x - x_0)}_{\rightarrow 0} \rightarrow f'(x_0) \cdot 0 = 0$$

$$\Rightarrow f(x) \xrightarrow{x \rightarrow x_0} f(x_0)$$

$\Rightarrow f$ ist in x_0 stetig. □

9.1 Differentiationsregeln

Satz 9.4 (Differentiationsregeln). $f, g : I \rightarrow \mathbb{R}$ seien differenzierbar in $x_0 \in I$.

(1) Für $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ ist $\alpha f + \beta g$ in x_0 differenzierbar, und $(\alpha f + \beta g)'(x_0) = \alpha f'(x_0) + \beta g'(x_0)$.

(2) $f \cdot g$ ist in x_0 differenzierbar, und $(f \cdot g)'(x_0) = f'(x_0)g(x_0) + f(x_0)g'(x_0)$.

(3) Ist $g(x_0) \neq 0$, so existiert ein (nicht einpunktiges) Intervall $J \subset I$ mit $\forall x \in J$ $g(x) \neq 0$ und $\frac{f}{g} : J \rightarrow \mathbb{R}$ ist differenzierbar in x_0 mit

$$\left(\frac{f}{g}\right)'(x_0) = \frac{f'(x_0)g(x_0) - f(x_0)g'(x_0)}{g(x_0)^2}$$

Beweis:

(1) selbst

(2)

$$\frac{(fg)(x) - (fg)(x_0)}{x - x_0} = \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} \cdot g(x) + f(x_0) \frac{g(x) - g(x_0)}{x - x_0}$$

$\xrightarrow{x \rightarrow x_0} f'(x_0) \quad \quad \quad \xrightarrow{x \rightarrow x_0} g'(x_0)$

\Rightarrow Behauptung.

(3) Nach 9.3 ist g stetig in x_0 . Daraus folgt die ie Aussage über J .

$$\frac{\frac{f}{g}(x) - \frac{f}{g}(x_0)}{x - x_0} = \frac{1}{g(x)g(x_0)} \left[\underbrace{\frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}}_{\rightarrow f'(x_0)} g(x_0) - f(x_0) \underbrace{\frac{g(x) - g(x_0)}{x - x_0}}_{\rightarrow g'(x_0)} \right]$$

\Rightarrow Behauptung. □

Satz 9.5 (Kettenregel). Seien I, J nicht einpunktige Intervalle. $g : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar in $x_0 \in I$, es gelte $g(I) \subset J$.

$f : J \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar in $y_0 := g(x_0) \in J$.

Dann ist $f \circ g : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar in x_0 , und

$$(f \circ g)'(x_0) = f'(g(x_0)) \cdot g'(x_0)$$

Beweis:

$$\tilde{f}(y) := \begin{cases} \frac{f(y) - f(y_0)}{y - y_0} & \text{für } y \neq y_0 \\ f'(y_0) & \text{für } y = y_0 \end{cases}$$

Da f differenzierbar in y_0 ist, gilt $\tilde{f}(y) \rightarrow f'(y_0) = \tilde{f}(y_0)$ für $y \rightarrow y_0$. (d.h. \tilde{f} stetig in y_0)

Nach 9.3 ist ferner g stetig in x_0 , also

$$g(x) \xrightarrow{x \rightarrow x_0} g(x_0) = y_0$$

\tilde{f} stetig in y_0

$$\Rightarrow \tilde{f}(g(x)) \xrightarrow{x \rightarrow x_0} \tilde{f}(y_0) = f'(y_0)$$

Ferner $\forall y \in J$ $f(y) - f(y_0) = (y - y_0) \cdot \tilde{f}(y)$.

$$\Rightarrow \frac{(f \circ g)(x) - (f \circ g)(x_0)}{x - x_0} = \frac{f(g(x)) - f(g(x_0))}{x - x_0} = \frac{(g(x) - y_0) \tilde{f}(g(x))}{x - x_0} = \underbrace{\frac{g(x) - g(x_0)}{x - x_0}}_{\rightarrow g'(x_0)} \cdot \underbrace{\tilde{f}(g(x))}_{\rightarrow f'(x_0)}$$

□

Beispiel 9.6. Sei $a > 0$ und $h(x) := a^x$ für alle $x \in \mathbb{R}$, also $h(x) = f(g(x))$ mit

$$f(x) := e^x, \quad g(x) := x \cdot \log a$$

f und g sind auf \mathbb{R} differenzierbar, $f'(x) = e^x$, $g'(x) = \log a$. Nach 9.5 ist h auf \mathbb{R} differenzierbar und

$$h'(x) = f'(g(x)) \cdot g'(x) = e^{x \cdot \log a} \cdot \log a = a^x \cdot \log a$$

Frage: f differenzierbar, f^{-1} existiert: Ist dann auch f^{-1} differenzierbar?

Antwort: I.a. nein.

Beispiel 9.7. $I = [0, \infty)$, $f(x) = x^2$ (also $f'(x) = 2x$, $f'(0) = 0$). $f^{-1}(x) = \sqrt{x}$; in $x_0 = 0$ gilt:

$$\frac{f^{-1}(x) - f^{-1}(x_0)}{x - x_0} = \frac{\sqrt{x}}{x} = \frac{1}{\sqrt{x}} \xrightarrow{x \rightarrow x_0=0} \infty$$

$\Rightarrow f^{-1}$ in x_0 nicht differenzierbar.

(Das liegt an $f'(0) = 0$ und natürlich $f(0) = 0$, $f^{-1}(0) = 0$)

9.2 Umkehrfunktion

Satz 9.8. I Intervall (nicht einpunktig). $f \in C(I)$ sei *streng monoton*. ($\Rightarrow f^{-1}$ existiert).

Ist f differenzierbar in $x_0 \in I$ und $f'(x_0) \neq 0$, so ist auch $f^{-1} : f(I) \rightarrow I$ differenzierbar in $y_0 := f(x_0)$ und

$$(f^{-1})'(y_0) = \frac{1}{f'(x_0)}$$

(Beachte: $f(I)$ ist Intervall, da Bilder von stetigen Funktionen Intervalle sind. Und I ist nicht einpunktig, da f streng monoton.)

Beweis: Sei (y_n) eine Folge in $f(I)$ mit $y_n \rightarrow y_0$ und $\forall n \in \mathbb{N} y_n \neq y_0$.

Setze $\forall n \in \mathbb{N} x_n := f^{-1}(y_n)$.

$\Rightarrow f^{-1}$ stetig (in y_0).

Also: $x_n = f^{-1}(y_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} f^{-1}(y_0) = x_0$.

$$\Rightarrow \frac{f^{-1}(y_n) - f^{-1}(y_0)}{y_n - y_0} = \frac{x_n - x_0}{f(x_n) - f(x_0)} = \frac{1}{\frac{f(x_n) - f(x_0)}{x_n - x_0}} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \frac{1}{f'(x_0)}$$

□

Beispiel 9.9.

(1) $\forall x \in \mathbb{R} f(x) = e^x$. Bekannt: $f^{-1} = \log : (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$, $\forall x \in \mathbb{R} f'(x) = e^x$.

Dann $\forall y \in (0, \infty) (f^{-1})'(y) = \frac{1}{f'(x)}$ mit $y = f(x)$.

d.h. $(\log)'(y) = \frac{1}{e^x}$ mit $y = e^x$, d.h.

$$\forall y \in (0, \infty) (\log)'(y) = \frac{1}{y}$$

(2) Sei $\alpha \in \mathbb{R}$ und $\forall x > 0 f(x) := x^\alpha = e^{\alpha \log x}$.

$$\Rightarrow \forall x > 0 f(x) = g(h(x)) \text{ mit } g(x) = e^x, \quad h(x) = \alpha \log x \Rightarrow h'(x) = \frac{\alpha}{x}$$

$\Rightarrow f$ differenzierbar auf $(0, \infty)$ und

$$\forall x > 0 f'(x) = f'(h(x)) \cdot h'(x) = e^{\alpha \log x} \cdot \frac{\alpha}{x} = \alpha \cdot x^{\alpha-1}$$

z.B.

$$f(x) = \sqrt{x} \Rightarrow f'(x) = \frac{1}{2} \cdot x^{\frac{1}{2}-1} = \frac{1}{2\sqrt{x}}$$

Definition 9.10. Sei $M \subset \mathbb{R}$.

$x_0 \in M$ heißt *innerer Punkt* von M , falls ein $\delta > 0$ existiert mit $U_\delta(x_0) \subset M$.

D.h.: Ist $M = [a, b]$ oder $M = [a, b)$ oder $M = (a, b]$ oder $M = (a, b)$, so gilt:

$$x_0 \text{ ist innerer Punkt von } M \Leftrightarrow x_0 \in (a, b).$$

Beispiel 9.11. $M = \mathbb{Q}$: M hat keine inneren Punkte, denn für jedes $x_0 \in \mathbb{Q}$ und jedes $\delta > 0$ enthält $U_\delta(x_0)$ irrationale Punkte, also $U_\delta(x_0) \not\subset M$.

Definition 9.12. Sei $D \subset \mathbb{R}$. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ hat in $x_0 \in D$ ein *relatives Maximum*, wenn

$$\exists \delta > 0 \forall x \in D \cap U_\delta(x_0) f(x) \leq f(x_0)$$

bzw. hat ein *relatives Minimum*, wenn

$$\exists \delta > 0 \forall x \in D \cap U_\delta(x_0) f(x) \geq f(x_0)$$

gilt.

x_0 ist ein *relatives Extremum*, wenn f in x_0 ein relatives Maximum oder ein relatives Minimum hat.

9.3 Extrempunkte

Satz 9.13. I Intervall, nicht einpunktig, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ habe in $x_0 \in I$ ein relatives Extremum. Ferner sei f differenzierbar in x_0 , und x_0 sei innerer Punkt von I . Dann gilt:

$$f'(x_0) = 0$$

Beweis: f habe in x_0 ein relatives *Maximum*. (Minimum analog)

Da x_0 innerer Punkt von $I \exists \delta_1 > 0 \ U_{\delta_1}(x_0) \subset I$.

Da f in x_0 relatives Maximum hat,

$$\exists \delta_2 \forall x \in I \cap U_{\delta_2}(x_0) \quad f(x) \leq f(x_0)$$

Also für $\delta := \min\{\delta_1, \delta_2\}$:

$$\forall x \in U_\delta(x_0) \quad f(x) \leq f(x_0)$$

Also für $x \in U_\delta(x_0), x \neq x_0$:

$$\frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} \quad \begin{cases} \leq 0 & \text{für } x > x_0 \\ \geq 0 & \text{für } x < x_0 \end{cases}$$

Da f differenzierbar in x_0 , existiert $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$ und ist gleich $\lim_{x \rightarrow x_0^-} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$ (linksseitiger Limes) und gleich $\lim_{x \rightarrow x_0^+} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$ (rechtsseitiger Limes).

$$\Rightarrow f'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = 0$$

□

Warnungen:

(1) Die Umkehrung des Satzes ist falsch!

Beispiel 9.14. $\forall x \in \mathbb{R} \ f(x) = x^3; f'(x) = 3x^2, f'(0) = 0$, aber f hat in 0 weder relatives Maximum noch relatives Minimum.

(2) Die Voraussetzung „ x_0 innerer Punkt von I “ ist wesentlich.

Beispiel 9.15. $I = [0, 1], \forall x \in I \ f(x) := x$. f hat in $x_0 = 1$ relatives Maximum, aber $f'(1) = 1 \neq 0$. Allerdings ist x_0 auch kein innerer Punkt von I .

9.4 Mittelwertsatz der Differentialrechnung

Satz 9.16 (Mittelwertsatz der Differentialrechnung). $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ sei stetig auf $[a, b]$ und differenzierbar auf (a, b) .

Dann existiert ein $\xi \in (a, b)$ mit

$$f'(\xi) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

Beweis:

$$\forall x \in I : g(x) = f(x) - f(a) - \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \cdot (x - a)$$

Dann: g stetig auf $[a, b]$, differenzierbar auf (a, b) .

Ferner ist $g(a) = 0, g(b) = 0$. Da stetige Funktionen auf einem kompakten Intervall immer Minimum und Maximum annehmen, existieren $s, t \in [a, b]$ mit

$$\forall x \in [a, b] : g(s) \leq g(x) \leq g(t)$$

Falls $s \in \{a, b\}$ und außerdem $t \in \{a, b\}$ ist, so folgt (wegen $g(a) = g(b) = 0$): $g(s) = g(t) = 0$ und damit $g \equiv 0$

$\Rightarrow g'(\xi) = 0$ für jedes $\xi \in (a, b)$.

Falls $s \in (a, b)$ oder $t \in (a, b)$, so ist wenigstens einer von beiden *innerer Punkt* von (a, b) und daher, da g in t ein relatives Maximum und in s ein relatives Minimum hat:

$\Rightarrow g'(t) = 0$ oder $g'(s) = 0$.

Also *in jedem Fall*:

$$\exists \xi \in (a, b) : g'(\xi) = 0$$

Es gilt ferner

$$g'(\xi) = f'(\xi) - \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

\Rightarrow Behauptung. □

Korollar 9.17. I Intervall, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar auf I . Dann gilt:

f ist konstant auf $I \Leftrightarrow f' = 0$ auf I .

Beweis:

„ \Rightarrow “ ist klar.

„ \Leftarrow “ Seien $a, b \in I$ und $a < b$. Nach dem Mittelwertsatz existiert ein $\xi \in (a, b)$ mit

$$\begin{aligned} \frac{f(b) - f(a)}{b - a} &= f'(\xi) = 0 \\ \Rightarrow f(a) &= f(b) \Rightarrow f \text{ ist konstant} \end{aligned}$$

□

9.5 Anwendungen:

Korollar 9.18. Es existiert genau eine Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit

(1) f ist auf \mathbb{R} differenzierbar.

(2) $\forall x \in \mathbb{R} \quad f'(x) = f(x)$.

(3) $f(0) = 1$.

nämlich $f(x) = e^x$.

Beweis: Klar: $f(x) = e^x$ hat die Eigenschaften (1), (2), (3).

Zur Eindeutigkeit:

Sei f Funktion mit obigen Eigenschaften. Setze

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \Phi(x) := \frac{f(x)}{e^x}$$

Dann

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \Phi'(x) = \frac{\overbrace{f'(x)}^{=f(x)} e^x - f(x) e^x}{(e^x)^2} = 0$$

Nach 9.17 ist Φ konstant, d.h.

$$\exists c \in \mathbb{R} \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad \Phi(x) = c$$

Ferner $\Phi(0) = \frac{f(0)}{e^0} = f(0) = 1$.

$$\Rightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad \Phi(x) = 1 \quad \Rightarrow \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = e^x$$

□

Korollar 9.19.

$$\forall a \in \mathbb{R} \quad \lim_{x \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{a}{x}\right)^x = e^a$$

(Erinnerung: $\lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n = e$.)

Beweis: Setze $\forall t \in (-1, \infty)$ $f(t) := \log(1+t)$. Dann $f'(t) = \frac{1}{1+t} \cdot 1$.

$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\log(1+t)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t) - f(0)}{t - 0} = f'(0) = 1$$

Daher gilt für alle $a \in \mathbb{R}, a \neq 0$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} \underbrace{\frac{\log\left(1 + \frac{a}{x}\right)}{\frac{a}{x}}}_{= \frac{1}{a} \log\left(1 + \frac{a}{x}\right)^x} = 1$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} \log\left(1 + \frac{a}{x}\right)^x = a$$

Da E stetig (in a):

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} e^{\log\left(1 + \frac{a}{x}\right)^x} = e^a$$

\Rightarrow Behauptung für $a \neq 0$. ($a = 0$ Behauptung trivial.)

□

Korollar 9.20 (Folgerung aus dem Mittelwertsatz).

(1) Sind $f, g : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar und gilt $f' = g'$ auf I , so existiert ein $c \in \mathbb{R}$ mit

$$\forall x \in I \quad f(x) = g(x) + c$$

(2) Sei $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar. Dann gilt:

- Falls $f' > 0$ auf I , so ist f *streng monoton wachsend*.
- Falls $f' < 0$ auf I , so ist f *streng monoton fallend*.
- Falls $f' \geq 0$ auf I , so ist f *monoton wachsend*.
- Falls $f' \leq 0$ auf I , so ist f *monoton fallend*.

Beweis:

(1) Setze $h := f - g$, dann ist $h' = f' - g' \equiv 0$ auf I

$$\Rightarrow \exists c \in \mathbb{R} \quad \forall x \in I \quad h(x) = f(x) - g(x) = c$$

(2) Sei $f' > 0$ auf I . Seien $a, b \in I$ mit $a < b$. Dann

$$f(b) - f(a) = \underbrace{f'(\xi)}_{>0} \underbrace{(b-a)}_{>0} > 0 \text{ nach Mittelwertsatz}$$

(es existiert ein ξ , derart dass ...)

$\Rightarrow f(a) < f(b) \Rightarrow f$ streng monoton wachsend. (Rest analog).

□

Satz 9.21 (Verallgemeinerter Mittelwertsatz). $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ seien beide stetig auf $[a, b]$ und differenzierbar auf (a, b) . Ferner gelte $\forall x \in (a, b) \ g'(x) \neq 0$. Dann gilt:

$$g(a) \neq g(b)$$

und

$$\exists \xi \in (a, b) : \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{f'(\xi)}{g'(\xi)}$$

Beweis: Wäre $g(a) = g(b)$, dann gilt nach dem Mittelwertsatz:

$$\exists \eta \in (a, b) \quad \frac{g(b) - g(a)}{b - a} = g'(\eta) \neq 0$$

Setze:

$$\forall x \in [a, b] \quad h(x) := [f(b) - f(a)]g(x) - [g(b) - g(a)]f(x)$$

Dann $h \in C[a, b]$, h differenzierbar auf (a, b) , und

$$h(a) = h(b) = (f(b)g(a) - g(b)f(a))$$

Nach dem Mittelwertsatz existiert also ein $\xi \in (a, b)$ mit

$$h'(\xi) = \frac{h(b) - h(a)}{b - a} = 0$$

Es ist aber

$$0 = h'(\xi) = [f(b) - f(a)]g'(\xi) - [g(b) - g(a)]f'(\xi)$$

\Rightarrow Behauptung. □

9.6 Die Regeln von DE L'HOSPITAL

Satz 9.22 (Regeln von DE L'HOSPITAL). $f, g : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ seien differenzierbar auf (a, b) . ($a = -\infty$ und/oder $b = +\infty$ zugelassen).

Es sei $\forall x \in (a, b) \ g'(x) \neq 0$.

Es gelte (I) oder (II):

(I)

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

oder

$$\lim_{x \rightarrow b} f(x) = \lim_{x \rightarrow b} g(x) = 0$$

(II)

$$\lim_{x \rightarrow a} g(x) = \pm\infty$$

oder

$$\lim_{x \rightarrow b} g(x) = \pm\infty$$

Ferner existiere

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

bzw.

$$\lim_{x \rightarrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

(wobei $\pm\infty$ als Limes zugelassen sind.)

Dann gilt:

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

bzw.

$$\lim_{x \rightarrow b} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

Beweis: Zeige die Behauptung unter der Voraussetzung (I), nur für $x \rightarrow a$, und nur für den Fall $a \in \mathbb{R}$.

Sei $L := \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}$. Setze $f(a) := 0, g(a) := 0$. Dann folgt nach (I): f, g stetig auf $[a, b)$.

Sei nun $x \in (a, b)$. Dann $g(x) = g(x) - g(a) = g'(\xi)(x - a) \neq 0$

$$\frac{f(x)}{g(x)} = \frac{f(x) - f(a)}{g(x) - g(a)} = \frac{f'(\xi)}{g'(\xi)}$$

mit einem $\xi = \xi(x) \in (a, x)$.

Nach Voraussetzung gilt:

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(\xi(x))}{g'(\xi(x))} = L$$

da $\lim_{x \rightarrow a} \xi(x) = a$.

Also nach Obigem:

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = L$$

□

Beispiel 9.23.

(1) Seien $a, b > 0$.

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{a^x - b^x}{x}$$

Es gilt $\lim_{x \rightarrow 0} \underbrace{(a^x - b^x)}_{=: f(x)} = \lim_{x \rightarrow 0} \underbrace{x}_{=: g(x)} = 0$.

$$\frac{f'(x)}{g'(x)} = \frac{(\log a)a^x - (\log b)b^x}{1} \xrightarrow{x \rightarrow 0} \log a - \log b$$

Nach l'HOSPITAL:

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{a^x - b^x}{x} = \log a - \log b$$

(2)

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{\log x}{x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{\frac{1}{x}}{1} = 0$$

(3)

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x \log x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\log x}{\frac{1}{x}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{1}{x}}{-\frac{1}{x^2}} = \lim_{x \rightarrow 0} (-x) = 0$$

(4)

$$\lim_{x \rightarrow 0+0} x^x = \lim_{x \rightarrow 0+0} e^{x \log x} \stackrel{(3.)}{=} e^0 = 1$$

Bemerkung 9.24. Es kann passieren, dass auch $\frac{f'}{g'}$ wieder vom Typ $\frac{0}{0}$ bzw. $\frac{\infty}{\infty}$ ist. Setze dann $\tilde{f} := f'$ und $\tilde{g} := g'$ und versuche, den Satz von DE L'HOSPITAL für \tilde{f}, \tilde{g} (statt f, g) anzuwenden.

↪ sukzessiv forsetzen.

Beispiel:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{1 - \cos x}{x^2} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{2x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\cos x}{2} = \frac{1}{2}$$

Es kann auch passieren, dass *immer wieder* obige Typen auftreten. Dann ist diese Regel nicht anwendbar, da der Limes nicht existiert.

Satz 9.25. Es sei

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - x_0)^n$$

eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$ und $I = (x_0 - r, x_0 + r)$.

(1) Die „gliedweise differenzierte“ Potenzreihe

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \cdot n (x - x_0)^{n-1}$$

hat auch den selben Konvergenzradius r .

(2) f ist differenzierbar auf I und

$$\forall x \in I \quad f'(x) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cdot n (x - x_0)^{n-1} = \sum_{n=0}^{\infty} a_{n+1} \cdot (n+1) (x - x_0)^n$$

(„gliedweises Differenzieren ist bei Potenzreihen im Intervall $(x_0 - r, x_0 + r)$ erlaubt.“)

Beweis:

(1) Wende Wurzelkriterium an.

$$\begin{aligned} \sqrt[n]{(n+1)|a_{n+1}|} &= \underbrace{\sqrt[n]{n+1}}_{\rightarrow 1} \cdot \left(\sqrt[n+1]{|a_{n+1}|} \right)^{1+\frac{1}{n}} \\ &\Rightarrow \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{(n+1)|a_{n+1}|} = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n+1]{|a_{n+1}|} = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} \end{aligned}$$

⇒ Derselbe Konvergenzradius.

(2) siehe Seite 118.

□

9.7 Cosinus und Sinus

$$\sin x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$$

$$\cos x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

Der Konvergenzradius ist bei beiden Funktionen ∞ .

9.25 \Rightarrow sin, cos sind auf \mathbb{R} differenzierbar, und

$$(\sin')(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n (2n+1) \cdot \frac{x^{2n}}{(2n+1)!} = \cos x$$

Analog $\cos x$:

$$(\cos')(x) = -\sin x$$

9.8 Die Zahl π

Behauptung:

$$\forall x \in (0, 2) \quad \sin x > x - \frac{x^3}{3!} > 0$$

Beweis:

$$\sin x = \underbrace{\left(x - \frac{x^3}{3!}\right)}_{=\frac{x}{3!}(2 \cdot 3 - x^2)} + \underbrace{\left(\frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!}\right)}_{=\frac{x^5}{7!}(6 \cdot 7 - x^2)} + \dots$$

□

Speziell $\sin(1) > 1 - \frac{1}{6} = \frac{5}{6}$

und daher

$$\cos(2) = \cos(1+1) = \cos^2(1) - \sin^2(1) = (1 - \sin^2(1)) - \sin^2(1) = 1 - 2\sin^2(1) < 1 - 2 \cdot \frac{25}{36} < 0$$

Ferner $\cos(0) = 1 > 0$.

Da cos stetig, folgt aus Zwischenwertsatz:

$$\exists \xi_0 \in (0, 2) : \cos(\xi_0) = 0$$

Ferner gilt für $x \in (0, 2)$:

$$(\cos')(x) = -\sin x < 0$$

Aus 9.20 folgt: cos ist auf $(0, 2)$ streng monoton fallend.

$\Rightarrow \xi_0$ ist *einzige* Nullstelle von cos in $(0, 2)$ und

$$\forall x \in [0, \xi_0] \quad \cos(x) > 0$$

Definiere nun $\pi := 2\xi_0$.

Da $\xi_0 \in (0, 2)$, gilt $\pi \in (0, 4)$; $\pi = 3,14\dots$

cos hat in $[0, \frac{\pi}{2}]$ genau eine Nullstelle, nämlich $\frac{\pi}{2}$

$$\sin^2\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1 - \cos^2\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1$$

$$\Rightarrow \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = \pm 1$$

Aus $\frac{\pi}{2} \in (0, 2)$ und $\sin(x) > 0$ für $x \in (0, 2)$ folgt:

$$\Rightarrow \sin \frac{\pi}{2} = 1$$

9.9 Weitere Eigenschaften von sin und cos, Periodizität

Mit den Additionstheoremen erhält man $\forall x \in \mathbb{R}$:

$$\begin{aligned} \sin\left(x + \frac{\pi}{2}\right) &= \cos(x), & \cos\left(x + \frac{\pi}{2}\right) &= -\sin(x) \\ \sin\left(\underbrace{x + \pi}_{=x+\frac{\pi}{2}+\frac{\pi}{2}}\right) &= -\sin(x), & \cos(x + \pi) &= -\cos(x) \\ \sin\left(\underbrace{x + 2\pi}_{=(x+\pi)+\pi}\right) &= \sin(x), & \cos(x + 2\pi) &= \cos(x) \end{aligned}$$

Behauptung: cos hat in $[0, \pi]$ genau eine Nullstelle, nämlich $\frac{\pi}{2}$.

Beweis: Sei $\eta \in [0, \pi]$ und $\cos \eta = 0$.

Da $\frac{\pi}{2}$ einzige Nullstelle in $[0, \frac{\pi}{2}]$ ist, folgt $\eta \geq \frac{\pi}{2}$. Setze $\xi = \pi - \eta \in [0, \frac{\pi}{2}]$ und $\cos(\xi) = \cos(\pi - \eta) = -\cos(-\eta) = -\cos(\eta) = 0$

$$\Rightarrow \xi = \frac{\pi}{2} \quad \Rightarrow \quad \eta = \frac{\pi}{2}$$

□

Behauptung:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \sin(x) = 0 \Leftrightarrow \exists k \in \mathbb{Z} \quad x = k \cdot \pi$$

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \cos(x) = 0 \Leftrightarrow \exists k \in \mathbb{Z} \quad x = (2k - 1) \cdot \frac{\pi}{2}$$

Beweis wurde in der Saalübung erbracht.

9.10 Sonstiges

9.10.1 ABELScher Grenzwertsatz

Satz 9.26 (ABELScher Grenzwertsatz). Die Potenzreihe $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$ habe den Konvergenzradius $r > 0$; es gelte $r < \infty$. Die Reihe konvergiere in $x_0 + r$ bzw. $x_0 - r$.

Es sei $f(x) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x - x_0)^n$ für $x \in (x_0 - r, x_0 + r]$ bzw. $x \in [x_0 - r, x_0 + r)$.

Dann ist f stetig in $x_0 + r$ bzw. $x_0 - r$.

(hier ohne Beweis)

9.10.2 Anwendungen

Sei

$$I := (-1, 1), \forall x \in I \quad f(x) := \log(1 + x)$$

$$\forall x \in I \quad f'(x) = \frac{1}{1+x} = \frac{1}{1-(-x)} = \sum_{n=0}^{\infty} (-x)^n$$

Ferner

$$\forall x \in I \quad g(x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} x^n$$

(diese Potenzreihe hat den Konvergenzradius 1)

Nach 9.25 ist g auf I differenzierbar und

$$\forall x \in I \quad g'(x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \cdot nx^{n-1} = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n x^n = f'(x)$$

Aus 9.20 folgt

$$\exists c \in \mathbb{R} \quad \forall x \in I \quad f(x) = g(x) + c$$

Wegen $f(0) = g(0)$ folgt $c = 0$.

$\Rightarrow f \equiv g$ auf I .

$$\Rightarrow \forall x \in I \quad \log(1+x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \cdot x^n$$

$x = 1$: $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n}$ ist konvergent (LEIBNITZ-Kriterium).

Nach 9.26 folgt:

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} = \lim_{x \rightarrow 1^-} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} \cdot x^n = \lim_{x \rightarrow 1^-} \log(1+x) = \log(2)$$

9.11 Höhere Ableitungen

Definition 9.27. $I \subset \mathbb{R}$ sei ein (nicht einpunktiges) Intervall, und $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar auf I .

f heißt $x_0 \in I$ *zweimal differenzierbar*, wenn $f'(x_0)$ differenzierbar ist.

In diesem Fall heißt

$$f''(x_0) := (f')'(x_0)$$

die *zweite Ableitung von f in x_0* .

Ist f in jedem $x_0 \in I$ zweimal differenzierbar, so heißt f *zweimal differenzierbar auf I* und

$$f'' := (f')' : I \rightarrow \mathbb{R}$$

heißt die *zweite Ableitung von f auf I* .

Per Induktion erhält man die n -te Ableitung etc.

$$f'''(x_0), f^{(4)}(x_0), f^{(5)}(x_0), \dots, f^{(n)}(x_0)$$

bzw.

$$f''', f^{(4)}, f^{(5)}, \dots, f^{(n)} : I \rightarrow \mathbb{R}$$

Für $n \in \mathbb{N}$ heißt f auf I *n -mal stetig differenzierbar*, wenn $f, f', f'', \dots, f^{(n)}$ auf I existieren (d.h. wenn f auf I n -mal differenzierbar ist) und stetig sind.

Bezeichnung in diesem Fall:

$$f \in C^n(I)$$

(C^n ist die Menge der auf I n -mal stetig differenzierbaren Funktionen)

$n = 1$: $f \in C^1(I) \Leftrightarrow f$ ist stetig differenzierbar auf I .

$$C^0(I) := C(I), \quad C^\infty(I) := \bigcap_{n \in \mathbb{N}} C^n(I)$$

Weitere Bezeichnung:

$$f^{(0)} := f, \quad f^{(1)} := f', \quad f^{(2)} := f'', \quad f^{(3)} := f'''$$

Beispiel 9.28.

(1)

$$\begin{aligned}
(\cos'')(x) &= -(\sin')(x) = -\cos(x) \\
(\cos''')(x) &= \sin(x) \\
(\cos^{(4)})(x) &= \cos(x) \\
(\sin'')(x) &= -\sin(x) \\
(\sin''')(x) &= -\cos(x) \\
(\sin^{(4)})(x) &= \sin(x)
\end{aligned}$$

(2) $E(x) = e^x, \forall n \in \mathbb{N} \quad E^{(n)}(x) = E(x)$

(3)

$$f(x) = \begin{cases} x^2 & \text{für } x \geq 0 \\ -x^2 & \text{für } x < 0 \end{cases}$$

Für $x > 0$: $f'(x) = 2x$, für $x < 0$: $f'(x) = -2x$.Für $x = 0$

$$\frac{f(x) - f(0)}{x - 0} = \begin{cases} x & \text{für } x > 0 \\ -x & \text{für } x < 0 \end{cases} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0$$

 $\Rightarrow f$ ist in 0 differenzierbar und $f'(0) = 0$. $\Rightarrow f$ ist auf \mathbb{R} differenzierbar und

$$f'(x) = \begin{cases} 2x & \text{für } x \geq 0 \\ -2x & \text{für } x < 0 \end{cases} = 2|x|$$

Insbesondere ist f' stetig auf \mathbb{R} , also ist f stetig differenzierbar, $f \in C^1(\mathbb{R})$.Da f' in 0 nicht differenzierbar ist, ist f in 0 nicht zweimal differenzierbar.**Beispiel 9.29 (Nichtiges Beispiel).**

$$I := [0, \infty), \quad f(x) := \begin{cases} x^{\frac{3}{2}} \sin\left(\frac{1}{x}\right) & \text{für } x > 0 \\ 0 & \text{für } x = 0 \end{cases}$$

 f ist auf $(0, \infty)$ differenzierbar, und

$$\forall x \in (0, \infty) \quad f'(x) = \frac{3}{2}x^{\frac{1}{2}} \sin\left(\frac{1}{x}\right) + x^{\frac{3}{2}} \cos\left(\frac{1}{x}\right) \cdot \left(-\frac{1}{x^2}\right) = \frac{3}{2}\sqrt{x} \sin\left(\frac{1}{x}\right) - \frac{1}{\sqrt{x}} \cos\left(\frac{1}{x}\right)$$

Ferner ist f in 0 differenzierbar, denn:

$$\frac{f(x) - f(0)}{x - 0} = \frac{x^{\frac{3}{2}} \cdot \sin\left(\frac{1}{x}\right)}{x} = \underbrace{\sqrt{x} \sin\left(\frac{1}{x}\right)}_{\in[-1,1]} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0$$

Also ist f differenzierbar auf $I = [0, \infty)$, aber f ist nicht stetig differenzierbar, da f' offenbar unstetig im Punkt 0.sogar: f' ist auf *keinem* Intervall $[0, \varepsilon]$ (mit $\varepsilon > 0$) beschränkt.

9.12 Höhere Ableitungen bei Potenzreihen

Sei $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x-x_0)^n$ eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$. $I := (x_0 - r, x_0 + r)$

Aus 9.25 folgt: f ist auf I differenzierbar und

$$f'(x) = \sum_{n=1}^{\infty} n \cdot a_n(x-x_0)^{n-1} \quad \forall x \in I$$

9.25 $\Rightarrow f'$ ist auf I differenzierbar, und

$$f''(x) = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) \cdot a_n(x-x_0)^{n-2} \quad \forall x \in I$$

induktiv fortsetzen:

$\Rightarrow f$ ist beliebig oft differenzierbar ($f \in C^\infty(I)$), und

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad f^{(k)}(x) = \sum_{n=k}^{\infty} n(n-1)(n-2) \cdots (n-(k-1)) \cdot a_n \cdot (x-x_0)^{n-k} \quad \forall x \in I$$

Insbesondere für $x = x_0$:

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad f^{(k)}(x_0) = k(k-1)(k-2) \cdots (k-(k-1)) \cdot a_k = k! \cdot a_k$$

$$\Rightarrow \forall k \in \mathbb{N}: \quad a_k = \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!}$$

Definition 9.30. Sei $\varepsilon > 0$ und $f \in C^\infty(U_\varepsilon(x_0))$ mit einem $x_0 \in \mathbb{R}$. Dann heißt die Potenzreihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x-x_0)^n$$

die zu f und x_0 gehörende TAYLOR-Reihe.

Frage: x_0, ε, f wie oben. Gilt dann

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x-x_0)^n \quad \forall x \in U_\varepsilon(x_0) \quad ?$$

Antwort: Nicht immer!

Beispiel 9.31.

(1) Ist f eine Potenzreihe und $\varepsilon \leq r$, so lautet die Antwort: **Ja**.

(2)

$$f(x) := \begin{cases} e^{-\frac{1}{x^2}} & \text{für } x \neq 0 \\ 0 & \text{für } x = 0 \end{cases}$$

In der Saalübung wurde gezeigt: $f \in C^\infty(\mathbb{R})$, und

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad f^{(n)}(0) = 0$$

Also

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(0)}{n!} (x-0)^n = 0 \neq f(x) \quad \text{für } x \neq 0$$

Also lautet hier die Antwort: **Nein**.

9.13 Satz von TAYLOR

Satz 9.32 (Satz von TAYLOR). Sei $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $n \in \mathbb{N}_0$, $f \in C^n(I)$ und $f^{(n+1)}$ existiere auf I . Sind $x, x_0 \in I$, so existiert ein $\xi = \xi(x, x_0)$ ¹ zwischen x und x_0 mit $\xi \neq x, \xi \neq x_0$, und

$$\begin{aligned} f(x) &= f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!}(x-x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x-x_0)^2 + \frac{f'''(x_0)}{3!}(x-x_0)^3 + \dots + \\ &\quad + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x-x_0)^n + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}(x-x_0)^{n+1} \\ &= \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!}(x-x_0)^k + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}(x-x_0)^{n+1} \end{aligned}$$

Spezialfall $n = 0$:

$$f(x) = f(x_0) + f'(\xi) \cdot (x - x_0)$$

(Mittelwertsatz (9.16))

Beweis: Nur für den Fall $x < x_0$. Wähle $\varrho \in \mathbb{R}$ mit

$$f(x) - \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!}(x-x_0)^k = \varrho \cdot \frac{(x-x_0)^{n+1}}{(n+1)!}$$

Zu zeigen: $\exists \xi \in (x, x_0) \quad \varrho = f^{(n+1)}(\xi)$

Definiere für $t \in [x, x_0]$:

$$h(t) := f(x) - \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(t)}{k!}(x-t)^k - \varrho \cdot \frac{(x-t)^{n+1}}{(n+1)!}$$

Dann: $h \in C[x, x_0]$, h differenzierbar auf $[x, x_0]$,

$$\begin{aligned} h'(t) &= - \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k+1)}(t)}{k!}(x-t)^k + \sum_{k=1}^n \underbrace{\frac{f^{(k)}(t)}{k!} k(x-t)^{k-1}}_{= \frac{f^{(k)}(t)}{(k-1)!}(x-t)^{k-1}} + t \varrho \frac{(n+1)(x-t)^n}{(n+1)!} \\ &= - \frac{f^{(n+1)}(t)}{n!}(x-t)^n + \varrho \frac{(x-t)^n}{n!} \end{aligned}$$

Ferner $h(x) = 0, h(x_0) = 0$ nach Wahl von ϱ . (s.o.)

Nach dem Mittelwertsatz existiert ein $\xi \in (x, x_0)$ mit

$$\begin{aligned} h'(\xi) &= \frac{h(x_0) - h(x)}{x_0 - x} = 0 \\ \Rightarrow - \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{n!}(x-\xi)^n + \varrho \frac{(x-\xi)^n}{n!} &= 0 \\ \Rightarrow \varrho &= f^{(n+1)}(\xi) \end{aligned}$$

□

Satz 9.33. $e \notin \mathbb{Q}$

¹ ξ hängt von x und x_0 ab.

Beweis: Annahme: $e = \frac{m}{n}$ mit $m, n \in \mathbb{N}$.

Wegen $2 < e < 3$ gilt $e \notin \mathbb{N}$ und daher $n \geq 2$.

Setze $f(x) := e^x$, $x_0 := 0$, $x := 1$.

Nach TAYLORSchem Satz 9.32 existiert $\xi \in (0, 1)$ mit

$$\underbrace{f(1)}_{=e=\frac{m}{n}} = \sum_{k=0}^n \underbrace{\frac{f^{(k)}(0)}{k!} (1-0)^k}_{=\frac{1}{k!}} + \underbrace{\frac{f^{(k+1)}(\xi)}{(n+1)!} (1-0)^{n+1}}_{=\frac{e^\xi}{(n+1)!}}$$

Multipliziere mit $n!$

$$\underbrace{m(n-1)!}_{\in \mathbb{N}} = \sum_{k=0}^n \underbrace{\frac{n!}{k!}}_{\in \mathbb{N}} + \underbrace{\frac{e^\xi}{n+1}}_{\in (0, \frac{e}{3}) \subset (0, 1) \Rightarrow \notin \mathbb{N}} \quad \zeta$$

□

Definition 9.34. $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $n \in \mathbb{N}_0$, $f \in C^n(I)$, $x_0 \in I$.

Dann heißt

$$T_n(x; x_0) := \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k$$

n -tes TAYLOR-Polynom von f in x_0

Eigenschaften:

Sei $p(x) := T_n(x; x_0)$.

(1) p ist Polynom vom Grad $\leq n$, $p^{(k)}(x_0) = f^{(k)}(x_0)$

(2) Ist q ein Polynom vom Grad $\leq n$ und gilt $q^{(k)}(x_0) = f^{(k)}(x_0)$ ($k = 0, \dots, n$), so gilt $q = p$.

Das heißt: Das TAYLOR-Polynom ist das *einzig*e Polynom vom Grad $\leq n$ mit obiger Approximati-
onseigenschaft.

(3) Der TAYLORSche Satz 9.32 lautet also:

$\forall x, x_0 \in I$ ($x \neq x_0$) $\exists \xi$ zwischen x und x_0 :

$$f(x) = T_n(x; x_0) + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1}$$

Die oben gestellte Frage „Ist $f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1}$?“ ist nach 9.32 also
äquivalent zu der Frage: „Gilt $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1} = 0$?“

Satz 9.35. Sei $I = (a, b)$ ($a < b$, $a = -\infty$ und/oder $b = +\infty$ zugelassen). Ferner sei $f \in C^\infty(I)$ und $x_0 \in I$. Es existiere ein $c > 0$ und ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall n \geq n_0 \forall x \in I \quad |f^{(n)}(x)| \leq n! \cdot c^n$$

Dann existiert ein $\delta > 0$ mit $U_\delta(x_0) \subset I$ und

$$f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k \text{ für alle } x \in U_\delta(x_0)$$

Beweis: Wähle $\delta > 0$ mit $U_\delta(x_0) \subset I$ und $\delta \leq \frac{1}{c}$. Sei $x \in U_\delta(x_0)$, also $|x - x_0| < \delta \leq \frac{1}{c}$, d.h.

$$c|x - x_0| < 1$$

Nach TAYLORSchem Satz 9.32 existiert ein ξ zwischen x und x_0 mit

$$f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k + \underbrace{\frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1}}_{=: \alpha_n}$$

Es gilt für alle $n \geq n_0$:

$$|\alpha_n| = \frac{|f^{(n+1)}(\xi)|}{(n+1)!} |x - x_0|^{n+1} \leq \frac{(n+1)! c^{n+1}}{(n+1)!} |x - x_0|^{n+1} = (c|x - x_0|)^{n+1} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

$$\Rightarrow f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k$$

□

9.14 Extrema

Erinnerung: $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei in $x_0 \in I$ differenzierbar, x_0 innerer Punkt von I , f habe in x_0 ein lokales Extremum. Dann ist $f'(x_0) = 0$.

(Umkehrung ist falsch: $f(x) = x^3$ hat in $x_0 = 0$ kein lokales Extremum, obwohl $f'(0) = 0$).

Satz 9.36. $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $n \in \mathbb{N}$, $f \in C^n(I)$ und x_0 sei innerer Punkt von I . Es gelte

$$f'(x_0) = f''(x_0) = \dots = f^{(n-1)}(x_0) = 0$$

aber

$$f^{(n)}(x_0) \neq 0$$

Dann gilt:

- (1) Ist n gerade, so hat f in x_0 ein lokales Extremum, und zwar ein lokales Maximum bzw. Minimum, falls $f^{(n)}(x_0) < 0$ bzw. $f^{(n)}(x_0) > 0$.
- (2) Ist n ungerade, so hat f in x_0 kein lokales Extremum.

Beweis: Da $f^{(n)}$ stetig und $f^{(n)}(x_0) \neq 0$, existiert ein $\delta > 0$ mit $U_\delta(x_0) \subset I$ und $f^{(n)}(x)$ hat für $x \in U_\delta(x_0)$ dasselbe Vorzeichen wie $f^{(n)}(x_0)$.

Sei $x \in U_\delta(x_0)$. Nach 9.32 (TAYLOR) existiert ein ξ zwischen x und x_0 mit

$$f(x) = \sum_{k=0}^{n-1} \underbrace{\frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k}_{=0 \text{ für } k \geq 1} + \frac{f^{(n)}(\xi)}{(n)!} (x - x_0)^n = f(x_0) + R(x)$$

zu (1): Sei n gerade:

Ist $f^{(n)}(x_0) > 0$ bzw. < 0 , so ist auch $f^{(n)}(\xi) > 0$ bzw. < 0 . Ferner $(x - x_0)^n \geq 0$ (da n gerade).

$$\Rightarrow R(x) \begin{cases} \geq 0 \\ \leq 0 \end{cases} \Rightarrow f(x) \begin{cases} \geq f(x_0) \\ \leq f(x_0) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \text{lokales Minimum} \\ \text{lokales Maximum} \end{cases}$$

zu (2): Sei n ungerade: Wie vorher $f^{(n)}(\xi) > 0$ bzw. < 0 .

Jetzt aber

$$(x - x_0)^n \begin{cases} > 0 & \text{für } x > x_0 \\ < 0 & \text{für } x < x_0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow R(x) \begin{cases} \begin{cases} > 0 \\ < 0 \end{cases} & x > x_0 \\ \begin{cases} < 0 \\ > 0 \end{cases} & x < x_0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow f(x) \begin{cases} \begin{cases} > f(x_0) \\ < f(x_0) \end{cases} & x > x_0 \\ \begin{cases} < f(x_0) \\ > f(x_0) \end{cases} & x < x_0 \end{cases}$$

\Rightarrow kein lokales Extremum.

□

Beispiel 9.37.

(1) $f(x) = x^n$; $f(0) = f'(0) = \dots = f^{(n-1)}(0) = 0$; $f^{(n)}(0) = n! > 0$

\Rightarrow Falls n gerade, hat f in 0 ein lokales Minimum.

Falls n ungerade, hat f in 0 kein lokales Extremum.

(2) a)

$$f(x) = \begin{cases} e^{-\frac{1}{x^2}} & \text{für } x \neq 0 \\ 0 & \text{für } x = 0 \end{cases}$$

Bekannt: $f \in C^\infty(\mathbb{R})$ und $\forall n \in \mathbb{N}_0 : f^{(n)}(0) = 0$

f hat in 0 ein lokales Minimum.

b)

$$f(x) = \begin{cases} e^{-\frac{1}{x^2}} & \text{für } x > 0 \\ 0 & \text{für } x = 0 \\ -e^{-\frac{1}{x^2}} & \text{für } x < 0 \end{cases}$$

Wieder $f \in C^\infty(\mathbb{R})$, $\forall n \in \mathbb{N}_0 : f^{(n)}(0) = 0$.

Aber f hat in 0 kein lokales Extremum.

Kapitel 10

Das RIEMANN-Integral

Stets in diesem Abschnitt: $a, b \in \mathbb{R}, a < b, f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt. $m := \inf f([a, b]), M := \sup f([a, b])$.

Definition 10.1. $Z = \{x_0, x_1, x_2, \dots, x_n\}$ heißt eine Zerlegung von $[a, b]$, wenn

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n = b$$

Ferner:

$$I_j := [x_{j-1}, x_j] \quad (j = 1, \dots, n)$$

$$|I_j| := x_j - x_{j-1} \quad (\text{„Länge von } I_j\text{“})$$

$$m_j := \inf f(I_j), \quad M_j := \sup f(I_j)$$

$$s_f(Z) := \sum_{j=1}^n m_j \cdot |I_j| \quad (\text{Untersumme von } f \text{ bezüglich } Z)$$

$$S_f(Z) := \sum_{j=1}^n M_j \cdot |I_j| \quad (\text{Obersumme von } f \text{ bezüglich } Z)$$

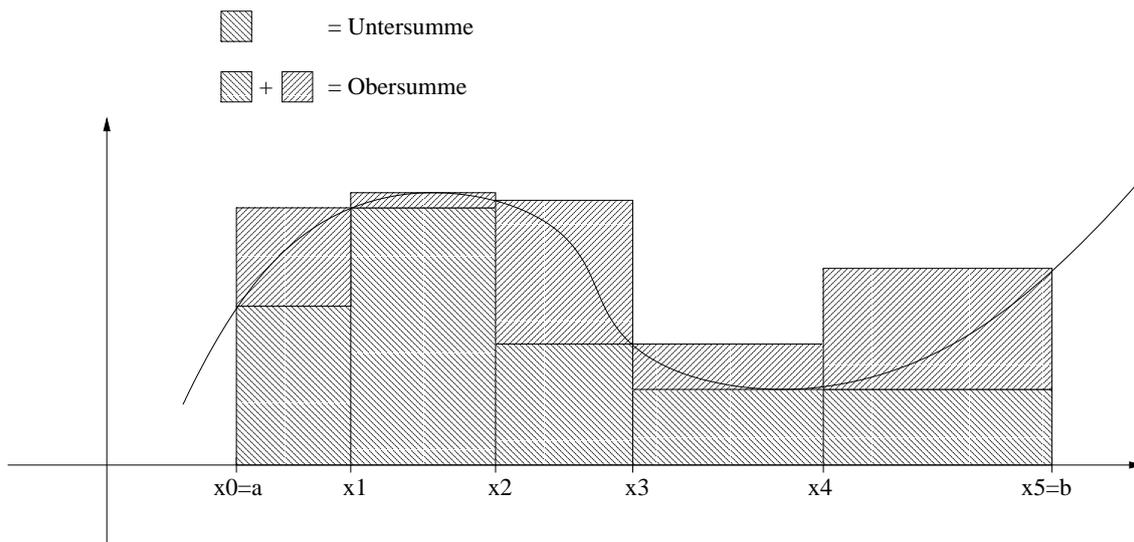


Abbildung 10.1: Ober- und Untersummen

Klar: $m \leq m_j \leq M_j \leq M$

$$\Rightarrow m|I_j| \leq m_j|I_j| \leq M_j|I_j| \leq M|I_j|$$

$$m \cdot \underbrace{\sum_{j=1}^n |I_j|}_{=b-a} \leq s_f(Z) \leq S_f(Z) \leq M \cdot \underbrace{\sum_{j=1}^n |I_j|}_{=b-a}$$

$$\Rightarrow \forall Z \text{ Zerlegung von } [a, b] \quad m(b-a) \leq s_f(Z) \leq S_f(Z) \leq M(b-a)$$

Definition 10.2. Sind Z_1, Z_2 Zerlegungen von $[a, b]$, so heißt Z_2 *Verfeinerung von Z_1* , wenn $Z_2 \supset Z_1$.

Satz 10.3. Z_1, Z_2 seien Zerlegungen von $[a, b]$.

(1) Ist Z_2 Verfeinerung von Z_1 , so gilt

$$s_f(Z_1) \leq s_f(Z_2), \quad S_f(Z_2) \leq S_f(Z_1)$$

(2) $s_f(Z_1) \leq S_f(Z_2)$

Beweis:

(1) (nur die erste Ungleichung)

Sei $Z_1 = \{x_0, \dots, x_n\}$. Es genügt, der Fall $Z_2 = Z_1 \cup \{\xi\}$, $\xi \notin Z_1$ zu betrachten; Rest folgt induktiv.

Sei etwa $x_{j-1} < \xi < x_j$.

$$\begin{aligned} s_f(Z_2) &= \sum_{k=1}^{j-1} m_k |I_k| + \underbrace{\inf f([x_{j-1}, \xi])}_{\geq m_j} \cdot (\xi - x_{j-1}) + \underbrace{\inf f([\xi, x_j])}_{\geq m_j} \cdot (x_j - \xi) + \sum_{k=j}^n m_k |I_k| \geq \\ &\geq \sum_{k=1}^{j-1} m_k |I_k| + \underbrace{m_j(\xi - x_{j-1}) + m_j(x_j - \xi)}_{=m_j|I_j|} + \sum_{k=j+1}^n m_k |I_k| = s_f(Z_1) \end{aligned}$$

(2) $Z := Z_1 \cup Z_2$ ist Verfeinerung sowohl von Z_1 also auch von Z_2 . Nach obigem folgt:

$$\Rightarrow s_f(Z_1) \leq s_f(Z) \leq S_f(Z) \leq S_f(Z_2)$$

□

Definition 10.4. Ist Z_2 beliebige, fest gewählte Zerlegung von $[a, b]$, so gilt nach 10.3:

$s_f(Z) \leq S_f(Z_2)$ für jede Zerlegung Z von $[a, b]$.

⇒ Es existiert

$$s_f = \sup\{s_f(Z) : Z \text{ Zerlegung von } [a, b]\}$$

und es gilt:

$$s_f \leq S_f(Z_2)$$

Letzteres gilt für jede Zerlegung Z_2 von $[a, b]$.

⇒ Es existiert

$$S_f = \inf\{S_f(Z_2) : Z_2 \text{ Zerlegung von } [a, b]\}$$

und es gilt:

$$s_f \leq S_f$$

Man nennt

$$s_f = \int_a^x \text{ das untere Integral von } f$$

$$S_f = \int_a^x \text{ das obere Integral von } f$$

Definition 10.5. f heißt (RIEMANN-) *integrierbar* über $[a, b]$, wenn $s_f = S_f$.

In diesem Fall heißt

$$\int_a^b f(x) dx \left(= \int_a^b f dx \right) := S_f = s_f$$

das (RIEMANN-) *Integral* von f über $[a, b]$.

$$R[a, b] := \{f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R} : f \text{ ist integrierbar}\}$$

Beispiel 10.6.

(1) Sei $c \in \mathbb{R}$ und $\forall x \in [a, b] f(x) := c$

$$\Rightarrow m = c = M$$

$$\Rightarrow m(b-a) \leq s_f(Z) \leq S_f(Z) \leq M(b-a) \text{ für jede Zerlegung } Z.$$

$$\Rightarrow \forall Z s_f(Z) = S_f(Z) = c(b-a)$$

$$\Rightarrow s_f = S_f = c(b-a)$$

$$\Rightarrow f \text{ ist integrierbar über } [a, b], \text{ und } \int_a^b f(x) dx = c(b-a).$$

(2) Sei $[a, b] = [0, 1]$ und $\forall x \in [0, 1] f(x) := x$.

Sei $n \in \mathbb{N}$ und $Z_n = \{x_0, \dots, x_n\}$ mit $x_j = \frac{j}{n}$ für $j = 1, \dots, n$.

Also $|I_j| = \frac{1}{n}$, $m_j = f(x_{j-1}) = \frac{j-1}{n}$, $M_j = f(x_j) = \frac{j}{n}$.

$$\Rightarrow s_f(Z_n) = \sum_{j=1}^n \frac{j-1}{n} \cdot \frac{1}{n} = \frac{1}{n^2} \sum_{j=1}^n (j-1) = \frac{1}{n^2} \cdot \frac{n(n-1)}{2} = \frac{n-1}{2n}$$

$$\Rightarrow S_f(Z_n) = \sum_{j=1}^n \frac{j}{n} \cdot \frac{1}{n} = \frac{1}{n^2} \sum_{j=1}^n j = \frac{1}{n^2} \cdot \frac{n(n+1)}{2} = \frac{n+1}{2n}$$

Also

$$\underbrace{\frac{n-1}{2n}}_{\xrightarrow{n \rightarrow \infty} \frac{1}{2}} = s_f(Z_n) \leq s_f \leq S_f \leq S_f(Z_n) = \underbrace{\frac{n+1}{2n}}_{\xrightarrow{n \rightarrow \infty} \frac{1}{2}}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} \leq s_f \leq S_f \leq \frac{1}{2} \quad \Rightarrow \quad s_f = S_f = \frac{1}{2}$$

$\Rightarrow f$ ist über $[a, b]$ integrierbar, und

$$\int_0^1 f(x) dx = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2}$$

(3) Setze

$$f(x) := \begin{cases} 1 & \text{für } x \in \mathbb{Q} \cap [0, 1] \\ 0 & \text{für } x \in [0, 1] \setminus \mathbb{Q} \end{cases}$$

f ist beschränkt.

Sei $Z = \{x_1, \dots, x_n\}$ beliebige Zerlegung von $[0, 1]$.

$$\Rightarrow \forall j \in \{1, \dots, n\} \quad m_j = \inf f([x_{j-1}, x_j]) = 0$$

$$\Rightarrow \forall j \in \{1, \dots, n\} \quad M_j = \sup f([x_{j-1}, x_j]) = 1$$

$$\Rightarrow s_f(Z) = \sum_{j=1}^n m_j |I_j| = 0$$

$$\Rightarrow S_f(Z) = \sum_{j=1}^n M_j |I_j| = \sum_{j=1}^n |I_j| = 1 - 0 = 1$$

$$\Rightarrow s_f = 0, S_f = 1$$

$\Rightarrow f$ ist nicht über $[0, 1]$ integrierbar.

Satz 10.7.

(1) Sind $f, g \in R[a, b]$ und gilt $\forall x \in [a, b] \quad f(x) \leq g(x)$, so gilt:

$$\int_a^b f(x) \, dx \leq \int_a^b g(x) \, dx$$

(2) Sind $f, g \in R[a, b]$ und $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, so ist auch

$$\alpha f + \beta g \in R[a, b]$$

und

$$\int_a^b (\alpha f + \beta g)(x) \, dx = \alpha \int_a^b f(x) \, dx + \beta \int_a^b g(x) \, dx$$

(d.h. $R[a, b]$ ist ein \mathbb{R} -Vektorraum, und das Integral ist ein \mathbb{R} -Vektorraum-Homomorphismus von $R[a, b]$ nach \mathbb{R} .)

Beweis:

(1) Sei $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ Zerlegung von $[a, b]$, I_j, m_j, M_j wie immer (mit f gebildet); \bar{m}_j, \bar{M}_j mit g gebildet.

Wegen

$$\forall x \in [a, b] \quad f(x) \leq g(x) \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} m_j \leq \bar{m}_j \\ M_j \leq \bar{M}_j \end{cases}$$

$$\Rightarrow s_f(Z) \leq s_g(Z) \leq s_g = \int_a^b g(x) \, dx$$

$$\Rightarrow \int_a^b f(x) \, dx = s_f \leq \int_a^b g(x) \, dx$$

(da $f, g \in R[a, b]$)

(2) i) $f \in R[a, b] \Rightarrow -f \in R[a, b]$ (selbst) und

$$\Rightarrow \int_a^b (-f)(x) dx = - \int_a^b f(x) dx$$

ii) $\alpha \in \mathbb{R}, f \in R[a, b] \Rightarrow \alpha f \in R[a, b]$ und

$$\int_a^b (\alpha f)(x) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx$$

iii) $f, g \in R[a, b] \Rightarrow f + g \in R[a, b]$ und

$$\int_a^b (f + g)(x) dx = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$$

Seien dann Z_1, Z_2 beliebige Zerlegungen von $[a, b]$, $Z := Z_1 \cup Z_2$ (gemeinsame Verfeinerung)
Dann

$$s_{f+g}(Z) = \sum_{j=1}^n \underbrace{\inf(f+g)[x_{j-1}, x_j]}_{\geq \inf f([x_{j-1}, x_j]) + \inf g([x_{j-1}, x_j])} \cdot |I_j| \geq s_f(Z) + s_g(Z) \geq s_f(Z_1) + s_g(Z_2)$$

Andererseits $s_{f+g}(Z) \leq s_{f+g}$

$$s_{f+g} \geq s_f(Z_1) + s_g(Z_2)$$

(für beliebige Zerlegungen Z_1, Z_2 von $[a, b]$).

$$\Rightarrow s_{f+g} \geq s_f + s_g(Z_2)$$

$$\Rightarrow s_{f+g} \geq s_f + s_g = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$$

(da $f, g \in R[a, b]$) Genauso

$$S_{f+g} \leq \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$$

Da $s_{f+g} \leq S_{f+g}$, folgt

$$s_{f+g} = S_{f+g} = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$$

□

10.1 Integrabilitätskriterium

Satz 10.8 (RIEMANNSCHEs Integrabilitätskriterium).

$$f \in R[a, b] \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists Z \text{ Zerlegung von } [a, b] \quad S_f(Z) - s_f(Z) < \varepsilon$$

Beweis:

„ \Rightarrow “: Sei

$$S := \int_a^b f \, dx \quad (= s_f = S_f)$$

Sei $\varepsilon > 0$. Es existieren Zerlegungen Z_1, Z_2 von $[a, b]$ mit

$$s_f(Z_1) > s_f - \frac{\varepsilon}{2} = S - \frac{\varepsilon}{2}$$

$$S_f(Z_2) < S_f + \frac{\varepsilon}{2} = S + \frac{\varepsilon}{2}$$

$Z := Z_1 \cup Z_2$, dann:

$$s_f(Z) \geq s_f(Z_1) > S - \frac{\varepsilon}{2}$$

$$S_f(Z) \leq S_f(Z_2) < S + \frac{\varepsilon}{2}$$

$$\Rightarrow S_f(Z) - s_f(Z) < \varepsilon$$

„ \Leftarrow “: Sei $\varepsilon > 0$. Nach Voraussetzung existiert Zerlegung Z von $[a, b]$ mit

$$S_f(Z) - s_f(Z) < \varepsilon$$

$$\Rightarrow S_f \leq S_f(Z) < s_f(Z) + \varepsilon < s_f + \varepsilon \leq S_f + \varepsilon$$

Dies gilt für alle $\varepsilon > 0$. Für $\varepsilon \rightarrow 0$ folgt:

$$\Rightarrow S_f = s_f \quad \Rightarrow \quad f \in R[a, b]$$

□

Satz 10.9. Ist $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ *monoton*, so gilt $f \in R[a, b]$.

Beweis: Sei $n \in \mathbb{N}$ und $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ die äquidistante Zerlegung von $[a, b]$, also $x_j = a + j \cdot \frac{b-a}{n}$ ($j = 0, \dots, n$). Führe den Beweis nur für *monoton wachsendes* f .

$$\Rightarrow m_j = \inf f(I_j) = f(x_{j-1})$$

$$\Rightarrow M_j = \sup f(I_j) = f(x_j)$$

$$|I_j| = \frac{b-a}{n}$$

$$\Rightarrow S_f(Z) - s_f(Z) = \sum_{j=1}^n f(x_j) \cdot \frac{b-a}{n} - \sum_{j=1}^n f(x_{j-1}) \cdot \frac{b-a}{n} = (f(x_n) - f(x_0)) \cdot \frac{b-a}{n} =: \alpha_n$$

Sei $\varepsilon > 0$. Wähle $n_0 \in \mathbb{N}$, $\forall n \geq n_0 \alpha_n < \varepsilon$.

$$\Rightarrow \forall n \geq n_0 \quad S_f(Z) - s_f(Z) < \varepsilon$$

Nach 10.8 folgt: $f \in R[a, b]$

□

10.2 Hauptsätze der Differential- und Integralrechnung

Definition 10.10. $I \subset \mathbb{R}$ sei ein Intervall; $G, g : I \rightarrow \mathbb{R}$.

G heißt *Stammfunktion* von g auf I , wenn G differenzierbar ist auf I und $G' \equiv g$ auf I .

Beachte: Sind G, H Stammfunktionen von g auf I , so existiert ein $c \in \mathbb{R}$ mit

$$\forall x \in I \quad G(x) = H(x) + c \quad (\text{nach 9.20})$$

Satz 10.11 (1. Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung). Sei $f \in R[a, b]$ und f besitze auf $[a, b]$ eine Stammfunktion $F : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$.

Dann gilt:

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a) \quad =: F(x) \Big|_a^b =: [F(x)]_a^b$$

Beweis: Sei $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ Zerlegung von $[a, b]$.

$$\Rightarrow F(x_j) - F(x_{j-1}) \stackrel{\text{MWS}}{=} \underbrace{F'(\xi_j)}_{=f(\xi_j)} \cdot (x_j - x_{j-1}) \text{ mit einem } \xi_j \in (x_{j-1}, x_j)$$

wobei gilt

$$f(\xi_j) \begin{cases} \geq m_j \\ \leq M_j \end{cases}$$

$$\Rightarrow m_j |I_j| \leq F(x_j) - F(x_{j-1}) \leq M_j |I_j|$$

$$\Rightarrow s_f(Z) \leq \underbrace{\sum_{j=1}^n (F(x_j) - F(x_{j-1}))}_{\substack{(F(x_n) - F(x_{n-1})) \\ + F(x_{n-1}) - F(x_{n-2}) + \dots}} \leq S_f(Z)$$

$$\Rightarrow s_f \leq F(b) - F(a) \leq S_f = s_f \text{ (wegen } f \in R[a, b])$$

$$\Rightarrow F(b) - F(a) = S_f = s_f = \int_a^b f(x) dx$$

□

Warnungen:

(1) Es gibt Funktionen, die Stammfunktionen besitzen, aber nicht integrierbar sind.

Beispiel 10.12.

$$F(x) = \begin{cases} x^{\frac{3}{2}} \sin\left(\frac{1}{x}\right) & \text{für } x \in (0, 1] \\ 0 & \text{für } x = 0 \end{cases}$$

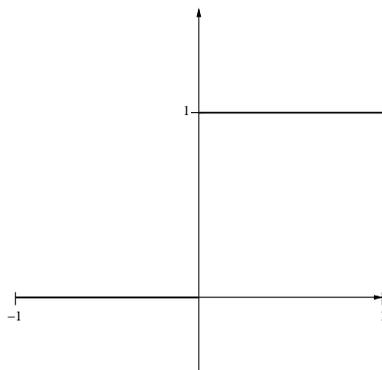
$\Rightarrow F$ ist differenzierbar auf $[0, 1]$

$\Rightarrow f := F'$ auf $[0, 1]$ unbeschränkt.

$\Rightarrow f$ ist (da unbeschränkt) nicht integrierbar.

Aber f hat eine Stammfunktion, nämlich F .

(2) Es gibt Funktionen, die integrierbar sind, aber keine Stammfunktion besitzen.

Abbildung 10.2: Graph von $f(x)$ aus Beispiel 10.13**Beispiel 10.13.**

$$f(x) := \begin{cases} 0 & \text{für } x \in [-1, 0) \\ 1 & \text{für } x \in [0, 1] \end{cases}$$

(vgl. Abbildung 10.2)

 f ist monoton $\Rightarrow f \in R[a, b]$.*Annahme:* Es existiert eine Stammfunktion F zu f auf $[-1, 1]$. $\Rightarrow F' = 0$ auf $[-1, 0) \Rightarrow F \equiv c_1$ auf $[-1, 0)$ bzw. $F' \equiv 1$ auf $[0, 1] \Rightarrow \forall x \in [0, 1] F(x) = x + c_2$ F differenzierbar $\Rightarrow F$ stetig (in 0) $\Rightarrow c_1 = c_2$. F differenzierbar in 0 \Rightarrow

$$\underbrace{\lim_{x \rightarrow 0^-} \frac{F(x) - F(0)}{x - 0}}_{=0} = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{F(x) - F(0)}{x - 0} = F'(0) = f(0) = 1$$

Beispiel 10.14.(1) Seien $0 < a < b, \alpha \in \mathbb{R}, \alpha \neq 1$.

$$f(x) = x^\alpha$$

 f monoton auf $[a, b] \Rightarrow f \in R[a, b]$ Setze $F(x) := \frac{x^{\alpha+1}}{\alpha+1}$; dann ist F differenzierbar und $F' = f$. Nach 10.11 folgt:

$$\Rightarrow \int_a^b x^\alpha dx = \frac{b^{\alpha+1}}{\alpha+1} - \frac{a^{\alpha+1}}{\alpha+1}$$

(2) Seien $0 < a < b, f(x) = \frac{1}{x}$ f monoton auf $[a, b] \Rightarrow f \in R[a, b]$ $F(x) := \log x$; F differenzierbar auf $[a, b]$ und $F' = f$. Nach 10.11 folgt:

$$\Rightarrow \int_a^b \frac{1}{x} dx = \log b - \log a = \log\left(\frac{b}{a}\right)$$

(3) $a = 0, b = \frac{\pi}{2}, f(x) = \cos x$

f ist monoton auf $[a, b] \Rightarrow f \in R[a, b]$

$F(x) := \sin x$; F differenzierbar auf $[a, b]$, $F' = f$. Nach 10.11 folgt:

$$\Rightarrow \int_a^b \cos(x) dx = \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) - \sin(0) = 1$$

Satz 10.15.

$$C[a, b] \subset R[a, b]$$

(stetige Funktionen sind integrierbar.)

Beweis: Sei $f \in C[a, b]$. Dann ist f beschränkt. Sei $\varepsilon > 0$.

Da f auf dem kompakten Intervall $[a, b]$ *gleichmäßig stetig* ist, existiert ein $\delta > 0$ mit

$$\forall t, s \in [a, b] \quad \left[|t - s| < \delta \Rightarrow |f(t) - f(s)| < \frac{\varepsilon}{b - a} \right]$$

Sei $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ eine Zerlegung von $[a, b]$ mit:

$$|I_j| < \delta \quad \text{für } j = 1, \dots, n$$

Es gilt:

$$m_j = \inf f(I_j) = f(\xi_j), \quad M_j = \sup f(I_j) = f(\eta_j)$$

mit Punkten $\xi_j, \eta_j \in I_j$.

$$\Rightarrow M_j - m_j = f(\eta_j) - f(\xi_j) = |f(\eta_j) - f(\xi_j)| < \frac{\varepsilon}{b - a}$$

da $\xi_j, \eta_j \in I_j$ und $|I_j| < \delta$, also $|\eta_j - \xi_j| < \delta$.

$$\Rightarrow S_f(Z) - s_f(Z) = \sum_{j=1}^n \underbrace{(M_j - m_j)}_{< \frac{\varepsilon}{b-a}} \cdot |I_j| < \frac{\varepsilon}{b-a} \sum_{j=1}^n |I_j| = \varepsilon$$

Nach 10.8 gilt: $f \in R[a, b]$. □

Satz 10.16. Sei $c \in [a, b]$. Dann gilt

$$f \in R[a, b] \Leftrightarrow f|_{[a,c]} \in R[a, c] \text{ und } f|_{[c,b]} \in R[c, b]$$

kurz: $f \in R[a, c]$ und $f \in R[c, b]$

In diesem Fall:

$$\int_a^b f dx = \int_a^c f dx + \int_c^b f dx$$

Beweis:

„ \Rightarrow “: selbst.

„ \Leftarrow “: Sei $\varepsilon > 0$

Da $f \in R[a, c]$, existiert Zerlegung Z_1 von $[a, c]$ mit

$$s_f(Z_1) > s_f - \varepsilon = \int_a^c f dx - \varepsilon$$

Analog: existiert Z_2 Zerlegung von $[c, b]$ mit

$$s_f(Z_2) > \int_c^b f \, dx - \varepsilon$$

Setze $Z := Z_1 \cup Z_2$. Z ist Zerlegung von $[a, b]$, und

$$s_f(Z) = s_f(Z_1) + s_f(Z_2) > \underbrace{\int_a^c f \, dx + \int_c^b f \, dx}_{=: S} - 2\varepsilon$$

$$\Rightarrow S - 2\varepsilon < s_f(Z) \leq s_f$$

Für $\varepsilon \rightarrow 0+$ ergibt sich:

$$S \leq s_f$$

Analog: $S \geq S_f$. Wegen $s_f \leq S_f$ folgt:

$$\Rightarrow S_f = s_f = S$$

□

Beispiel 10.17. Sei (f_n) Funktionenfolge, $f_n : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ (vgl. Abbildung 10.3)

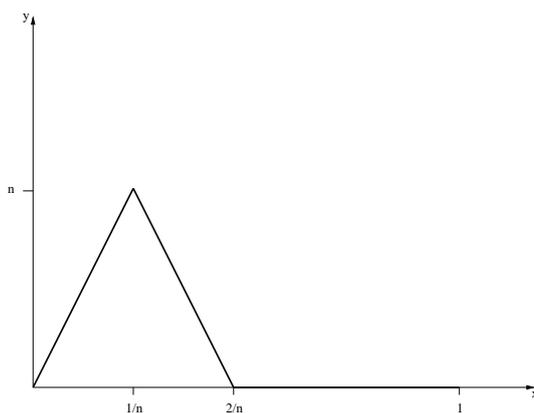


Abbildung 10.3: Funktionenfolge f_n (Beispiel 10.17)

Aus 10.16 folgt:

$$\forall n \, f_n \in R[0, 1], \quad \int_0^1 f_n \, dx = 1$$

Ferner: (f_n) konvergiert *punktweise* gegen 0. (selbst)

Also:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^1 f_n \, dx = 1,$$

aber

$$\int_0^1 \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) \, dx = 0$$

D.h.: der Limes darf i.a. nicht mit dem Integral vertauscht werden!

Beachte: f_n konvergiert *nicht* gleichmäßig gegen 0.

Satz 10.18. Sei (f_n) eine Funktionenfolge auf $[a, b]$ mit $f_n \in R[a, b]$ für alle $n \in \mathbb{N}$.

$\left| \sum f_n \right|$ konvergiere auf $[a, b]$ *gleichmäßig* gegen $\left| \frac{f}{s} \right| : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$.

Dann gilt:

$$\left| \frac{f}{s} \right| \in R[a, b]$$

und

$$\left| \begin{array}{l} \lim_{n \rightarrow \infty} \int_a^b f_n dx = \int_a^b f dx \\ \sum_{n=1}^{\infty} \int_a^b f_n dx = \int_a^b s dx \end{array} \right|$$

Beispiel 10.19 (Anwendung auf Potenzreihen). Sei $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x-x_0)^n$ eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$.

Sei $[a, b] \subset (x_0 - r, x_0 + r)$.

Nach 8.7 folgt, dass die Potenzreihe auf $[a, b]$ gleichmäßig gegen f konvergiert.

$\Rightarrow f \in R[a, b]$ und

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx &= \sum_{n=0}^{\infty} a_n \int_a^b (x-x_0)^n dx = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \left[\frac{(x-x_0)^{n+1}}{n+1} \right]_a^b \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} a_n \frac{(b-x_0)^{n+1} - (a-x_0)^{n+1}}{n+1} \end{aligned} \quad (10-i)$$

Setze

$$F(x) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n \frac{(x-x_0)^{n+1}}{n+1} \quad (10-ii)$$

Nach 9.25 folgt, dass die Potenzreihe in (10-ii) denselben Konvergenzradius hat wie die gliedweise differenzierte Potenzreihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n (x-x_0)^n,$$

also r , und es gilt $F'(x) = f(x) \forall x \in (x_0 - r, x_0 + r)$.

Fazit: (aus 9.25 und 10.19)

Potenzreihe dürfen auf Ihrem (*offenen*) Konvergenzintervall $(x_0 - r, x_0 + r)$ *gliedweise* differenziert und integriert werden (wobei gliedweise Integration im Sinne von (10-i) zu verstehen ist).

Beispiel 10.20. Bestimme $\sum_{n=0}^{\infty} n \cdot x^n$ ($x \in (-1, 1)$).

Setze

$$f(x) := \sum_{n=0}^{\infty} nx^n$$

(Konvergenzradius ist 1)

Ferner:

$$\sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow f(x) + \frac{1}{1-x} &= \sum_{n=0}^{\infty} \underbrace{(n+1)x^n}_{=(x^{n+1})'} = \left(\sum_{n=0}^{\infty} x^{n+1} \right)' \\ &= \left(x \sum_{n=0}^{\infty} x^n \right)' = \left(\frac{x}{1-x} \right)' = \frac{1-x-x \cdot (-1)}{(1-x)^2} = \frac{1}{(1-x)^2} \\ \Rightarrow f(x) &= \frac{1}{(1-x)^2} - \frac{1}{1-x} = \frac{x}{(1-x)^2} \end{aligned}$$

Satz 10.21. Setze $f, g \in R[a, b]$.

(1) Sei $D := f([a, b])$ (beschränkt, da f beschränkt) und $h : D \rightarrow \mathbb{R}$ LIPSCHITZ-stetig (vgl. 7.33).

Dann gilt $h \circ f \in R[a, b]$.

(2) $|f| \in R[a, b]$ und

$$\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx \quad (\text{Dreiecksungleichung für Integrale})$$

(3) $f \cdot g \in R[a, b]$

(4) Es existiere ein $\delta > 0$ mit $\forall x \in [a, b] \quad |g(x)| \geq \delta$

Dann gilt $\frac{f}{g} \in R[a, b]$

Beweis:

(1) hier weggelassen.

(2) Setze $h(t) := |t|$.

Dann: h LIPSCHITZ-stetig auf \mathbb{R} (mit $L = 1$)

$$\stackrel{(1)}{\Rightarrow} h \circ f = |f| \in R[a, b]$$

Ferner

$$\begin{aligned} f &\leq |f|, \quad -f \leq |f| \\ \stackrel{10.7}{\Rightarrow} &\begin{cases} \int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b |f(x)| dx \\ \int_a^b (-f(x)) dx \leq \int_a^b |f(x)| dx \end{cases} \\ \Rightarrow &\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx \end{aligned}$$

(3) Sei $\psi \in R[a, b] \Rightarrow \psi$ beschränkt.

$\Rightarrow D := \psi([a, b])$ beschränkt

$$\Rightarrow \exists \alpha > 0 \forall t \in D \quad |t| \leq \alpha$$

Setze $h(t) := t^2$.

$$\Rightarrow \forall t, s \in D \quad |h(t) - h(s)| = |t-s| \cdot \underbrace{|t+s|}_{\leq 2\alpha} \leq 2\alpha|t-s|$$

$\Rightarrow h$ LIPSCHITZ-stetig.

$$\stackrel{(1)}{\Rightarrow} h \circ \psi = \psi^2 \in R[a, b]$$

Aus $f, g \in R[a, b]$ folgt mit 10.7

$$f + g, f - g \in R[a, b]$$

$$\Rightarrow (f + g)^2, (f - g)^2 \in R[a, b]$$

$$\stackrel{10.7}{\Rightarrow} \underbrace{\frac{1}{4} [(f + g)^2 - (f - g)^2]}_{=f \cdot g} \in R[a, b]$$

(4) nur angedeutet:

$$h(t) = \frac{1}{t} \Rightarrow \frac{1}{g} \in R[a, b] \stackrel{(1)}{\Rightarrow} \frac{f}{g} \in R[a, b]$$

□

Satz 10.22 (2. Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung).

Es sei $f \in R[a, b]$ und $F : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch

$$F(x) := \int_a^x f(t) dt$$

(nach 10.16 existiert das rechtsstehende Integral)

Dann gilt:

(1) F ist LIPSCHITZ-stetig

(2) Ist f sogar stetig, so ist F eine Stammfunktion von f auf $[a, b]$, also

$$\forall x \in [a, b] \quad F'(x) = f(x)$$

Als Vorbemerkung noch „triviale“ Definitionen:

Für $f \in R[a, b]$ setze

$$\int_b^a f(x) dx := - \int_a^b f(x) dx; \quad \forall c \in [a, b] \quad \int_c^c f(x) dx := 0$$

Beweis:

(1) Setze $L := \sup_{t \in [a, b]} |f(t)|$ ($\in \mathbb{R}$, da f beschränkt)

Seien $x, y \in [a, b]$.

1. Fall: $x \leq y$

$$\begin{aligned} \Rightarrow F(y) - F(x) &= \int_a^y f(t) dt - \int_a^x f(t) dt \\ &= \left(\int_a^x f(t) dt + \int_x^y f(t) dt \right) - \int_a^x f(t) dt = \int_x^y f(t) dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow |F(y) - F(x)| &= \left| \int_x^y f(t) dt \right| \leq \int_x^y \underbrace{|f(t)|}_{\leq L} dt \\ &\leq L \int_x^y dt = L(y - x) = L|y - x| \end{aligned}$$

2. Fall: $x \geq y$

Vertausche x und y

$$\Rightarrow |F(x) - F(y)| \leq L|x - y|$$

$\Rightarrow F$ ist LIPSCHITZ-stetig.

(2) Sei $x_0 \in [a, b]$.

Zu zeigen: $\lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{F(x_0+h) - F(x_0)}{h}$ existiert (in \mathbb{R}) und ist $= f(x_0)$.

[Analog zeigt man: Für $x_0 \in (a, b]$ existiert $\lim_{h \rightarrow 0^-} \frac{F(x_0+h) - F(x_0)}{h}$ und ist $f(x_0)$]

Sei also $x_0 \in [a, b)$ und $\varepsilon > 0$.

Da f stetig in x_0 , existiert ein $\delta > 0$ mit

$$\forall t \in [a, b] \quad [|t - x_0| < \delta \Rightarrow |f(t) - f(x_0)| < \varepsilon]$$

Dann gilt für $h > 0$ mit $h \leq h_0 := \min\{\delta, b - x_0\}$.

$$\frac{F(x_0 + h) - F(x_0)}{h} = \frac{1}{h} \int_{x_0}^{x_0+h} f(t) dt$$

Ferner:

$$f(x_0) = \frac{1}{h} \int_{x_0}^{x_0+h} f(x_0) dt$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \left| \frac{F(x_0 + h) - F(x_0)}{h} - f(x_0) \right| &= \left| \frac{1}{h} \int_{x_0}^{x_0+h} [f(t) - f(x_0)] dt \right| \\ &\leq \frac{1}{h} \int_{x_0}^{x_0+h} \underbrace{|f(t) - f(x_0)|}_{< \varepsilon, \text{ da } |t - x_0| < \delta} dt < \frac{1}{h} \cdot \varepsilon \cdot \int_{x_0}^{x_0+h} 1 dt = \varepsilon \\ \Rightarrow \lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{F(x_0 + h) - F(x_0)}{h} &= f(x_0) \end{aligned}$$

□

Korollar 10.23. Sei $I \subset \mathbb{R}$ beliebiges Intervall und $f \in C(I)$. Es sei $\xi \in I$ fest und $F : I \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch

$$F(x) := \int_{\xi}^x f(t) dt$$

Dann ist F eine Stammfunktion von f auf I .

Beweis:

1. Fall: Sei $x \in I$, $x > \xi$

$$\stackrel{10.22}{\Rightarrow} F'(x) = f(x)$$

(setze $[a, b] := [\xi, x]$)

2. Fall: $x \in I$, $x \leq \xi$.

Wähle $a \in I$, $a < x$, $b := \xi$ (also $[a, b] := [a, \xi]$)

Setze

$$\tilde{F}(x) := \int_a^x f(t) dt$$

dann $\tilde{F}'(x) = f(x)$ nach 10.22.

Ferner

$$F(x) = \int_{\xi}^x f(t) dt = \int_a^x f(t) dt + \int_{\xi}^a f(t) dt = \tilde{F}(x) + \underbrace{\int_{\xi}^a f(t) dt}_{\text{feste Zahl}}$$

$$\Rightarrow F'(x) = \tilde{F}'(x)$$

$$\Rightarrow F'(x) = f(x)$$

□

Definition 10.24 (Schreibweise). $I \subset \mathbb{R}$ beliebiges Intervall und $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion.

Besitzt f auf I eine Stammfunktion, so schreibt man für eine (und jede) solche Stammfunktion auch

$$\int f(x) dx \quad (\text{unbestimmtes Integral})$$

Vorsicht: Besitzen f, g Stammfunktionen, so ist die Schreibweise

$$\int f(x) dx = \int g(x) dx$$

nicht als Gleichung zwischen Funktionen zu verstehen, da das unbestimmte Integral eine ganze Klasse von Funktionen bezeichnet.

Beispiel 10.25. ($c \in \mathbb{R}$)

$$\int e^x dx = e^x + c$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + c$$

$$\int \cos x dx = \sin x + c$$

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c$$

10.3 Partielle Integration

Satz 10.26.

(1) Seien $f, g \in R[a, b]$, und es seien F, G Stammfunktionen von f bzw. g auf $[a, b]$.

Dann gilt:

$$\int_a^b F(x)g(x) dx = F \cdot G \Big|_a^b - \int_a^b f(x)G(x) dx$$

(2) Seien $f, g \in C^1[a, b]$. Dann gilt:

$$\int_a^b f'(x)g(x) dx = f \cdot g \Big|_a^b - \int_a^b f(x)g'(x) dx$$

(3) $I \subset \mathbb{R}$ beliebiges Intervall; $f, g \in C^1(I)$. Dann gilt:

$$\int f'(x)g(x) dx = f(x) \cdot g(x) - \int f(x)g'(x) dx$$

Beweis:

(1)

$$(F \cdot G)' = F'G + FG' = fG + Fg$$

$$\Rightarrow \int_a^b (fG + Fg) dx \stackrel{\text{1. Hauptsatz}}{=} F \cdot G \Big|_a^b$$

(2) folgt direkt aus (1)

(3)

$$(fg)' = f'g + fg'$$

$$\Rightarrow \int (f'g + fg')(x) dx = \int (fg)' dx = fg(+c)$$

$$\Rightarrow \int f'g dx = fg - \int fg' dx$$

□

Beispiel 10.27. ($c \in \mathbb{R}$)

(1)

$$\begin{aligned} \int \sin^2(x) dx &= \int \sin(x) \sin(x) dx = -\cos(x) \sin(x) - \int (-\cos(x)) \cos(x) dx & (10\text{-iii}) \\ &= -\cos(x) \sin(x) + \int \cos(x) \cdot \cos(x) dx \\ &= -\cos(x) \sin(x) + \sin(x) \cos(x) - \int \sin(x)(-\sin(x)) dx = \int \sin^2(x) dx \end{aligned}$$

\Rightarrow hat nix gebracht.

Mache bei (10-iii) anders weiter:

$$-\cos(x)\sin(x) + \int \underbrace{\cos^2(x)}_{1-\sin^2(x)} dx = x - \cos(x)\sin(x) - \int \sin^2(x) dx$$

$$\Rightarrow 2 \int \sin^2(x) dx = x - \cos(x)\sin(x) + c$$

$$\Rightarrow \int \sin^2(x) dx = \frac{1}{2}(x - \sin(x)\cos(x)) + c$$

(2)

$$\int \log(x) dx = \int \underbrace{1}_{=f'(x)} \cdot \underbrace{\log(x)}_{=g(x)} dx = x \log(x) - \int x \cdot \frac{1}{x} dx = x \log x - x + c$$

(3)

$$\int \underbrace{x}_{f'(x)} \underbrace{e^x}_{g(x)} dx = \frac{x^2}{2} e^x - \int \frac{x^2}{2} e^x dx$$

\leadsto wird komplizierter.

$$\int \underbrace{x}_{g(x)} \underbrace{e^x}_{f'(x)} dx = x \cdot e^x - \int 1 \cdot e^x dx = x \cdot e^x - e^x + c$$

Definition 10.28. Seien $\alpha, \beta \in \mathbb{R}, \alpha \neq \beta$.

$$\langle \alpha, \beta \rangle := \begin{cases} [\alpha, \beta] & \text{für } \alpha < \beta \\ [\beta, \alpha] & \text{für } \alpha > \beta \end{cases}$$

10.4 Integration durch Substitution

Satz 10.29 (Substitutionsregel).

(1) Sei $f \in R(\langle a, b \rangle)$; f besitze auf $\langle a, b \rangle$ eine Stammfunktion F .

$g : \langle \alpha, \beta \rangle \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar, und es gelte:

$$g(\langle \alpha, \beta \rangle) \subset \langle a, b \rangle, \quad g(\alpha) = a, \quad g(\beta) = b$$

Ferner sei $(f \circ g) \cdot g' \in R(\langle \alpha, \beta \rangle)$.

Dann gilt

$$\int_a^b f(x) dx = \int_\alpha^\beta f(g(t))g'(t) dt \tag{10-iv}$$

(2) Sei $f \in C(\langle a, b \rangle)$, $g \in C^1(\langle \alpha, \beta \rangle)$, $g(\langle \alpha, \beta \rangle) \subset \langle a, b \rangle$, $g(\alpha) = a$, $g(\beta) = b$.

Dann gilt (10-iv).

(3) I, J seien Intervalle, $f \in C(I)$, $g \in C^1(J)$, $g(J) \subset I$. Dann gilt:

(1)

$$\int f(x) dx \Big|_{x=g(t)} = \int f(g(t))g'(t) dt$$

(2) Sei $g'(t) \neq 0$ für alle $t \in J$ ($\Rightarrow \forall t g'(t) > 0$ oder $\forall t g'(t) < 0$).

$$\Rightarrow \exists g^{-1} : g(J) \rightarrow J$$

Dann gilt:

$$\int f(x) dx = \int f(g(t))g'(t) dt \Big|_{t=g^{-1}(x)}$$

Merkregel: Sei $y = y(x)$ differenzierbare Funktion von x . Dann schreibt man für y' auch $\frac{dy}{dx}$.

Zu 10.29: Substituiere $x = g(t)$, fasse also x als Funktion von t auf.

$$\Rightarrow \frac{dx}{dt} = g'(t)$$

$$\text{„} \Rightarrow \text{“ } dx = g'(t) dt$$

Beweis:

zu (1): $G(t) := F(g(t))$ für $t \in \langle \alpha, \beta \rangle$

$$\xRightarrow{\text{Kettenregel}} G \text{ differenzierbar, } G'(t) = F'(g(t)) \cdot g'(t) = f(g(t))g'(t) = ((f \circ g) \cdot g')(t)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_{\alpha}^{\beta} f(g(t))g'(t) dt &= \int_{\alpha}^{\beta} G'(t) dt = G(\beta) - G(\alpha) = \\ &= F(g(\beta)) - F(g(\alpha)) = F(b) - F(a) = \int_a^b f(x) dx \end{aligned}$$

zu (2): folgt direkt aus (1)

zu (3): (1) Sei F Stammfunktion von f auf I (10.23).

$$\Rightarrow \left(\int f(x) dx \Big|_{x=g(t)} \right)' = F(g(t))' = \underbrace{F'(g(t))}_{=f(g(t))} \cdot g'(t)$$

$$\Rightarrow \int f(x) dx \Big|_{x=g(t)} \text{ ist Stammfunktion von } (f \circ g) \cdot g'. \quad \Rightarrow \text{ Behauptung.}$$

(2)

$$\begin{aligned} \left(\int f(g(t))g'(t) dt \Big|_{t=g^{-1}(x)} \right)' &= \left(G(t) \Big|_{t=g^{-1}(x)} \right)' \\ &= \left(F(g(t)) \Big|_{t=g^{-1}(x)} \right)' = F(x)' = f(x) \end{aligned}$$

\Rightarrow Behauptung.

□

Beispiel 10.30.

(1)

$$\int_1^2 \underbrace{\frac{e^{2x} + 1}{e^{2x}}}_{=: f(x)} dx$$

g so wählen, dass $f \circ g$ eine „einfache“ Form bekommt.

$$(x \mapsto) g(t) = \log t, \quad \left(\frac{dx}{dt} \mapsto \right) g'(t) = \frac{1}{t}, \quad a = 1, b = 2 \Rightarrow \alpha = e, \beta = e^2$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_1^2 \frac{e^{2x} + 1}{e^{2x}} dx &= \int_e^{e^2} \frac{e^{2 \log t} + 1}{e^{2 \log t}} \cdot \frac{1}{t} dt \\ &= \int_e^{e^2} \frac{t^2 + 1}{t^3} dt = \int_e^{e^2} \left(\frac{1}{t} + \frac{1}{t^3} \right) dt = \left[\log t - \frac{1}{2t^2} \right]_e^{e^2} \end{aligned}$$

(2)

$$\int \frac{t+5}{t^2+10t+4} dt = \frac{1}{2} \int \underbrace{\frac{g'(t)}{g(t)}}_{f(g(t))g'(t)} dt \text{ mit } g(t) = t^2 + 10t + 4$$

für $f(x) = \frac{1}{x}$. Nach 10.29 gilt:

$$\int \frac{t+5}{t^2+10t+4} dt = \frac{1}{2} \int f(x) dx \Big|_{x=g(t)} = \frac{1}{2} \int \frac{1}{x} dx \Big|_{x=g(t)} = \frac{1}{2} \log(t^2 + 10t + 4)$$

(3)

$$\int \underbrace{\frac{x}{\sqrt{1-x^2}}}_{=: f(x)} dx \quad \text{auf } (0, 1)$$

Substituiere $x = g(t) = \sin t$ ($t \in (0, \frac{\pi}{2})$).

$$\Rightarrow \frac{dx}{dt} = g'(t) = \cos t, \quad \sqrt{1-x^2} = \sqrt{1-\sin^2(t)} = \sqrt{\cos^2(t)} = |\cos(t)|$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} dx &= \int \frac{\sin(t)}{\cos(t)} \cdot \cos(t) dt \Big|_{t=g^{-1}(x)} = -\cos(t) \Big|_{t=g^{-1}(x)} + c \\ &= -\cos(\arcsin(x)) + c = -\sqrt{1-\sin^2(\arcsin(x))} + c = -\sqrt{1-x^2} + c \end{aligned}$$

(4)

$$\int_0^1 \sqrt{1-x^2} dx$$

(vgl. auch Abb. 10.4).

Substituiere $x = \sin(t)$, „ $dx = \cos(t) dt$ “, $x = 0 \Rightarrow t = 0$, $x = 1 \Rightarrow t = \frac{\pi}{2}$.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_0^1 \sqrt{1-x^2} dx &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \underbrace{\sqrt{1-\sin^2(t)}}_{=\cos(t)} \cdot \cos(t) dt = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \underbrace{\cos^2(t)}_{=1-\sin^2} dt \\ &= \frac{\pi}{2} - \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin^2(t) dt = \frac{\pi}{2} - \left[\frac{1}{2}(t - \sin(t) \cos(t)) \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{4} \end{aligned}$$

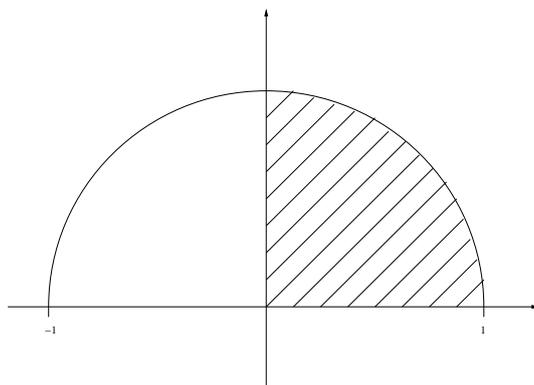


Abbildung 10.4: Funktion zu 10.30-4

Satz 10.31.

- (1) Sei $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt, f habe höchstens endlich viele Unstetigkeitsstellen in $[a, b]$.
Dann gilt $f \in R[a, b]$.
- (2) Sei $f \in R[a, b]$ und $g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt. Es gelte $f(x) \neq g(x)$ für höchstens endlich viele $x \in [a, b]$.
Dann gilt $g \in R[a, b]$, und

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b g(x) dx$$

- (3) Ist $f(x) = g(x)$ für alle $x \in (a, b)$ und $f \in R[a, b]$, so ist $g \in R[a, b]$, und

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b g(x) dx$$

Beweis:

zu (1): Es existiert $\gamma \geq 0$ mit

$$\forall x \in [a, b] \quad |f(x)| \leq \gamma$$

- a) f sei un stetig in genau einem $\xi \in [a, b]$ (vgl. Abb. 10.5)



Abbildung 10.5: Skizze zum Beweis von 10.31

- Sei $\xi \in (a, b)$, und sei $\varepsilon > 0$. Wähle $c \in (a, \xi)$, $d \in (\xi, b)$ mit $2\gamma(d - c) < \frac{\varepsilon}{3}$.
 f stetig auf $[a, c]$ und auf $[d, b] \Rightarrow f \in R[a, c], f \in R[d, b]. \xRightarrow{10.8}$ Es existieren Zerlegungen Z_1 von $[a, c]$, Z_2 von $[d, b]$ mit

$$S_f(Z_1) - s_f(Z_1) < \frac{\varepsilon}{3}, \quad S_f(Z_2) - s_f(Z_2) < \frac{\varepsilon}{3}$$

$Z := Z_1 \cup Z_2$ Zerlegung von $[a, b]$, und

$$\begin{aligned} S_f(Z) - s_f(Z) &= S_f(Z_1) - s_f(Z_1) + \left(\overbrace{\sup f([c, d])}^{\leq \gamma} - \overbrace{\inf f([c, d])}^{\geq -\gamma} \right) \cdot (d - c) \\ &\quad + S_f(Z_2) - s_f(Z_2) \\ &\leq \underbrace{S_f(Z_1) - s_f(Z_1)}_{\xi} + \underbrace{2\gamma(d - c)}_{\xi} + \underbrace{S_f(Z_2) - s_f(Z_2)}_{\xi} < \varepsilon \\ &\Rightarrow f \in R[a, b] \end{aligned}$$

- $\xi = a$ oder $\xi = b$: analog

b) f habe endlich viele Unstetigkeitspunkte $\xi_1, \dots, \xi_p \in [a, b]$.

Wähle $\eta_1, \dots, \eta_{p-1} \in [a, b]$ mit

$$\eta_0 := a \leq \xi_1 < \eta_1 < \xi_2 < \eta_2 < \dots < \eta_{p-1} < \xi_p \leq \eta_p := b$$

Für jedes Intervall $[\eta_{j-1}, \eta_j]$ gilt: f hat in $[\eta_{j-1}, \eta_j]$ genau einen Unstetigkeitspunkt, nämlich ξ_j .

$$\xRightarrow{a)} f \in R[\eta_{j-1}, \eta_j] \text{ für alle } j = 1, \dots, p$$

$$\xRightarrow{10.16} f \in R[a, b]$$

zu (2): Setze $h := f - g$. M sei die Menge der Punkte, in denen $f \neq g$ gilt. (höchstens endlich viele)

$$\Rightarrow h = 0 \text{ auf } [a, b] \setminus M$$

$\Rightarrow h$ stetig auf $[a, b] \setminus M$, da M endlich.

$$\xRightarrow{(1)} h \in R[a, b]$$

$$\Rightarrow g = f - h \in R[a, b]$$

Noch zu zeigen:

$$\int_a^b h(x) dx = 0 \quad \left(\Rightarrow \int_a^b g dx = \int_a^b f dx \right)$$

Nach 10.21 genügt es wegen

$$\left| \int_a^b h dx \right| \leq \int_a^b |h| dx$$

zu zeigen:

$$\int_a^b |h| dx = 0$$

Es gilt:

$$|h(\xi)| > 0 \text{ für } \xi \in M$$

$$|h| = 0 \text{ auf } [a, b] \setminus M$$

$$\xRightarrow{M \text{ endlich}} s_{|h|}(Z) = 0 \text{ für jede Zerlegung } Z \text{ von } [a, b]$$

$$s_{|h|} = 0 \quad \xRightarrow{|h| \in R[a, b]} \int_a^b |h| dx = 0$$

zu (3): Spezialfall von 2.

□

10.5 Mittelwertsatz der Integralrechnung

Satz 10.32 (Mittelwertsatz der Integralrechnung). $f, g \in R[a, b]$, $g \geq 0$ auf $[a, b]$. $m := \inf f([a, b])$, $M := \sup f([a, b])$.

(1) **1. Mittelwertsatz der Integralrechnung:**

$$\exists \mu \in [m, M] \quad \int_a^b f(x) \, dx = \mu(b - a)$$

Ist sogar $f \in C[a, b]$:

$$\exists \xi \in [a, b] \quad \mu = f(\xi)$$

d.h.

$$\int_a^b f(x) \, dx = f(\xi) \cdot (b - a)$$

(siehe auch Abb. 10.6)

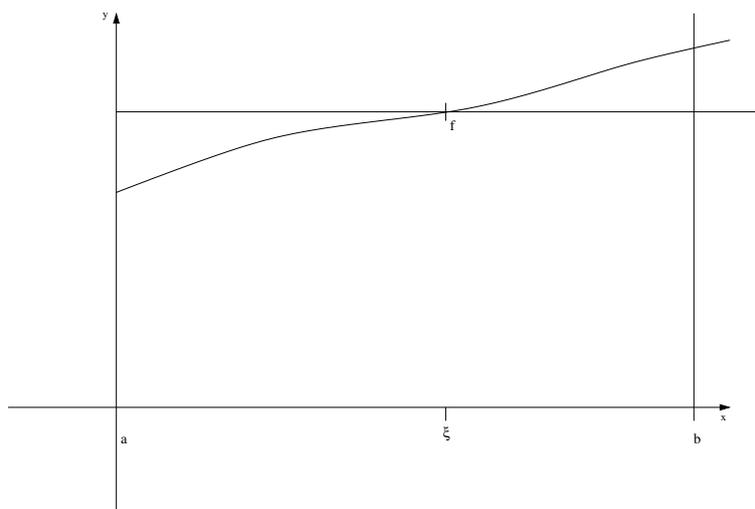


Abbildung 10.6: Funktion zu 10.32

(2) **Erweiterter Mittelwertsatz der Integralrechnung:**

$$\exists \mu \in [m, M] \quad \int_a^b f(x) \cdot g(x) \, dx = \mu \cdot \int_a^b g(x) \, dx$$

Ist sogar $f \in C[a, b]$:

$$\exists \xi \in [a, b] \quad \mu = f(\xi)$$

d.h.

$$\int_a^b f(x)g(x) \, dx = f(\xi) \cdot \int_a^b g(x) \, dx$$

Beweis:

zu (1): Spezialfall von 2. ($g \equiv 1$)

zu (2):

$$\begin{aligned} \forall x \in [a, b] \quad m \leq f(x) \leq M \\ \stackrel{g \geq 0}{\Rightarrow} \forall x \in [a, b] \quad m \cdot g(x) \leq f(x)g(x) \leq M \cdot g(x) \\ \Rightarrow m \int_a^b g(x) dx \leq \int_a^b f(x)g(x) dx \leq M \int_a^b g(x) dx \end{aligned}$$

Falls $\int_a^b g(x) dx = 0$: Behauptung stimmt für jedes $\mu \in [m, M]$.

Falls $\int_a^b g(x) dx > 0$:

$$\Rightarrow m \leq \frac{\int_a^b f(x)g(x) dx}{\underbrace{\int_a^b g(x) dx}_{=: \mu}} \leq M$$

\Rightarrow erste Behauptung.

Sei zusätzlich $f \in C[a, b]$

$$\Rightarrow \exists x_1, x_2 \in [a, b] \quad m = f(x_1), \quad M = f(x_2)$$

Aus dem Zwischenwertsatz folgt:

$$\Rightarrow \exists \xi \in [a, b] \quad f(\xi) = \mu$$

(μ aus der ersten Behauptung genommen)

\Rightarrow zweite Behauptung.

□

Sei $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ Zerlegung von $[a, b]$, $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt. m_j, M_j, I_j wie üblich.

Wähle zu jedem $j \in \{1, \dots, n\}$ einen Punkt $\xi_j \in I_j$ und setze $\xi := (\xi_1, \dots, \xi_n)$

ξ heißt dann *passend zu Z*. (vgl. Abb. 10.7)

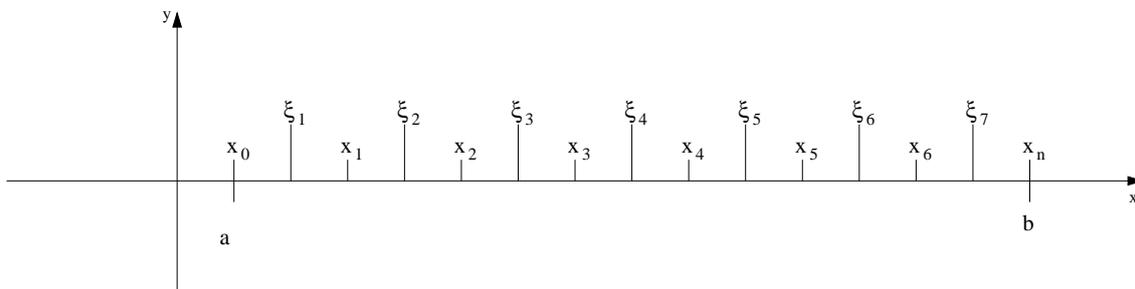


Abbildung 10.7: ξ passend zu Z .

RIEMANNSche Summe:

$$\sigma_f(Z, \xi) := \sum_{j=1}^n f(\xi_j) \cdot \underbrace{(x_j - x_{j-1})}_{=: |I_j|}$$

Wegen $m_j \leq f(\xi_j) \leq M_j$ gilt

$$s_f(Z) \leq \sigma_f(Z, \xi) \leq S_f(Z)$$

Für eine Zerlegung $Z = \{x_0, \dots, x_n\}$ von $[a, b]$ setze

$$|Z| := \max\{|I_1|, |I_2|, \dots, |I_n|\}$$

(Feinheitsmaß von Z)

Satz 10.33.

(1)

$$f \in R[a, b] \Leftrightarrow$$

$$\exists S \in \mathbb{R} \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall Z \text{ Zerlegung von } [a, b] \forall \xi \text{ passend zu } Z \left[|Z| < \delta \Rightarrow |S - \sigma_f(Z, \xi)| < \varepsilon \right]$$

$$\text{(dann: } S = \int_a^b f(x) dx \text{)}$$

(2) Sei $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt und (Z_n) Folge von Zerlegungen mit

$$\lim_{n \rightarrow \infty} |Z_n| = 0$$

Dann gilt:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_f(Z_n) = s_f$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S_f(Z_n) = S_f$$

Ist $f \in R[a, b]$ und zu jedem n ein zu Z_n passendes $\xi^{(n)}$ gewählt, so gilt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sigma_f(Z_n, \xi^{(n)}) \rightarrow \int_a^b f(x) dx$$

Beweis hier weggelassen.

Beispiel 10.34 (konkrete Anwendung). Zu berechnen sei

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n^{\frac{3}{2}}} \sum_{j=1}^n \sqrt{j}$$

Setze

$$a_n := \sum_{j=1}^n \sqrt{\frac{j}{n}} \cdot \frac{1}{n}$$

$$f(x) := \sqrt{x}, \quad Z_n := \left\{0, \frac{1}{n}, \frac{2}{n}, \dots, 1 = \frac{n}{n}\right\}, \quad x_j^{(n)} = \frac{j}{n}$$

$$\xi_j^{(n)} := x_j(n) \quad (\text{rechter Randpunkt von } I_j)$$

$$\Rightarrow a_n = \sigma_f(Z_n, \xi^{(n)}) \underset{\sqrt{\cdot} \text{ monoton}}{=} S_f(Z^{(n)})$$

$$\stackrel{10.33}{\Rightarrow} \lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \int_0^1 \sqrt{x} dx = \frac{2}{3} \cdot x^{\frac{3}{2}} \Big|_0^1 = \frac{2}{3}$$

Satz 10.35. $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ sei Funktionenfolge mit $f_n \in C^1[a, b]$ für alle $n \in \mathbb{N}$, (f'_n) konvergiert gleichmäßig auf $[a, b]$ gegen $g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, $(f_n(a))$ konvergiert.

Dann konvergiert (f_n) gleichmäßig auf $[a, b]$, und für die Limesfunktion $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, $f = \lim_{n \rightarrow \infty} f_n$ gilt

$$f \in C^1[a, b], \quad f' = g$$

d.h.

$$\left(\lim_{n \rightarrow \infty} f_n \right)' = \lim_{n \rightarrow \infty} f'_n$$

Beweis: 8.8 $\Rightarrow g \in C[a, b]$.

Setze $G(x) := \int_a^x g(t) dt$ für alle $x \in [a, b]$.

\Rightarrow G Stammfunktion zu g
10.22

Setze $c := \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(a)$ (existiert nach Voraussetzung)

Dann:

$$\forall x \in [a, b] \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad f_n(x) - f_n(a) \stackrel{10.11}{=} \int_a^x f'_n(t) dt \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \int_a^x g(t) dt \quad (\text{nach 10.18})$$

D.h.

$$\forall x \in [a, b] \quad f_n(x) - f_n(a) \rightarrow G(x)$$

also wegen $f_n(a) \rightarrow c$:

$$\forall x \in [a, b] \quad f_n(x) \rightarrow \underbrace{G(x) + c}_{=: f(x)} \quad \text{punktweise Konvergenz}$$

G differenzierbar, $G' = g$ stetig: $\Rightarrow f \in C^1[a, b]$ und $f'(x) = G'(x) = g(x)$ für alle $x \in [a, b]$.

Noch zu zeigen: (f_n) konvergiert *gleichmäßig* gegen f :

$$\begin{aligned} \forall x \in [a, b] \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad |f_n(x) - f(x)| &= \left| f_n(x) - f_n(a) - \int_a^x g(t) dt - c + f_n(a) \right| \\ &= \left| \int_a^x f'_n(t) dt - \int_a^x g(t) dt - c + f_n(a) \right| \\ &\leq \int_a^x |f'_n(t) - g(t)| dt + |f_n(a) - c| \\ &\leq \int_a^b |f'_n(t) - g(t)| dt + |f_n(a) - c| =: \alpha_n \end{aligned}$$

Da $(f'_n) \rightarrow g$ gleichmäßig $\Rightarrow |f'_n - g| \rightarrow 0$ gleichmäßig

$$\stackrel{10.18}{\Rightarrow} \int_a^b |f'_n(t) - g(t)| dt \rightarrow 0$$

Ferner $|f_n(a) - c| \rightarrow 0$ und beide Terme sind unabhängig von x .

$$\Rightarrow \forall x \in [a, b] \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad |f_n(x) - f(x)| \leq \alpha_n$$

und $\alpha_n \rightarrow 0$
 $\Rightarrow f_n \rightarrow f$ gleichmäßig. □

Nachtrag:

Beweis: zu Satz 9.25 (2)

Wähle kompaktes Intervall $[a, b] \subset I$ beliebig.

Setze

$$s_n(x) := \sum_{k=0}^n a_k (x - x_0)^k \quad (\text{für } x \in [a, b])$$

Dann

$$\forall x \in [a, b] \forall n \in \mathbb{N} \quad s'_n(x) = \sum_{k=1}^n k a_k (x - x_0)^{k-1} \xrightarrow{9.25} \sum_{k=1}^{\infty} k a_k (x - x_0)^{k-1} =: g(x)$$

Ferner $(s_n(a))$ offenbar konvergent, da $a \in I$.

Nach 8.7 gilt $s'_n \rightarrow g$ gleichmäßig auf $[a, b]$.

$$\stackrel{10.35}{\Rightarrow} f \text{ differenzierbar auf } [a, b], \quad f' = g$$

Da $[a, b] \subset I$ beliebig, ist f differenzierbar auf I , und $f' = g$ auf I .

\Rightarrow Behauptung. □

Kapitel 11

Partialbruchzerlegung

11.1 Fundamentalsatz der Algebra

Es sei $q(z) = a_0 + a_1z + a_2z^2 + \dots + a_nz^n$ ein Polynom mit $z \in \mathbb{C}$ und $a_0, \dots, a_n \in \mathbb{C}$.

Satz 11.1 (Fundamentalsatz der Algebra). Es gibt $z_1, \dots, z_n \in \mathbb{C}$ mit

$$q(z) = a_n(z - z_1)(z - z_2) \dots (z - z_n) \text{ f\u00fcr alle } z \in \mathbb{C}$$

(d.h. z_1, \dots, z_n sind *genau* die Nullstellen)

Problem f\u00fcr die Praxis: Falls $n \geq 5$, so sind die Nullstellen $z_1, \dots, z_n \in \mathbb{C}$ im allgemeinen *nicht konstruktiv berechenbar*. (wohl aber f\u00fcr $n \leq 4$)

F\u00fcr das folgende: Wir gehen davon aus, dass z_1, \dots, z_n bekannt sind.

Sind unter den z_1, \dots, z_n gleiche Zahlen, etwa $z_1 = z_2 = \dots = z_m$, aber $z_k \neq z_1$ f\u00fcr $k = m + 1, \dots, n$, so sprechen wir von *mehrfachen* Nullstellen. Im genannten Fall hei\u00dft z_1 eine *m-fache* Nullstelle von q . Damit l\u00e4\u00dft sich q in folgender Form darstellen:

$$q(z) = a_n(z - \alpha_1)^{n_1} \cdot (z - \alpha_2)^{n_2} \dots (z - \alpha_k)^{n_k} \quad (11-i)$$

mit $\alpha_\nu \neq \alpha_\mu$ f\u00fcr $\nu \neq \mu$ und $n_1 + n_2 + \dots + n_k = n$.

Sei q wie oben, jetzt aber $a_0, a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$. Es liege die Zerlegung (11-i) vor. Dann gilt f\u00fcr $j = 1, \dots, n$:

$$0 = q(\alpha_j)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 0 &= \overline{q(\alpha_j)} = \overline{a_0 + a_1\alpha_j + a_2\alpha_j^2 + \dots + a_n\alpha_j^n} \\ &= \overline{a_0} + \overline{a_1} \cdot \overline{\alpha_j} + \dots + \overline{a_n} \cdot \overline{\alpha_j}^n \\ &= a_0 + a_1\overline{\alpha_j} + a_2\overline{\alpha_j}^2 + \dots + a_n\overline{\alpha_j}^n \\ &= q(\overline{\alpha_j}) \end{aligned}$$

D.h. mit α_j ist auch $\overline{\alpha_j}$ Nullstelle, und α_j und $\overline{\alpha_j}$ haben dieselbe Vielfachheit als Nullstelle, also:

Ist $\alpha_j \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$, so muss $\alpha_k = \overline{\alpha_j}$ (und $n_k = n_j$) f\u00fcr eines der $k \in \{1, \dots, n\} \setminus \{j\}$ sein.

Es ist aber f\u00fcr $x \in \mathbb{R}$:

$$(x - \alpha_j)(x - \overline{\alpha_j}) = x^2 - \underbrace{(\alpha_j + \overline{\alpha_j})}_{=: \beta_j \in \mathbb{R}} x + \underbrace{\alpha_j \overline{\alpha_j}}_{=: \gamma_j \in \mathbb{R}} = x^2 + \beta_j x + \gamma_j$$

Somit:

Satz 11.2. Sei $q(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$ ein Polynom vom Grad n (also $a_n \neq 0$), und $a_0, \dots, a_n \in \mathbb{R}$. Dann l\u00e4\u00dft sich q in folgender Form darstellen:

$$q(x) = a_n(x - \alpha_1)^{k_1} (x - \alpha_2)^{k_2} \dots (x - \alpha_M)^{k_M} \cdot (x^2 + \beta_1x + \gamma_1)^{l_1} \cdot (x^2 + \beta_2x + \gamma_2)^{l_2} \dots (x^2 + \beta_Lx + \gamma_L)^{l_L} \quad (11-ii)$$

mit $\alpha_1, \dots, \alpha_M, \beta_1, \dots, \beta_L, \gamma_1, \dots, \gamma_L \in \mathbb{R}$, und $k_1 + k_2 + \dots + k_M + 2l_1 + 2l_2 + \dots + 2l_L = n$, ferner $\alpha_\nu \neq \alpha_\mu$ für $\nu \neq \mu$, $(\beta_j, \gamma_j) \neq (\beta_k, \gamma_k)$ für $j \neq k$, schließlich: $x^2 + \beta_j x + \gamma_j$ hat keine reelle Nullstelle ($j = 1, \dots, L$).

Zur konkreten *Berechnung* der Nullstellen (i.a. nicht konstruktiv möglich):

Beispiel 11.3.

$$q(x) = x^5 + x^4 + 3x^3 - x^2 - 4$$

Durch Raten: $q(1) = 0$. „Abdividieren“ der Nullstelle $x = 1$:

$$\begin{aligned} (x^5 + x^4 + 3x^3 - x^2 - 4) : (x - 1) &= x^4 + 2x^3 + 5x^2 + 4x + 4 \\ \Rightarrow q(x) &= (x - 1) \cdot (x^4 + 2x^3 + 5x^2 + 4x + 4) = (x - 1) \cdot (x^2 + x + 2)^2 \end{aligned}$$

11.2 Zerlegung

Satz 11.4. Seien P, q zwei Polynome mit reellen Koeffizienten.

Falls $\text{grad } P \geq \text{grad } q$, so existieren Polynome h und p mit

$$\frac{P(x)}{q(x)} = h(x) + \frac{p(x)}{q(x)}$$

und $\text{grad } p < \text{grad } q$.

(Falls $\text{grad } P < \text{grad } q$, so setze $h \equiv 0$, $p \equiv P$.)

q habe die Darstellung (11-ii).

Dann läßt sich $\frac{p}{q}$ schreiben in der Form:

$$\begin{aligned} \frac{p(x)}{q(x)} &= \frac{A_{11}}{x - \alpha_1} + \frac{A_{12}}{(x - \alpha_1)^2} + \dots + \frac{A_{1k_1}}{(x - \alpha_1)^{k_1}} + \\ &\quad \frac{A_{21}}{x - \alpha_2} + \frac{A_{22}}{(x - \alpha_2)^2} + \dots + \frac{A_{2k_2}}{(x - \alpha_2)^{k_2}} + \\ &\quad \vdots \\ &\quad + \frac{A_{M1}}{x - \alpha_M} + \frac{A_{M2}}{(x - \alpha_M)^2} + \dots + \frac{A_{Mk_M}}{(x - \alpha_M)^{k_M}} + \\ &\quad + \frac{B_{11}x + C_{11}}{x^2 + \beta_1x + \gamma_1} + \frac{B_{1l_1}x + C_{1l_1}}{(x^2 + \beta_1x + \gamma_1)^{l_1}} + \\ &\quad \vdots \\ &\quad + \frac{B_{L1}x + C_{L1}}{x^2 + \beta_Lx + \gamma_L} + \frac{B_{Ll_L}x + C_{Ll_L}}{(x^2 + \beta_Lx + \gamma_L)^{l_L}} \end{aligned}$$

mit reellen Konstanten $A, \dots, B, \dots, C, \dots$

Beispiel 11.5.

$$\frac{P(x)}{q(x)} = \frac{2x^3 - x^2 - 10x + 19}{x^2 + x - 6}$$

1. Schritt: Division mit Rest

$$(2x^3 - x^2 - 10x + 19) : (x^2 + x - 6) = \underbrace{2x - 3}_{h(x)} + \frac{\overbrace{5x + 1}^{p(x)}}{x^2 + x - 6}$$

2. Schritt: Darstellung aus (11-ii) von $q(x) = x^2 + x - 6$ berechnen.

$$q(x) = (x - 2) \cdot (x + 3)$$

3. Schritt: Partialbruchzerlegung

$$\frac{5x + 1}{x^2 + x - 6} = \frac{A}{x - 2} + \frac{\tilde{A}}{x + 3}$$

Berechnung von A und \tilde{A} : Ganze Gleichung mit $q(x)$ multiplizieren.

$$\begin{aligned} 5x + 1 &= A \cdot \frac{x^2 + x - 6}{x - 2} + \tilde{A} \cdot \frac{x^2 + x - 6}{x + 3} \\ &= A \cdot (x + 3) + \tilde{A} \cdot (x - 2) \\ &= (A + \tilde{A})x + (3A - 2\tilde{A}) \end{aligned}$$

Koeffizientenvergleich:

$$A + \tilde{A} = 5, \quad 3A - 2\tilde{A} = 1$$

(\leadsto lineares Gleichungssystem)

Lösen des linearen Gleichungssystems liefert:

$$A = \frac{11}{5}, \quad \tilde{A} = \frac{14}{5}$$

$$\Rightarrow \frac{2x^3 - x^2 - 10x + 19}{x^2 + x - 6} = 2x - 3 + \frac{11}{5} \cdot \frac{1}{x - 2} + \frac{14}{5} \cdot \frac{1}{x + 3}$$

Kapitel 12

Integration rationaler Funktionen

Wegen obigem Abschnitt kann die Integration rationaler Funktionen auf die Integration folgender Ausdrücke zurückgeführt werden:

$$\frac{1}{(1-\alpha)^k}, \quad \frac{ax+b}{(x^2+px+q)^k},$$

wobei x^2+px+q keine reelle Nullstelle hat, d.h. $\frac{p^2}{4}-p < 0$.

12.1.

$$\int \frac{1}{x-\alpha} dx = \log|x-\alpha| + c$$

($x > \alpha$ oder $x < \alpha$)

12.2. $k \geq 2$

$$\int \frac{1}{(x-\alpha)^k} dx = -\frac{1}{k-1} \cdot \frac{1}{(x-\alpha)^{k-1}} + c$$

($x > \alpha$ oder $x < \alpha$)

12.3.

$$x^2+px+q = x^2+px+\frac{p^2}{4}+q-\frac{p^2}{4} = \left(x+\frac{p}{2}\right)^2 + \left(q-\frac{p^2}{4}\right) = (x+\delta)^2 + \eta^2$$

mit $\delta := \frac{p}{2}$ und $\eta := \sqrt{q-\frac{p^2}{4}}$.

$$\Rightarrow \int \frac{1}{x^2+px+q} dx = \int \frac{1}{(x+\delta)^2 + \eta^2} dx = \frac{1}{\eta^2} \cdot \int \frac{1}{\left(\frac{x+\delta}{\eta}\right)^2 + 1} dx$$

Substituiere $t = \frac{x+\delta}{\eta} \Rightarrow dt = \frac{1}{\eta} dx$

$$\begin{aligned} \frac{1}{\eta^2} \cdot \int \frac{1}{\left(\frac{x+\delta}{\eta}\right)^2 + 1} dx &= \frac{1}{\eta} \cdot \int \frac{1}{t^2 + 1} dt \\ &= \frac{1}{\eta} \arctan(t) + c = \frac{1}{\eta} \cdot \arctan\left(\frac{x+\delta}{\eta}\right) + c \\ &= \frac{2}{\sqrt{4q-p^2}} \cdot \arctan\left(\frac{2x+p}{\sqrt{4q-p^2}}\right) + c \end{aligned}$$

12.4. Mit $ax + b = \frac{a}{2}(2x + b) + (b - \frac{1}{2} \cdot a \cdot p)$ und der Substitution aus 12.3 erhält man:

$$\begin{aligned} \int \frac{ax + b}{x^2 + px + q} dx &= \frac{a}{2} \int \underbrace{\frac{2x + p}{x^2 + px + q}}_{=\frac{g'(x)}{g(x)}} dx + \left(b - \frac{1}{2} \cdot a \cdot p\right) \int \frac{1}{x^2 + px + q} dx \\ &= \frac{a}{2} \log(x^2 + px + q) + \left(b - \frac{1}{2}ap\right) \cdot \frac{2}{\sqrt{4q - p^2}} \cdot \arctan\left(\frac{2x + p}{\sqrt{4q - p^2}}\right) + c \end{aligned}$$

12.5.

$$\int \frac{dx}{(x^2 + px + q)^k} = \frac{2x + p}{(k-1)(4q - p^2)(x^2 + px + q)^{k-1}} + \frac{2(2k-3)}{(k-1)(4q - p^2)} \int \frac{dx}{(x^2 + px + q)^{k-1}}$$

(Beweis durch Differenzieren).

\Rightarrow Rekursionsformel für $\int \frac{dx}{(x^2 + px + q)^k}$

Mit $ax + b = \frac{a}{2}(2x + p) + (b - \frac{1}{2} \cdot a \cdot p)$ erhält man:

12.6.

$$\begin{aligned} \int \frac{ax + b}{(x^2 + px + q)^k} dx &= \frac{a}{2} \int \frac{2x + p}{(x^2 + px + q)^k} dx + \left(b - \frac{1}{2} \cdot a \cdot p\right) \int \frac{1}{(x^2 + px + q)^k} dx \\ &= \frac{a}{2} \cdot \left(-\frac{1}{k-1}\right) \cdot \frac{1}{(x^2 + px + q)^{k-1}} + \left(b - \frac{1}{2} \cdot a \cdot p\right) \underbrace{\int \frac{1}{(x^2 + px + q)^k} dx}_{\text{rekursiv gem 12.5}} \end{aligned}$$

Beispiel 12.7.

$$\int \underbrace{\frac{3x^5 - 2x^4 + 4x^3 + 4x^2 - 7x + 6}{(x-1)^2(x^2+1)^2}}_{=:R(x)} dx$$

Partialbruchzerlegung:

$$\begin{aligned} R(x) &= \frac{1}{x-1} + \frac{2}{(x-1)^2} + \frac{2x+1}{x^2+1} + \frac{4}{(x^2+1)^2} \\ \int R(x) dx &= \log|x-1| - \frac{2}{x-1} + \int \frac{2x+1}{x^2+1} dx + 4 \cdot \int \frac{1}{(x^2+1)^2} \\ \int \frac{2x+1}{x^2+1} dx &= \int \frac{2x}{x^2+1} dx + \int \frac{1}{x^2+1} dx = \log(x^2+1) + \arctan(x) + c \\ 4 \cdot \int \frac{1}{(x^2+1)^2} dx &\stackrel{12.5}{=} \frac{2x}{x^2+1} + 2 \arctan(x) + c \\ \Rightarrow \int R(x) dx &= \log|x-1| - \frac{2}{x-1} + \log(x^2+1) + \frac{2x}{x^2+1} + 3 \arctan(x) + c \end{aligned}$$

Kapitel 13

Explizite Integration weiterer Funktionenklassen

13.1. Sei R eine rationale Funktion, $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$. Dann läßt sich

$$\int R(e^{ax}) dx$$

durch die Substitution $t = e^{ax}$ (also $x = \frac{1}{a} \log t$, also $dx = \frac{1}{at} dt$) zurückführen auf

$$\int R(t) \cdot \frac{1}{at} dt \rightsquigarrow \text{ gebrochen rationale Funktion zu integrieren}$$

Beispiel 13.2.

$$\int \frac{1}{e^x + e^{-x}} dx \quad \left(= \frac{1}{2} \cdot \int \frac{1}{\cosh(x)} dx \right) = \int \frac{e^x}{e^{2x} + 1} dx$$

$$t = e^x \quad \Rightarrow \quad dx = \frac{1}{t} dt$$

$$\Rightarrow \int \frac{1}{e^x + e^{-x}} dx = \int \frac{t}{t^2 + 1} \cdot \frac{1}{t} dt = \arctan(t) + c = \arctan(e^x) + c$$

13.3. Sei R eine rationale Funktion mit x und y , etwa: $R(x, y) = \frac{x^2 y + 2xy - y^3}{xy - x^3 y + y}$. Dann läßt sich

$$\int R\left(x, \sqrt[n]{\frac{ax+b}{cx+d}}\right) dx$$

durch die Substitution $t = \sqrt[n]{\frac{ax+b}{cx+d}}$ zurückführen auf die Integration einer rationalen Funktion.

Beispiel 13.4.

$$\int \frac{1 - \sqrt{x}}{x + \sqrt{x}} dx \quad \left(R(x, y) = \frac{1 - y}{x + y} \right)$$

$$t = \sqrt{x} \quad \Rightarrow \quad x = t^2 \quad \Rightarrow \quad dx = 2t dt$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int \frac{1 - \sqrt{x}}{x + \sqrt{x}} dx &= \int \frac{1 - t}{t^2 + t} \cdot 2t dt = 2 \int \frac{1 - t}{1 + t} dt \\ &= 2 \cdot \int \left(-1 + \frac{2}{1 + t} \right) dt = -2t + 4 \log |1 + t| + c = -2\sqrt{x} + 4 \log(1 + \sqrt{x}) + c \end{aligned}$$

13.5. R wie in 13.3. Das Integral

$$\int R(\sin x, \cos x) dx$$

kann durch die Substitution $x = 2 \arctan(t)$ ($\Rightarrow dx = \frac{2}{1+t^2} dt$) auf die Integration einer rationalen Funktion zurückgeführt werden; dazu benutze:

$$\begin{aligned} \sin(x) &= 2 \sin\left(\frac{x}{2}\right) \cos\left(\frac{x}{2}\right) = \frac{2 \tan\left(\frac{x}{2}\right)}{\frac{1}{\cos\left(\frac{x}{2}\right)^2}} \\ &= \frac{2 \tan\left(\frac{x}{2}\right)}{1 + \tan^2\left(\frac{x}{2}\right)} = \frac{2t}{1+t^2} \end{aligned}$$

$$\cos(x) = \cos^2\left(\frac{x}{2}\right) - \sin^2\left(\frac{x}{2}\right) = \frac{1 - \tan^2\left(\frac{x}{2}\right)}{\frac{1}{\cos^2\left(\frac{x}{2}\right)}} = \frac{1-t^2}{1+t^2}$$

$$\Rightarrow \int R(\sin x, \cos x) dx = \int R\left(\frac{2t}{1+t^2}, \frac{1-t^2}{1+t^2}\right) \frac{2}{1+t^2} dt$$

Beispiel 13.6.

$$\begin{aligned} \int \frac{1}{\cos(x)} dx &= \int \frac{1}{\frac{1-t^2}{1+t^2}} \cdot \frac{2}{1+t^2} dt \\ &= 2 \int \frac{1}{1-t^2} dt = \int \left(\frac{1}{t+1} - \frac{1}{t-1} \right) dt \\ &= \log|1+t| - \log|t-1| + c = \log \left| \frac{t+1}{t-1} \right| + c = \log \left| \frac{\tan\left(\frac{x}{2}\right) + 1}{\tan\left(\frac{x}{2}\right) - 1} \right| + c \end{aligned}$$

13.7. Seien $a, b, c \in \mathbb{R}$, $a \neq 0$, $b^2 \neq 4ac \Rightarrow ax^2 + bx + c$ hat keine doppelte Nullstelle (d.h. ist *nicht* von der Form $a(x - \alpha)^2$).

Dann

$$\begin{aligned} ax^2 + bx + c &= a \left(x^2 + \frac{b}{a}x + \frac{c}{a} \right) = a \left(x^2 + \frac{b}{a}x + \frac{b^2}{4a^2} + \underbrace{\frac{c}{a} - \frac{b^2}{4a^2}}_{=: \eta \neq 0} \right) \\ &= a \left[\left(x + \frac{b}{2a} \right)^2 + \eta \right] \end{aligned}$$

Ferner sei R wie in 13.3. Dann läßt sich das Integral

$$\int R(x, \sqrt{x^2 + bx + c}) dx$$

durch die Substitution

$$t = \frac{1}{\sqrt{|\eta|}} \left(x + \frac{b}{2a} \right)$$

überführen in

(1)

$$\int \tilde{R}(t, \sqrt{t^2 + 1}) dt \quad (\text{falls } a > 0, \eta > 0)$$

oder

(2)

$$\int \tilde{R}(t, \sqrt{t^2 - 1}) dt \quad (\text{falls } a > 0, \eta < 0)$$

oder

(3)

$$\int \tilde{R}(t, \sqrt{1 - t^2}) dt \quad (\text{falls } a < 0, \eta < 0)$$

(Der Fall $a < 0, \eta > 0$ liefert $ax^2 + bx + c < 0$ für alle $x \in \mathbb{R}$. $\Rightarrow \sqrt{ax^2 + bx + c}$ nirgends definiert.)

Wegen $\cosh^2(x) - \sinh^2(x) = 1$ führt im Fall 1 die Substitution $t = \sinh(s)$ auf 13.1, im Fall 2 die Substitution $t = \cosh(s)$ auf 13.1 und wegen $\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$ führt im Fall 3 die Substitution $t = \sin(s)$ auf 13.5.

Beispiel 13.8.

$$\int \sqrt{x^2 + 4x + 5} dx = \int \sqrt{(x+2)^2 + 1} dx$$

Substitution $t = x + 2$

$$\Rightarrow \int \sqrt{x^2 + 4x + 5} dx = \int \sqrt{t^2 + 1} dt$$

Substitution $t = \sinh(s) \Rightarrow dt = \cosh(s) ds$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int \sqrt{x^2 + 4x + 5} dx &= \int \sqrt{\sinh^2(s) + 1} \cdot \cosh(s) ds = \int \cosh^2(s) ds \\ &= \frac{1}{4} \int (e^{2s} + 2 + 2^{-2s}) dx = \frac{1}{8} e^{2s} + \frac{1}{2} s - \frac{1}{8} e^{-2s} + c \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \left[t = \sinh(s) \Rightarrow s = \operatorname{arsinh}(t) = \log(t + \sqrt{t^2 + 1}) \right] \\ &= \frac{1}{8} (t + \sqrt{t^2 + 1})^2 + \frac{1}{2} \log(1 + \sqrt{t^2 + 1}) - \frac{1}{8} (t - \sqrt{t^2 + 1})^{-2} + c \\ &= \frac{1}{8} (x + 2 + \sqrt{x^2 + 4x + 5})^2 + \frac{1}{2} \log(x + 2 + \sqrt{x^2 + 4x + 5}) - \frac{1}{8} (x + 2 + \sqrt{x^2 + 4x + 5})^{-2} + c \end{aligned}$$

Kapitel 14

Uneigentliche Integrale

Definition 14.1.

- (1) Die Funktion $f : [a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ bzw. $f : (a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ sei auf jedem Teilintervall $[a, t]$ von $[a, b)$ bzw. $[t, b]$ von $(a, b]$ integrierbar. (Dabei ist $b = +\infty$ bzw. $a = -\infty$ zugelassen.)

Dann definiert man

$$\int_a^b f(x) dx := \lim_{t \rightarrow b^-} \int_a^t f(x) dx \quad (14-i)$$

bzw.

$$\int_a^b f(x) dx := \lim_{t \rightarrow a^+} \int_t^b f(x) dx \quad (14-ii)$$

falls der jeweilige Limes existiert.

Ist f auf $[a, b)$ bzw. $(a, b]$ unbeschränkt, oder ist $b = +\infty$ bzw. $a = -\infty$, so heißt das $\int_a^b f(x) dx$ ein *uneigentliches Integral*.

Existiert der Limes in (14-i) bzw. (14-ii), so heißt $\int_a^b f(x) dx$ *konvergent*, sonst *divergent*.

- (2) Die Funktion $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ sei auf jedem Teilintervall $[\alpha, \beta] \subset (a, b)$ integrierbar ($a = -\infty$ oder/und $b = +\infty$ zugelassen). Falls ein $c \in (a, b)$ existiert, derart dass $\int_a^c f(x) dx$ und $\int_c^b f(x) dx$ beide konvergent im Sinne von (1) sind, so heißt das uneigentliche Integral

$$\int_a^b f(x) dx$$

konvergent, und man setzt

$$\int_a^b f(x) dx := \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx.$$

$\int_a^b f(x) dx$ heißt *divergent*, falls es nicht konvergent ist (d.h. falls *mindestens eines* der beiden Integrale $\int_a^c f(x) dx$, $\int_c^b f(x) dx$ divergent ist).

Diese Definition ist von $c \in (a, b)$ unabhängig. (Beweis selbst)

Beispiel 14.2.

(1) Sei $\alpha > 0$.

$$\int_1^t \frac{1}{x^\alpha} dx = \begin{cases} \log t & \text{für } \alpha = 1 \\ \frac{1}{1-\alpha}(t^{1-\alpha} - 1) & \text{für } \alpha \neq 1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \int_1^\infty \frac{1}{x^\alpha} dx \text{ konvergiert} \Leftrightarrow \alpha > 1$$

(2)

$$\int_0^1 \frac{1}{x^\alpha} dx \text{ konvergiert} \Leftrightarrow \alpha < 1 \quad (\text{falls } \alpha > 0)$$

(3) Aus (1) und (2) folgt:

$$\int_0^\infty \frac{1}{x^\alpha} dx \text{ ist divergent für alle } \alpha > 0$$

(4)

$$\int_0^t \frac{1}{1+x^2} dx = \arctan(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} \frac{\pi}{2}$$

$$\Rightarrow \int_0^\infty \frac{1}{1+x^2} dx \text{ ist konvergent und } = \frac{\pi}{2}$$

(5) Analog zu 4.

$$\int_{-\infty}^0 \frac{1}{1+x^2} dx \text{ ist konvergent und } = \frac{\pi}{2}$$

(6) Aus 4. und 5. folgt:

$$\int_{-\infty}^\infty \frac{1}{1+x^2} dx \text{ ist konvergent und } = \pi$$

Die folgenden Sätze und Definitionen werden nur für Funktionen $f : [a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ formuliert. (b ist „singulärer“ Punkt.) Sie gelten sinngemäß auch für die anderen beiden Typen uneigentlicher Integrale.

Setze stets voraus:

$$\forall t \in (a, b) \quad f \in R[a, t]$$

14.1 Konvergenzkriterien

Satz 14.3 (CAUCHY-Kriterium).

$$\int_a^b f(x) dx \text{ konvergent} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists c = c(\varepsilon) \in (a, b) \forall u, v \in (c, b) \left| \int_u^v f(x) dx \right| < \varepsilon$$

Beweis: Folgt aus 6.7, angewendet auf

$$\phi(t) := \int_a^t f(x) dx$$

□

Beispiel 14.4. Behauptung:

$$\int_0^{\infty} \frac{\sin(x)}{x} dx \text{ ist konvergent}$$

(Beachte $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x)}{x} = 1$; also ist nur ∞ „singulär“.)

Beweis: Für alle $0 < u < v$ gilt:

$$\begin{aligned} \left| \int_u^v \frac{\sin(x)}{x} dx \right| &= \left| \int_u^v \underbrace{\frac{1}{x}}_{=:g} \cdot \underbrace{\sin(x)}_{=:f'} dx \right| = \left| \left[-\frac{1}{x} \cos(x) \right]_u^v - \int_u^v \frac{1}{x^2} \cos x dx \right| \\ &\leq \left| \frac{\cos(v)}{v} - \frac{\cos(u)}{u} \right| + \int_u^v \frac{1}{x^2} \underbrace{|\cos(x)|}_{\leq 1} dx \leq \frac{1}{v} + \frac{1}{u} + \left(\frac{1}{u} - \frac{1}{v} \right) = \frac{2}{u} \end{aligned}$$

Sei nun $\varepsilon > 0$; wähle $c := \frac{2}{\varepsilon}$. Dann gilt für $0 < u < v$ mit $u > c$:

$$\left| \int_u^v \frac{\sin(x)}{x} dx \right| \leq \frac{2}{u} < \frac{2}{c} = \varepsilon$$

Nach 14.3 folgt die Behauptung. □

Definition 14.5. $\int_a^b f(x) dx$ heißt *absolut konvergent*, wenn $\int_a^b |f(x)| dx$ konvergent ist.

Satz 14.6. Ist $\int_a^b f(x) dx$ absolut konvergent, so ist es auch konvergent, und

$$\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx$$

Beweis: Mit 14.3, analog zum entsprechenden Beweis bei Reihen. □

Für das folgende wird benötigt:

$$\int_a^b f(x) dx \text{ konvergent} \Leftrightarrow \exists c \in (a, b) \quad \int_c^b f(x) dx \text{ konvergent}$$

In diesem Fall:

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$$

(Beweis selbst)

Satz 14.7.

(1) **Majorantenkriterium:** Es sei $g : [a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ mit $\forall t \in (a, b) \ g \in R[a, t]$ und es gelte

$$\forall x \in [a, b) \quad |f(x)| \leq g(x).$$

Ferner sei $\int_a^b g(x) \, dx$ konvergent.

Dann ist $\int_a^b f(x) \, dx$ absolut konvergent, und

$$\int_a^b |f(x)| \, dx \leq \int_a^b g(x) \, dx$$

(2) **Minorantenkriterium:** g wie oben, jetzt aber

$$\forall x \in [a, b) \quad f(x) \geq g(x) \geq 0$$

Ferner sei $\int_a^b g(x) \, dx$ divergent.

Dann ist auch $\int_a^b f(x) \, dx$ divergent.

Beweis: Mit 14.3, analog zum entsprechenden Satz bei Reihen. □

Beispiel 14.8. (1)

$$\int_1^{\infty} \underbrace{\frac{x}{\sqrt{1+x^5}}}_{=: f(x)} \, dx \text{ konvergent?}$$

Es gilt

$$\forall x \in [1, \infty) \quad |f(x)| \leq \frac{x}{\sqrt{x^5}} = \frac{1}{x^{\frac{3}{2}}} =: g(x)$$

Da $\frac{3}{2} > 1$, ist $\int_1^{\infty} g(x) \, dx$ konvergent.

$$\stackrel{14.7}{\Rightarrow} \int_1^{\infty} \frac{x}{\sqrt{1+x^5}} \, dx \text{ konvergent}$$

(2)

$$\int_1^{\infty} \underbrace{\frac{x}{x^2 + 7\sqrt{x}}}_{=: f(x)} \, dx \text{ konvergent?}$$

Es gilt

$$x \cdot f(x) = \frac{x^2}{x^2 + 7\sqrt{x}} \xrightarrow{x \rightarrow \infty} 1$$

$$\Rightarrow \exists c \in (0, \infty) \ \forall x \geq c : \quad x \cdot f(x) \geq \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow \forall x \geq c : \quad f(x) \geq \frac{1}{2x} =: g(x)$$

Da $\int_1^{\infty} g(x) \, dx$ divergent, ist nach 14.7 $\int_1^{\infty} f(x) \, dx$ divergent.

Bemerkung 14.9.

- (1) Sei nun $b \in \mathbb{R}$ (also *nicht* $b = +\infty$) und $f \in R[a, b]$, d.h. $\int_a^b f(x) dx$ existiert im RIEMANNschen Sinne (als „eigentliches“ Integral)

Setze

$$F(x) := \int_a^x f(t) dt \text{ für } x \in [a, b]$$

Nach dem 2. Hauptsatz ist F LIPSCHITZ-stetig, also stetig, insbesondere stetig in b .

$$\Rightarrow \int_a^t f(x) dx = F(t) \xrightarrow{t \rightarrow b^-} F(b) = \int_a^b f(x) dx \text{ (im RIEMANNschen Sinne)}$$

$\Rightarrow \int_a^b f(x) dx$ konvergiert als uneigentliches Integral, und der Wert ist gleich dem (eigentlichen) RIEMANNschen Integral.

- (2) Sei V die Menge aller $f : [a, b) \rightarrow \mathbb{R}$, derart dass $\int_a^b f(x) dx$ konvergiert. Dann ist V ein \mathbb{R} -Vektorraum, und die Abbildung

$$V \rightarrow \mathbb{R}, \quad f \mapsto \int_a^b f(x) dx$$

ist *linear*.

- (3) Sei V wie in 2.; i.a. gilt für $f, g \in V$ *nicht* $f \cdot g \in V$.

Beispiel:

$$f(x) = g(x) = \frac{1}{\sqrt{x}}, \quad [a, b] = [0, 1]$$

$$\int_0^1 \frac{1}{\sqrt{x}} dx \text{ konvergent, da } \frac{1}{2} < 1, \text{ d.h. } f = g \in V$$

aber:

$$\int_0^1 (f \cdot g)(x) dx = \int_0^1 \frac{1}{x} dx \text{ divergent}$$

Satz 14.10 (Integralkriterium). Sei $f : [1, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ mit $\forall x \in [1, \infty) f(x) > 0$ und f monoton fallend. ($\Rightarrow f \in R[1, t]$ für alle $t > 1$)

Dann gilt:

$$\int_1^{\infty} f(x) dx \text{ konvergent} \Leftrightarrow \sum_{k=1}^{\infty} f(k) \text{ konvergent}$$

Beweis:

$$\forall k \in \mathbb{N} \forall x \in [k, k+1] \quad f(k) \geq f(x) \geq f(k+1)$$

$$\Rightarrow \forall k \in \mathbb{N} \quad \underbrace{\int_k^{k+1} f(x) dx}_{=f(k)} \geq \int_k^{k+1} f(x) dx \geq \underbrace{\int_k^{k+1} f(k+1) dx}_{=f(k+1)}$$

$$\text{Summation} \quad \sum_{k=1}^n f(k) \geq \int_1^{n+1} f(x) dx \geq \sum_{k=2}^{n+1} f(k) \quad (14\text{-iii})$$

Ist nun $\int_1^{\infty} f(x) dx$ konvergent, so ist

$$\left(\int_1^{n+1} f(x) dx \right)_{n \in \mathbb{N}}$$

beschränkt; nach (14-iii) ist also

$$\left(\sum_{k=2}^{n+1} f(k) \right)_{n \in \mathbb{N}}$$

beschränkt.

$$\Rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} f(k) dk \text{ konvergent}$$

Sei umgekehrt $\sum_{k=1}^{\infty} f(k)$ konvergent.

$$\stackrel{(14\text{-iii})}{\Rightarrow} \left(\int_1^{n+1} f(x) dx \right)_{n \in \mathbb{N}} \text{ beschränkt}$$

Ferner ist diese Folge monoton wachsend (da $f > 0$), also konvergent.

$$\Rightarrow \text{Es existiert } \lim_{n \rightarrow \infty} \int_1^n f(x) dx$$

Ferner ist $\int_1^t f(x) dx$ monoton wachsend als Funktion von t .

$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} \int_1^t f(x) dx \text{ existiert}$$

$$\Rightarrow \int_1^{\infty} f(x) dx \text{ konvergent}$$

□

Beispiel 14.11.

$$\int_0^{\infty} \frac{\sin(x)}{x} dx = \frac{\pi}{2}$$

Siehe auch Abbildung 14.1.

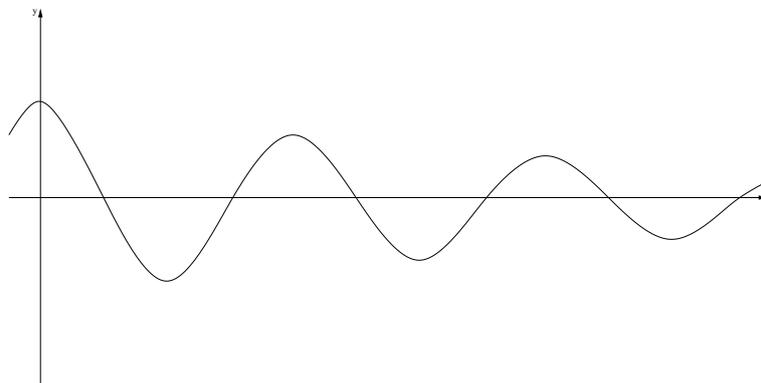


Abbildung 14.1: Funktion zu Beispiel 14.11

Kapitel 15

Komplexe Exponential-, Sinus-, Cosinusfunktion

Definition 15.1. Die komplexe Exponentialfunktion $E(z) = e^z$ ist für $z = x + iy \in \mathbb{C}$ (mit $x, y \in \mathbb{R}$) definiert durch

$$e^z := e^x \cdot (\cos(y) + i \sin(y))$$

Bemerkung 15.2.

$$e^z = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k!} \text{ für } z \in \mathbb{C}$$

Die Additionstheoreme für die *reellen* Sinus-, Cosinus-, Exponentialfunktion liefern (Bew. selbst)

$$\forall z, w \in \mathbb{C} \quad e^{z+w} = e^z \cdot e^w$$

Ist $z \in \mathbb{R} \subset \mathbb{C}$, d.h. $z = x + i \cdot 0$, so gilt

$$e^z = e^x \cdot (\cos(0) + i \cdot \sin(0)) = e^x$$

Die komplexe e -Funktion liefert also eine *Fortsetzung* der reellen e -Funktion ins Komplexe.

Ist z *rein imaginär*, d.h. $z = 0 + i \cdot y$ mit $y \in \mathbb{R}$, so gilt

$$e^z = e^{iy} = e^0 (\cos(y) + i \cdot \sin(y))$$

d.h.

$$\forall y \in \mathbb{R} \quad e^{iy} = \cos(y) + i \sin(y)$$

Erinnerung: Für $z = x + iy \in \mathbb{C}$ (mit $x, y \in \mathbb{R}$) ist der *Betrag* von z definiert durch

$$|z| := \sqrt{x^2 + y^2}$$

(Siehe auch Abb. 15.1)

Für $\varphi \in \mathbb{R}$ gilt

$$|e^{i\varphi}| = |\cos \varphi + i \sin \varphi| = \sqrt{(\cos \varphi)^2 + (\sin \varphi)^2} = 1$$

(vgl. Abb. 15.2)

Speziell $\varphi := \pi$:

$$e^{i\pi} = \cos \pi + i \sin \pi = -1$$

(vgl. Abb. 15.3)

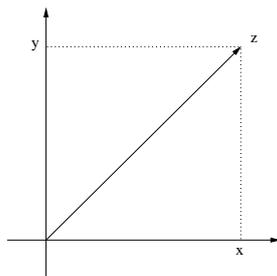
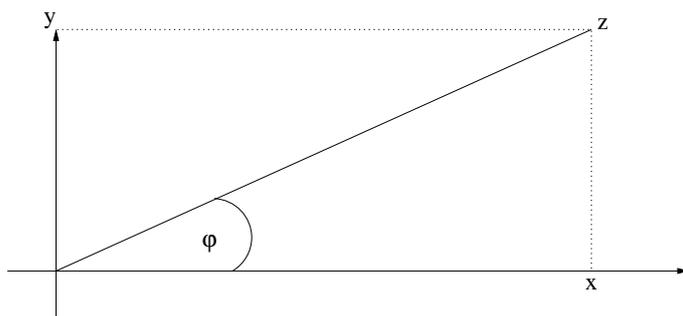
Abbildung 15.1: Betrag von z 

Abbildung 15.2: Polarkoordinaten-Darstellung

Korollar 15.3.

- (1) $\overline{e^{i\varphi}} = e^{-i\varphi}$ für alle $\varphi \in \mathbb{R}$
- (2) $\cos \varphi = \frac{1}{2} (e^{i\varphi} + e^{-i\varphi})$ ($\varphi \in \mathbb{R}$)
- (3) $\sin \varphi = \frac{1}{2i} (e^{i\varphi} - e^{-i\varphi})$ ($\varphi \in \mathbb{R}$)

Beweis:

$$\overline{e^{i\varphi}} = \overline{\cos \varphi + i \sin \varphi} = \cos \varphi - i \sin \varphi = \cos(-\varphi) + i \sin(-\varphi) = e^{-i\varphi}$$

$$e^{i\varphi} + e^{-i\varphi} = (\cos \varphi + i \sin \varphi) + (\cos \varphi - i \sin \varphi) = 2 \cos \varphi$$

$$e^{i\varphi} - e^{-i\varphi} = (\cos \varphi + i \sin \varphi) - (\cos \varphi - i \sin \varphi) = 2i \sin \varphi$$

□

Definition 15.4. Für $z \in \mathbb{C}$ definiere

$$\cos z := \frac{1}{2} (e^{iz} + e^{-iz})$$

$$\sin z := \frac{1}{2i} (e^{iz} - e^{-iz})$$

(ist nach 15.3 Fortsetzung der reellen Cosinus- und Sinus-Funktion ins Komplexe.)

Durch Nachrechnen erhält man für $z, w \in \mathbb{C}$:

$$\sin(z + w) = \sin(z) \cos(w) + \cos(z) \sin(w)$$

$$\cos(z + w) = \cos(z) \cos(w) - \sin(z) \sin(w)$$

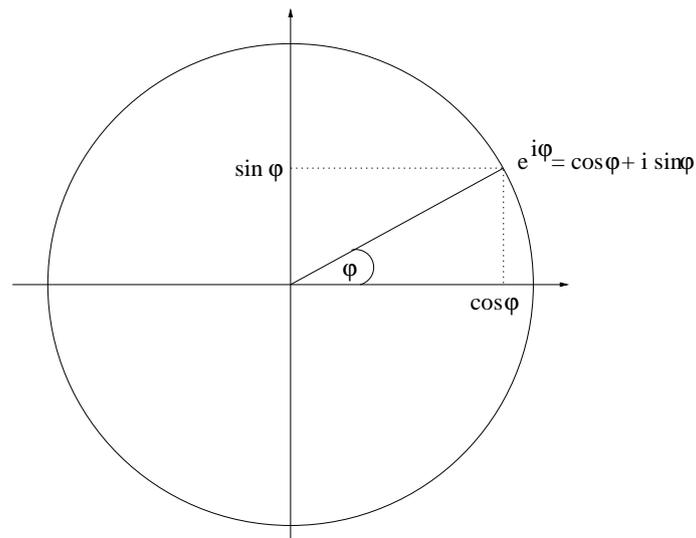


Abbildung 15.3: Polarkoordinaten-Darstellung

15.1 Polarkoordinaten

Für $z = x + iy \in \mathbb{C}$, $z \neq 0$:

$$|z| = \sqrt{x^2 + y^2} =: r$$

Die Strecke durch 0 und z schließt mit der x -Achse einen Winkel φ ein (im Bogenmaß).

Durch das Paar (r, φ) ist z eindeutig bestimmt. Umgekehrt ist durch z auch $r = |z|$ eindeutig bestimmt. Läßt man nur $\varphi \in (-\pi, \pi)$ zu, so ist durch z auch φ eindeutig bestimmt, $\varphi = \arg z$ (Argument von z).

Es ist $\cos \varphi = \frac{x}{r}$, $\sin \varphi = \frac{y}{r}$, also

$$x = r \cdot \cos \varphi, \quad y = r \cdot \sin \varphi$$

$$\Rightarrow z = x + iy = r(\cos \varphi + i \sin \varphi) = r \cdot e^{i\varphi}$$

(mit $r = |z|$ und $\varphi = \arg z$)

Diese Darstellung heißt *Polarkoordinaten-Darstellung* von z .

($z = x + iy$ heißt *kartesische* Koordinatendarstellung)

Geometrische Deutung der Multiplikation in \mathbb{C} mit Hilfe der Polarkoordinaten: (s. Abb. 15.4)

$$z_1 = r_1 e^{i\varphi_1}, \quad z_2 = r_2 e^{i\varphi_2} \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow z_1 z_2 = r_1 r_2 e^{i\varphi_1} e^{i\varphi_2} = r_1 r_2 e^{i(\varphi_1 + \varphi_2)} \quad (15-i)$$

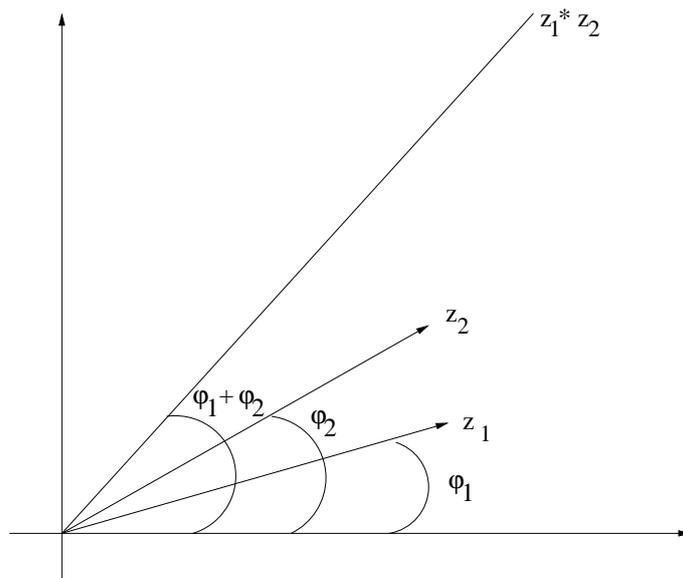
Durch vollständige Induktion erhält man aus (15-i) für $z = r e^{i\varphi}$ ($r = |z|$, $\varphi = \arg z$)

$$z^n = r^n e^{in\varphi} \quad \text{für alle } n \in \mathbb{N}$$

Ist speziell $r = 1$, also $z = e^{i\varphi} = \cos \varphi + i \sin \varphi$:

$$(\cos \varphi + i \sin \varphi)^n = e^{in\varphi} = \cos(n\varphi) + i \cdot \sin(n\varphi)$$

(Formel von DE MOIVRE)

Abbildung 15.4: Multiplikation in \mathbb{C}

15.2 n -te Wurzeln

Sei $a \in \mathbb{C}$ und $n \in \mathbb{N}$. Das Polynom

$$p(z) = z^n - a$$

hat nach 11.1 genau n Nullstellen (gemäß Vielfachheit) in \mathbb{C} . Jede dieser Nullstellen (d.h. jedes $z \in \mathbb{C}$ mit $z^n = a$) heißt n -te Wurzel aus a .

Sei $r = |a|$, $\varphi = \arg(a)$, also $a = re^{i\varphi}$. Setze

$$\omega_k := \sqrt[n]{r} \cdot e^{i\left(\frac{\varphi+2k\pi}{n}\right)} \quad \text{für } k = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

Satz 15.5. Für alle $z \in \mathbb{C}$ gilt:

z ist eine n -te Wurzel aus $a \Leftrightarrow z \in \{\omega_0, \omega_1, \dots, \omega_{n-1}\}$

Beweis:

„ \Leftarrow “ Sei $z = \omega_k$ für ein $k \in \{0, \dots, n-1\}$

$$\Rightarrow z^n = \omega_k^n = r \cdot e^{in \frac{\varphi+2k\pi}{n}} = r \cdot e^{i\varphi} \cdot \underbrace{e^{i2k\pi}}_{=1} = r \cdot e^{i\varphi} = a$$

„ \Rightarrow “ $\omega_0, \dots, \omega_{n-1}$ sind n verschiedene n -te Wurzeln aus a .

Da nach dem Fundamentalsatz der Algebra genau n n -te Wurzeln existieren, folgt die Behauptung. \square

Kapitel 16

FOURIER–Reihen

16.1 Orthogonalitätsrelationen

Durch Differenzieren bestätigt man für $n, k \in \mathbb{N}_0$:

$$2 \int \sin(nx) \sin(kx) dx = \begin{cases} \frac{1}{n-k} \sin((n-k) \cdot x) - \frac{1}{n+k} \sin((n+k) \cdot x) + c & \text{für } n \neq k \\ x - \frac{\sin(2nx)}{2n} + c & \text{für } n = k \neq 0 \end{cases}$$

$$2 \int \cos(nx) \cos(kx) dx = \begin{cases} \frac{1}{n-k} \sin((n-k) \cdot x) + \frac{1}{n+k} \sin((n+k) \cdot x) + c & \text{für } n \neq k \\ x + \frac{\sin(2nx)}{2n} + c & \text{für } n = k \neq 0 \end{cases}$$

$$2 \int \sin(nx) \cos(kx) dx = \begin{cases} -\frac{1}{n-k} \cos((n-k) \cdot x) - \frac{1}{n+k} \cos((n+k) \cdot x) + c & \text{für } n \neq k \\ -\frac{\cos(2nx)}{2n} + c & \text{für } n = k \neq 0 \end{cases}$$

Daraus folgen die

Orthogonalitätsrelationen 16.1.

$$\int_{-\pi}^{\pi} \sin(nx) \sin(kx) dx = \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nx) \cos(kx) dx = \begin{cases} 0 & \text{für } n \neq k \\ \pi & \text{für } n = k \end{cases}$$

$$\int_{-\pi}^{\pi} \sin(nx) \cos(kx) dx = 0$$

Im folgenden sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine 2π -periodische Funktion, d.h. es gelte:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad f(x + 2\pi) = f(x)$$

Man stellt leicht fest:

Ist $a \in \mathbb{R}$ und $f \in R[a, a + 2\pi]$, so gilt für jedes $b \in \mathbb{R}$:

$$f \in R[b, b + 2\pi], \quad \text{und} \quad \int_a^{a+2\pi} f(x) dx = \int_b^{b+2\pi} f(x) dx$$

Deswegen werden wir das Intervall $[-\pi, \pi]$ zugrundelegen.

16.2 Die FOURIER-Reihe

Definition 16.2. Gegeben seien reelle Folgen $(a_n)_{n=0}^{\infty}$ und $(b_n)_{n=1}^{\infty}$. Eine Funktionenreihe der folgenden Form

$$\frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(nx) + b_n \sin(nx)]$$

heißt *trigonometrische Reihe*.

Feststellung: Falls eine trigonometrische Reihe konvergiert, so ist die durch sie dargestellte Funktion 2π -periodisch (elementar).

Wesentliche Frage: Wann lässt sich eine gegebene 2π -periodische Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ durch eine trigonometrische Reihe darstellen? D.h. wann gilt

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(nx) + b_n \sin(nx)] ? \quad (16-i)$$

(mit geeigneten Folgen (a_n) , (b_n))

Wir nehmen zunächst an, dass (16-i) gilt. Wie sehen dann die a_n und b_n aus? Setze dazu weiter voraus: Die Reihe in (16-i) konvergiere *gleichmäßig* auf $[-\pi, \pi]$. Sei nun $k \in \mathbb{N}$ fest.

$$(16-i) \Rightarrow f(x) \sin(kx) = \frac{a_0}{2} \sin(kx) + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(nx) \sin(kx) + b_n \sin(nx) \sin(kx)]$$

Die letzte Reihe konvergiert ebenfalls gleichmäßig auf $[-\pi, \pi]$.

$$\stackrel{10.18}{\Rightarrow} f(x) \sin(kx) \text{ ist integrierbar über } [-\pi, \pi]$$

und

$$\begin{aligned} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \sin(kx) dx &= \frac{a_0}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin(kx) dx + \sum_{n=1}^{\infty} \left[a_n \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nx) \sin(kx) dx + b_n \int_{-\pi}^{\pi} \sin(nx) \sin(kx) dx \right] \\ &\stackrel{16.1}{=} \pi \cdot b_k \end{aligned}$$

$$\Rightarrow b_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \sin(kx) dx \quad (\text{für } k \in \mathbb{N}) \quad (16-ii)$$

Multipliziert man (16-i) mit $\cos(kx)$ (für $k \in \mathbb{N}_0$) und integriert wieder über $[-\pi, \pi]$, so erhält man entsprechend:

$$\Rightarrow a_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \cos(kx) dx \quad (\text{für } k \in \mathbb{N}_0) \quad (16-iii)$$

Definition 16.3. Sei $f \in R[-\pi, \pi]$. Dann heißen die in (16-ii) und (16-iii) definierten Zahlen die *FOURIER-Koeffizienten* von f . Die Reihe

$$\frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(nx) + b_n \sin(nx)]$$

heißt dann die zu f gehörige *FOURIER-Reihe*.

Definition 16.4.

- f heißt *gerade* : $\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = f(-x)$
- f heißt *ungerade* : $\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = -f(-x)$.

Satz 16.5. Ist $f \in R[-\pi, \pi]$, so gilt für die FOURIER-Koeffizienten von f :

- falls f gerade:

$$a_k = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} f(x) \cos(kx) \, dx \quad \text{für alle } k \in \mathbb{N}_0$$

$$b_k = 0 \quad \text{für alle } k \in \mathbb{N}$$

- falls f ungerade:

$$a_k = 0 \quad \text{für alle } k \in \mathbb{N}_0$$

$$b_k = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} f(x) \sin(kx) \, dx \quad \text{für alle } k \in \mathbb{N}$$

d.h. die FOURIER-Reihe einer geraden bzw. ungeraden Funktion ist eine reine Cosinus- bzw. Sinus-Reihe.

Beweis: Nur für gerades f :

$$\begin{aligned} a_k &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \underbrace{f(x) \cos(kx)}_{=: \varphi(x)} \, dx = \frac{1}{\pi} \left(\underbrace{\int_{-\pi}^0 \varphi(x) \, dx}_{\text{subst. } t=-x} + \int_0^{\pi} \varphi(x) \, dx \right) \\ &= \frac{1}{\pi} \left(\int_0^{\pi} \underbrace{\varphi(-t)}_{=: \varphi(t)} \, dt + \int_0^{\pi} \varphi(x) \, dx \right) \\ &= \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} \varphi(x) \, dx \quad \Rightarrow \quad \text{Behauptung} \end{aligned}$$

Analog $b_k = 0$. □

Definition 16.6. $g : [-\pi, \pi] \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *stückweise glatt*, wenn eine Zerlegung $Z = \{t_0, \dots, t_m\}$ von $[-\pi, \pi]$ existiert mit:

- (1) g ist in jedem Teilintervall (t_{j-1}, t_j) stetig differenzierbar.
- (2) Die folgenden Grenzwerte existieren:

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow t_j - 0} g(x), \quad \lim_{x \rightarrow t_j + 0} g(x) \\ \lim_{x \rightarrow t_j - 0} g'(x), \quad \lim_{x \rightarrow t_j + 0} g'(x) \end{aligned}$$

für $j = 1, \dots, m-1$.

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow \pi - 0} g(x), \quad \lim_{x \rightarrow -\pi + 0} g(x) \\ \lim_{x \rightarrow \pi - 0} g'(x), \quad \lim_{x \rightarrow -\pi + 0} g'(x) \end{aligned}$$

Beachte: Ist g stückweise glatt, so wird in den Punkten t_j *nicht* die Stetigkeit (oder sogar die Differenzierbarkeit) gefordert.

Für stückweise glattes g gilt offenbar insbesondere:

$$g \in R[-\pi, \pi]$$

Definition 16.7. $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ (2π -periodisch) heißt stückweise glatt, wenn $f|_{[-\pi, \pi]}$ stückweise glatt ist. In diesem Fall existieren für jedes $x \in \mathbb{R}$ die Grenzwerte

$$f(x+0) := \lim_{t \rightarrow x+0} f(t), \quad f(x-0) := \lim_{t \rightarrow x-0} f(t).$$

Satz 16.8. Ist f stückweise glatt, so konvergiert die FOURIER-Reihe von f in jedem $x \in \mathbb{R}$ (punktweise!) gegen

$$s(x) := \frac{1}{2}(f(x+) + f(x-))$$

(aus Zeitgründen ohne Beweis)

Beispiel 16.9 (Sägezahnschwingung). $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sei 2π -periodisch und auf $(-\pi, \pi]$ definiert durch

$$f(x) = \begin{cases} x & \text{für } x \in (-\pi, \pi) \\ 0 & \text{für } x = \pi \end{cases}$$

(Insbesondere $s(x) = (f(x+) + f(x-)) = f(x)$ für alle $x \in \mathbb{R}$)

f ist ungerade; also nach 16.5:

$$\forall k \in \mathbb{N}_0 \quad a_k = 0$$

$$\begin{aligned} \forall k \in \mathbb{N} \quad b_k &= \frac{2}{\pi} \int_0^\pi \underbrace{f(x)}_u \underbrace{\sin(kx)}_{v'} dx \\ &= \frac{2}{\pi} \left[-x \frac{\cos(kx)}{k} \right]_0^\pi + \frac{2}{\pi} \int_0^\pi \frac{\cos(kx)}{k} dx \\ &= \frac{2}{\pi} \left(-\pi \frac{\cos(k\pi)}{k} \right) + \underbrace{\frac{2 \sin(kx)}{\pi k^2} \Big|_0^\pi}_{=0} \\ &= \frac{2}{k} (-1)^{k+1} \end{aligned}$$

Da f stückweise glatt und $f = s$, folgt nach 16.8:

$$\begin{aligned} f(x) &= \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2}{k} (-1)^{k+1} \sin(kx) \quad \text{für alle } x \in \mathbb{R} \\ &= 2 \left(\frac{\sin x}{1} - \frac{\sin(2x)}{2} + \frac{\sin(3x)}{3} \mp \dots \right) \\ \Rightarrow \forall x \in (-\pi, \pi) \quad x &= 2 \left(\frac{\sin x}{1} - \frac{\sin(2x)}{2} + \frac{\sin(3x)}{3} \mp \dots \right) \end{aligned}$$

Speziell $x = \frac{\pi}{2}$:

$$\frac{\pi}{4} = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \frac{1}{7} \pm \dots$$

Beispiel 16.10 (Rechteckschwingung). $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sei 2π -periodisch und auf $(-\pi, \pi)$ definiert durch:

$$f(x) := \begin{cases} 1 & \text{für } 0 < x < \pi \\ -1 & \text{für } -\pi < x < 0 \\ 0 & \text{für } x = 0, x = \pi \end{cases}$$

Dann: f stückweise glatt und $s(x) = f(x) \forall x \in \mathbb{R}$.

Da f ungerade:

$$\forall k \in \mathbb{N}_0 \quad a_k = 0$$

$$\begin{aligned} \forall k \in \mathbb{N} \quad b_k &= \frac{2}{\pi} \int_0^\pi f(x) \sin(kx) \, dx = \frac{2}{\pi} \int_0^\pi \sin(kx) \, dx \\ &= \frac{2}{\pi} \left[-\frac{\cos(kx)}{k} \right]_0^\pi \\ &= -\frac{2}{k\pi} ((-1)^k - 1) \\ &= \begin{cases} 0 & \text{falls } k \text{ gerade} \\ \frac{4}{k\pi} & \text{falls } k \text{ ungerade} \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 16.8 \Rightarrow f(x) &= \frac{4}{\pi} \sum_{\substack{k=1 \\ k \text{ ungerade}}}^{\infty} \frac{1}{k} \sin(kx) \\ &= \frac{4}{\pi} \left(\frac{\sin(x)}{1} + \frac{\sin(3x)}{3} + \frac{\sin(5x)}{5} + \dots \right) \end{aligned}$$

für alle $x \in \mathbb{R}$.

$$\Rightarrow \forall x \in (0, \pi) \quad 1 = \frac{4}{\pi} \left(\frac{\sin(x)}{1} + \frac{\sin(3x)}{3} + \frac{\sin(5x)}{5} + \dots \right)$$

Speziell $x = \frac{\pi}{2}$:

$$\frac{\pi}{4} = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \frac{1}{7} \pm \dots$$

Beispiel 16.11. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 2π -periodisch und auf $(-\pi, \pi]$ definiert durch

$$f(x) := x^2$$

f ist stückweise glatt, $s(x) = f(x)$ für alle $x \in \mathbb{R}$, f ist gerade, also

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad b_k = 0$$

$$\begin{aligned} \forall k \in \mathbb{N} \quad a_k &= \frac{2}{\pi} \int_0^\pi x^2 \cos(kx) \, dx = \frac{2}{\pi} \left(\underbrace{\left[\frac{x^2 \sin(kx)}{k} \right]_0^\pi}_{=0} - \int_0^\pi 2x \frac{\sin(kx)}{k} \, dx \right) \\ &= \frac{2}{\pi} \left(\left[\frac{2x \cos(kx)}{k^2} \right]_0^\pi - 2 \int_0^\pi \frac{\cos(kx)}{k^2} \, dx \right) \\ &= \frac{4}{k^2} (-1)^k - 2 \underbrace{\left[\frac{\sin(kx)}{k^3} \right]_0^\pi}_{=0} \\ &= \frac{4}{k^2} (-1)^k \end{aligned}$$

Schließlich

$$a_0 = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} x^2 dx = \frac{2\pi^2}{3}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow f(x) &= \frac{\pi^2}{3} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{4}{k^2} (-1)^k \cos(kx) \\ &= \frac{\pi^2}{3} - 4 \left(\frac{\cos x}{1^2} - \frac{\cos(2x)}{2^2} + \frac{\cos(3x)}{3^2} \mp \dots \right) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \forall x \in [-\pi, \pi] \quad x^2 = \frac{\pi^2}{3} - 4 \left(\frac{\cos x}{1^2} - \frac{\cos(2x)}{2^2} + \frac{\cos(3x)}{3^2} \mp \dots \right)$$

Speziell $x = 0$:

$$\begin{aligned} \frac{\pi^2}{3} &= 4 \left(1 - \frac{1}{4} + \frac{1}{9} - \frac{1}{16} \pm \dots \right) \\ \Rightarrow \sum_{\nu=1}^{\infty} \frac{(-1)^{\nu+1}}{\nu^2} &= \frac{\pi^2}{12} \end{aligned}$$

Speziell $x = \pi$:

$$\frac{\pi^2}{3} = - \left(-1 - \frac{1}{4} - \frac{1}{9} - \dots \right) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$$

Beispiel 16.12. f sei 2π -periodisch und auf $(-\pi, \pi]$ definiert durch

$$f(x) := |x|$$

Lt. Saalübung:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = \frac{\pi}{2} - \frac{4}{\pi} \left(\cos x + \frac{\cos(3x)}{3^2} + \frac{\cos(5x)}{5^2} + \dots \right)$$

Speziell $x = 0$:

$$\frac{\pi}{2} = 1 + \frac{1}{3^2} + \frac{1}{5^2} + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{(2n+1)^2}$$

Satz 16.13 (BESSELSche Ungleichung). Sei $g \in R[-\pi, \pi]$ und

$$a_k := \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} g(x) \cos(kx) dx \quad (k = 0, 1, 2, \dots)$$

$$b_k := \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} g(x) \sin(kx) dx \quad (k = 1, 2, 3, \dots)$$

Dann gilt:

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad \frac{a_0^2}{2} + \sum_{k=1}^n (a_k^2 + b_k^2) \leq \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} g(x)^2 dx$$

Beweis: Sei $n \in \mathbb{N}$; dann

$$\begin{aligned} 0 &\leq \int_{-\pi}^{\pi} \left[g(x) - \left\{ \frac{a_0}{2} + \sum_{k=0}^n (a_k \cos(kx) + b_k \sin(kx)) \right\} \right]^2 dx \\ &= \int_{-\pi}^{\pi} [g(x)^2 - 2g(x)\{\dots\} + \{\dots\}^2] dx \\ &= \int_{-\pi}^{\pi} g(x)^2 dx - \pi \left(\frac{a_0^2}{2} + \sum_{k=1}^n (a_k^2 + b_k^2) \right) \end{aligned}$$

wegen Orthogonalitätsrelation 16.1 und der Definition von a_k, b_k .

\Rightarrow Behauptung. □

Korollar 16.14. Seien g, a_k, b_k wie in 16.13. Dann gilt:

(1) $\sum_{k=1}^{\infty} (a_k^2 + b_k^2)$ konvergent, und

$$\frac{a_0^2}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} (a_k^2 + b_k^2) \leq \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} g(x)^2 dx$$

(2)

$$\lim_{k \rightarrow \infty} a_k = \lim_{k \rightarrow \infty} b_k = 0$$

Beweis:

(1) folgt aus 16.13 und 3.4

(2)

$$a_k^2 \leq a_k^2 + b_k^2 \stackrel{\text{Maj.-Krit}}{\Rightarrow} \sum_{k=1}^{\infty} a_k^2 \text{ konvergent}$$

$$\stackrel{3.4}{\Rightarrow} a_k^2 \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0 \quad \Rightarrow \quad a_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

$$\text{Analog } b_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

□

Satz 16.15. Ist $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 2π -periodisch, stetig und stückweise glatt, so konvergiert die FOURIER-Reihe von f *gleichmäßig* gegen f . Sie konvergiert ferner *absolut*. Weiter gilt:

$$\sum_{k=1}^{\infty} |a_k|, \quad \sum_{k=1}^{\infty} |b_k| \quad \text{konvergent}$$

(ohne Beweis)

16.3 Komplexe Schreibweise von FOURIER-Reihen

Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 2π -periodisch, stückweise glatt, und a_k, b_k seien die FOURIER-Koeffizienten von f .

$$\cos(kx) = \frac{1}{2} (e^{ikx} + e^{-ikx})$$

$$\begin{aligned} \sin(kx) &= \frac{1}{2i} (e^{ikx} - e^{-ikx}) \\ \Rightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) &= \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \left[a_k \frac{e^{ikx} + e^{-ikx}}{2} + b_k \frac{e^{ikx} - e^{-ikx}}{2i} \right] \end{aligned}$$

Nun sei $s_m(x)$ die m -te Teilsumme dieser Reihe.

Setze

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad a_{-n} := a_n, \quad b_{-n} := -b_n; \quad b_0 = 0$$

$$\alpha_n := \frac{a_n - ib_n}{2} \quad \text{für alle } n \in \mathbb{Z}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \frac{a_0}{2} + s_m(x) &= \alpha_0 + \sum_{k=1}^m \left(a_k \frac{e^{ikx} + e^{-ikx}}{2} + b_k \frac{e^{ikx} - e^{-ikx}}{2i} \right) \\ &= \alpha_0 + \sum_{k=1}^m \left(\underbrace{\frac{a_k - ib_k}{2}}_{=\alpha_k} e^{ikx} + \underbrace{\frac{a_k + ib_k}{2}}_{=\alpha_{-k}} e^{-ikx} \right) \\ &= \alpha_0 + \sum_{k=1}^n \alpha_k e^{ikx} + \sum_{k=1}^n \alpha_{-k} e^{i(-k)x} \\ &= \sum_{k=-m}^m \alpha_k e^{ikx} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \forall x \in \mathbb{R} \quad f(x) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \alpha_k e^{ikx},$$

wobei

$$\sum_{k=-\infty}^{+\infty} \dots := \lim_{m \rightarrow \infty} \sum_{k=-m}^m \dots$$

Kapitel 17

Der Raum \mathbb{R}^n

$\mathbb{R}^n := \{(x_1, \dots, x_n) : x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}\}$ ist mit der Addition und Skalarmultiplikation ein \mathbb{R} -Vektorraum. Mit $e_1, \dots, e_n \in \mathbb{R}^n$ bezeichnen wir die *Einheitsvektoren*.

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0), \quad e_2 = (0, 1, 0, \dots, 0), \quad \dots \quad e_n = (0, \dots, 0, 1)$$

Definition 17.1. Für $x = (x_1, \dots, x_n), y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$ definiere

- (1) $x \cdot y := x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n$ *inneres Produkt, Innenprodukt, Skalarprodukt* von x und y .
- (2) $\|x\| := (x \cdot x)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2}$ *Norm, Betrag, Länge* von x
- (3) Wir nennen $\|x - y\|$ den *Abstand* von x und y .

Beispiel 17.2.

- $\|e_j\| = 1 \quad (j = 1, \dots, n)$
- $\|(1, 2, 3)\| = \sqrt{14}$
(vgl. auch Abb. 17.1 und 17.2)

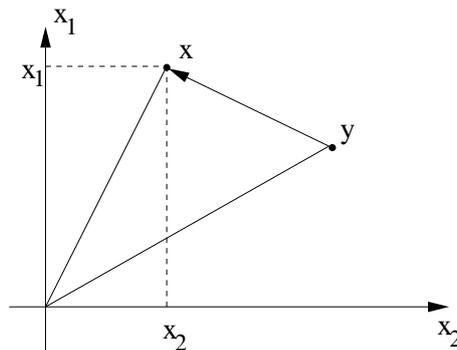
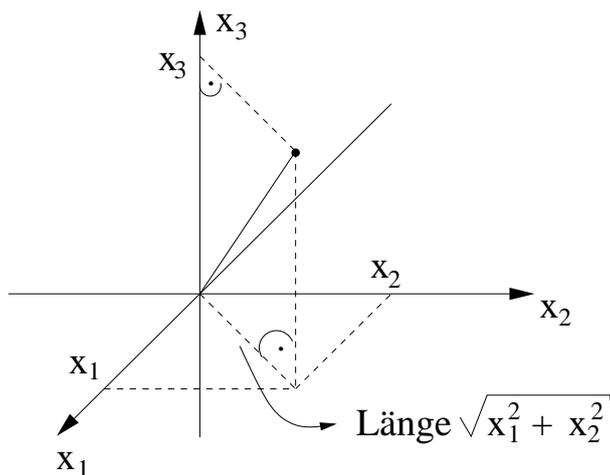


Abbildung 17.1: Länge und Abstand eines Vektors im \mathbb{R}^2

Satz 17.3. Es seien $x, y, z \in \mathbb{R}^n$ und $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

- (1) $\alpha(x \cdot y) = (\alpha x) \cdot y = x \cdot (\alpha y)$
- (2) $(x + y) \cdot z = (x \cdot z) + (y \cdot z)$
- (3) $x \cdot y = y \cdot x$
- (4) $\|x\| \geq 0; \quad \|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0 = (0, \dots, 0)$

Abbildung 17.2: Länge eines Vektors im \mathbb{R}^3

- (5) $\|\alpha x\| = |\alpha| \cdot \|x\|$
 (6) $|x \cdot y| \leq \|x\| \cdot \|y\|$ (CAUCHY-SCHWARZsche Ungleichung)
 (7) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ (Dreiecksungleichung)
 (8) $|\|x\| - \|y\|| \leq \|x - y\|$
 (9) Ist $x = (x_1, \dots, x_n)$, so gilt für $j = 1, \dots, n$:

$$|x_j| \leq \|x\| \leq |x_1| + |x_2| + \dots + |x_n|$$

Beweis: (1) bis (5): Direktes Nachrechnen

- zu (6): Ist $y = 0$, ist nichts zu zeigen; also sei $y \neq 0$. Setze

$$X := \|x\|^2, \quad Y := x \cdot y, \quad Z := \|y\|^2, \quad \alpha := \frac{Y}{Z}.$$

$$\begin{aligned} 0 &\leq \sum_{i=1}^n (x_i - \alpha y_i)^2 = \underbrace{\sum_{i=1}^n x_i^2}_{=\|x\|^2=X} - 2\alpha \cdot \underbrace{\sum_{i=1}^n x_i y_i}_{=(x \cdot y)=Y} + \alpha^2 \underbrace{\sum_{i=1}^n y_i^2}_{=\|y\|^2=Z} \\ &= X - 2\alpha Y + \alpha^2 Z \\ &= X - \frac{Y^2}{Z} \end{aligned}$$

Da $Z > 0$: $Y^2 \leq XZ$, also $(x \cdot y)^2 \leq \|x\|^2 \|y\|^2$

- zu (7):

$$\begin{aligned} \|x + y\|^2 &= (x + y) \cdot (x + y) \stackrel{(2),(3)}{=} (x \cdot x) + 2(x \cdot y) + (y \cdot y) \\ &= \|x\|^2 + 2(x \cdot y) + \|y\|^2 \\ &\leq \|x\|^2 + 2|x \cdot y| + \|y\|^2 \\ &\stackrel{\text{CSU}}{\leq} \|x\|^2 + 2\|x\| \|y\| + \|y\|^2 = (\|x\| + \|y\|)^2 \Rightarrow \text{Behauptung} \end{aligned}$$

- zu (8):

$$\|x\| = \|(x - y) + y\| \leq \|x - y\| + \|y\|$$

$$\Rightarrow \|x\| - \|y\| \leq \|x - y\|$$

$$\text{Rollentausch: } \|y\| - \|x\| \leq \|y - x\| = \|x - y\|$$

$$\Rightarrow \left| \|x\| - \|y\| \right| \leq \|x - y\|$$

- zu (9):

$$|x_j|^2 = x_j^2 \leq x_1^2 + \dots + x_n^2 = \|x\|^2 \Rightarrow 1. \text{ Ungleichung}$$

$$x = (x_1, \dots, x_n) = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n$$

$$\Rightarrow \|x\| = \|x_1 e_1 + \dots + x_n e_n\| \stackrel{(7)}{\leq} \|x_1 e_1\| + \dots + \|x_n e_n\|$$

$$\stackrel{(5)}{=} |x_1| \underbrace{\|e_1\|}_{=1} + \dots + |x_n| \underbrace{\|e_n\|}_{=1} = |x_1| + \dots + |x_n|$$

□

Definition 17.4. Sei

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1q} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{p1} & \dots & a_{pq} \end{pmatrix}$$

eine reelle $p \times q$ -Matrix. ($a_{ij} \in \mathbb{R}$).

$$\|A\| := \sqrt{\sum_{j=1}^p \sum_{k=1}^q a_{jk}^2} \quad \text{Norm von } A$$

Es gilt: Ist außerdem B eine reelle $q \times l$ -Matrix (d.h. $A \cdot B$ ist definiert als $p \times l$ -Matrix), so gilt:

$$\|A \cdot B\| \leq \|A\| \cdot \|B\| \quad (\text{Submultiplikativität der Matrix-Norm})$$

Insbesondere betrachte Matrix-Vektor-Produkt (A reelle $p \times q$ -Matrix, $x \in \mathbb{R}^q$):

$$Ax := A \cdot x^\top = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1q} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{p1} & \dots & a_{pq} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_q \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + \dots + a_{1q}x_q \\ a_{21}x_1 + \dots + a_{2q}x_q \\ \vdots \\ a_{p1}x_1 + \dots + a_{pq}x_q \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^p$$

Dann gilt wegen der Submultiplikativität der Matrix-Norm:

$$\|Ax\| \leq \|A\| \cdot \|x\|$$

(Beachte: Für $p \times 1$ - bzw. $q \times 1$ -Matrizen stimmen Matrix-Norm und Vektornorm überein.)

Definition 17.5. Sei $x_0 \in \mathbb{R}^n$ und $\delta > 0$

$$U_\delta(x_0) := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - x_0\| < \delta\}$$

δ -Umgebung von x_0 , offene Kugel um x_0 mit Radius δ .

$$\overline{U}_\delta(x_0) := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - x_0\| \leq \delta\}$$

abgeschlossene Kugel um x_0 mit Radius δ .

Definition 17.6. $A \subset \mathbb{R}^n$ heißt *beschränkt* $:\Leftrightarrow \exists c \geq 0 \forall x \in A \quad \|x\| \leq c$

Definition 17.7. $A \subset \mathbb{R}^n$ heißt *offen* $:\Leftrightarrow \forall x \in A \exists \delta > 0 \quad U_\delta(x) \subset A$

Beispiel 17.8.

- offene Kugeln sind offen
- \mathbb{R}^n ist offen
- \emptyset ist offen
- abgeschlossene Kugeln sind *nicht* offen
- $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y = x^2\}$ ist *nicht* offen.

Definition 17.9. $A \subset \mathbb{R}^n$ heißt *abgeschlossen* $:\Leftrightarrow \mathbb{R}^n \setminus A$ ist offen.

Beispiel 17.10.

- abgeschlossene Kugeln sind abgeschlossen
- \mathbb{R}^n ist abgeschlossen
- \emptyset ist abgeschlossen
- obige Menge A (Parabel) ist abgeschlossen
- offene Kugeln sind *nicht* abgeschlossen

Definition 17.11. $K \subset \mathbb{R}^n$ heißt *kompakt*, wenn K beschränkt und abgeschlossen ist.

Kapitel 18

Konvergenz im \mathbb{R}^n

Definition 18.1. Sei $(a^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ eine Folge im \mathbb{R}^n , also

$$a^{(k)} = \left(a_1^{(k)}, a_2^{(k)}, \dots, a_n^{(k)} \right), \quad a_j^{(k)} \in \mathbb{R}$$

(1) *Teilfolgen* definiert wie in HM I

(2) $(a^{(k)})$ heißt *beschränkt* $:\Leftrightarrow \exists c \geq 0 \forall k \in \mathbb{N} \quad \|a^{(k)}\| \leq c$

(3) $(a^{(k)})$ heißt *konvergent*

$$:\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \forall \varepsilon > 0 \exists k_0 \in \mathbb{N} \forall k \geq k_0 \quad \|a^{(k)} - a\| < \varepsilon$$

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \quad \|a^{(k)} - a\| \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \forall \varepsilon > 0 \quad a^{(k)} \in U_\varepsilon(a) \text{ für fast alle } k \in \mathbb{N}$$

In diesem Fall heißt a *Grenzwert (Limes)* der Folge $a^{(k)}$. Bezeichnung:

$$a = \lim_{k \rightarrow \infty} a^{(k)} \quad \text{oder} \quad a^{(k)} \rightarrow a \text{ für } k \rightarrow \infty$$

Beispiel 18.2. $n = 2$, $a^{(k)} := \left(\frac{1}{k}, 1 + \frac{1}{k^2} \right) \in \mathbb{R}^2$ für alle $k \in \mathbb{N}$.

Dann

$$\|a^{(k)} - (0, 1)\| = \left\| \left(\frac{1}{k}, \frac{1}{k^2} \right) \right\| = \sqrt{\frac{1}{k^2} + \frac{1}{k^4}} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

Also:

$$a^{(k)} \rightarrow (0, 1) \text{ für } k \rightarrow \infty$$

Wie in HM I zeigt man (1) bis (4):

(1) Der Grenzwert einer Folge ist eindeutig bestimmt.

(2) Konvergente Folgen sind beschränkt.

(3) Konvergiert $(a^{(k)})$ gegen a , so konvergiert auch jede Teilfolge von $(a^{(k)})$ gegen a .

(4) Konvergieren $(a^{(k)})$ und $(b^{(k)})$ gegen a bzw. b und ist $\lambda \in \mathbb{R}$, so gilt:

$$a^{(k)} + b^{(k)} \rightarrow a + b, \quad \lambda a^{(k)} \rightarrow \lambda a, \quad \|a^{(k)}\| \rightarrow \|a\|$$

(5) Konvergieren $a^{(k)}$ und $b^{(k)}$ gegen a bzw. b , so gilt

$$a^{(k)} \cdot b^{(k)} \rightarrow a \cdot b$$

Satz 18.3. Sei $(a^{(k)})$ Folge in \mathbb{R}^n , $a^{(k)} := (a_1^{(k)}, \dots, a_n^{(k)})$ für alle $k \in \mathbb{N}$.

(1) Ist $a = (a_1, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$, so gilt:

$$a^{(k)} \rightarrow a \quad (k \rightarrow \infty) \quad \Leftrightarrow \quad \underbrace{\forall j \in \{1, \dots, n\} \quad a_j^{(k)} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} a_j}_{\text{„komponentenweise Konvergenz“}}$$

(2) **Satz von BOLZANO–WEIERSTRASS:** Jede beschränkte Folge in \mathbb{R}^n enthält eine konvergente Teilfolge.

(3) **CAUCHY–Kriterium:** $(a^{(k)})$ konvergent

$$\Leftrightarrow \underbrace{\forall \varepsilon > 0 \exists k_0 \in \mathbb{N} \forall k, l \geq k_0 \quad \|a^{(k)} - a^{(l)}\| < \varepsilon}_{\Leftrightarrow: (a^{(k)}) \text{ ist CAUCHY-Folge}}$$

Beweis:

(1) Nach 17.3 (9) gilt:

$$\forall j \in \{1, \dots, n\} \quad |a_j^{(k)} - a_j| \leq \|a^{(k)} - a\| \leq \sum_{i=1}^n |a_i^{(k)} - a_i|$$

\Rightarrow Behauptung

(2) Der Übersicht halber nur für $n = 2$, also

$$a^{(k)} = (a_1^{(k)}, a_2^{(k)}).$$

Nach 17.3 gilt

$$|a_j^{(k)}| \leq \|a^{(k)}\| \quad (j = 1, 2)$$

D.h.: Ist $(a^{(k)})$ beschränkt, so auch $(a_j^{(k)})$ ($j = 1, 2$).

Nach BOLZANO-WEIERSTRASS in \mathbb{R} hat $(a_1^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ eine konvergente Teilfolge $(a_1^{(k_{\nu})})_{\nu \in \mathbb{N}}$.

Da $(a_2^{(k_{\nu})})_{\nu \in \mathbb{N}}$ beschränkt, existiert nach BOLZANO-WEIERSTRASS in \mathbb{R} eine konvergente Teilfolge $(a_2^{(k_{\nu_l})})_{l \in \mathbb{N}}$. Da $(a_2^{(k_{\nu_l})})_{l \in \mathbb{N}}$ Teilfolge von $(a_1^{(k_{\nu})})_{\nu \in \mathbb{N}}$, ist auch $(a_1^{(k_{\nu_l})})_{l \in \mathbb{N}}$ konvergent.

$\Rightarrow (a^{(k_{\nu_l})})_{l \in \mathbb{N}}$ konvergent.

(3) „ \Rightarrow “ wie in HM I.

„ \Leftarrow “: Nach 17.3:

$$|a_j^{(k)} - a_l^{(k)}| \leq \|a^{(k)} - a^{(l)}\| \quad \text{für alle } j \in \{1, \dots, n\}$$

Also:

$$\forall j \in \{1, \dots, n\} \quad (a_j^{(k)})_{k \in \mathbb{N}} \text{ CAUCHY-Folge in } \mathbb{R}$$

$$\stackrel{\text{HM I}}{\Rightarrow} \forall j \in \{1, \dots, n\} \exists a_j \in \mathbb{R} \quad a_j^{(k)} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} a_j$$

Setze $a := (a_1, \dots, a_n)$. Dann nach (1): $a^{(k)} \rightarrow a$ für $k \rightarrow \infty$.

□

Definition 18.4. Sei $A \subset \mathbb{R}^n$. $x_0 \in \mathbb{R}^n$ heißt *Häufungspunkt* von A , wenn gilt:

Es existiert eine Folge $(a^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ in A mit $\forall k \in \mathbb{N} a^{(k)} \neq x_0$ und $a^{(k)} \rightarrow x_0$ für $k \rightarrow \infty$.

Wie in HM I zeigt man:

x_0 ist Häufungspunkt von $A \Leftrightarrow$ Jede δ -Umgebung $U_\delta(x_0)$ enthält einen von x_0 verschiedenen Punkt aus A . (vgl. Abb. 18.1)

Satz 18.5. Sei $A \subset \mathbb{R}^n$.

(1) A ist abgeschlossen \Leftrightarrow Für jede *konvergente* Folge $(a^{(k)})$ in A gilt: $\lim_{k \rightarrow \infty} a^{(k)} \in A$.

(2) A ist abgeschlossen \Leftrightarrow Jeder Häufungspunkt von A gehört zu A .

(3) A ist kompakt \Leftrightarrow Jede Folge in A enthält eine konvergente Teilfolge mit Grenzwert in A .

Beweis:

(1) „ \Rightarrow “: Sei A abgeschlossen. *Annahme:* Es existiert eine konvergente Folge $(a^{(k)})$ in A mit

$$a := \lim_{k \rightarrow \infty} a^{(k)} \notin A$$

Also $a \in \mathbb{R}^n \setminus A$. Da $\mathbb{R}^n \setminus A$ offen ist, existiert ein $\varepsilon > 0$ mit $U_\varepsilon(a) \subset \mathbb{R}^n \setminus A$. Wegen $(a^{(k)}) \rightarrow a$ existiert ein $k_0 \in \mathbb{N}$ mit

$$\forall k \geq k_0 \quad \|a^{(k)} - a\| < \varepsilon, \text{ d.h. } \forall k \geq k_0 \quad a^{(k)} \in U_\varepsilon(a) \subset \mathbb{R}^n \setminus A \quad \zeta$$

„ \Leftarrow “: Gelte die rechte Seite. *Annahme:* A nicht abgeschlossen, d.h. $\mathbb{R}^n \setminus A$ nicht offen, also: Es existiert $a \in \mathbb{R}^n \setminus A$ mit

$$\forall k \in \mathbb{N} \quad U_{\frac{1}{k}}(a) \not\subset \mathbb{R}^n \setminus A$$

$$\Rightarrow \forall k \in \mathbb{N} \exists a^{(k)} \in A \quad \underbrace{a^{(k)} \in U_{\frac{1}{k}}(a)}_{\|a^{(k)} - a\| < \frac{1}{k}}$$

$$\text{Also } (a^{(k)}) \xrightarrow{k \rightarrow \infty} a.$$

$$\Rightarrow a \in A \quad \zeta$$

(2) vgl. Saalübung

(3) wie in HM I

□

(vgl. Abb. 18.1)

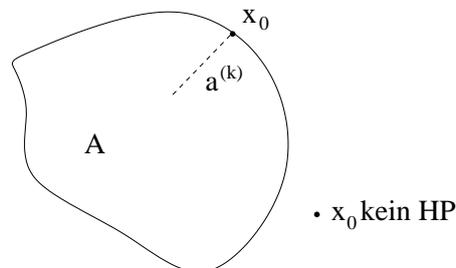


Abbildung 18.1: Häufungspunkte

Kapitel 19

Grenzwerte von Funktionen, Stetigkeit

Stets in diesem Abschnitt: $D \subset \mathbb{R}^n$ und $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ eine (vektorwertige) Funktion.
 f hat also die Form

$$f(x) = f(x_1, \dots, x_n) = (f_1(x_1, \dots, x_n), f_2(x_1, \dots, x_n), \dots, f_m(x_1, \dots, x_n))$$

wobei $f_j : D \rightarrow \mathbb{R}$ reellwertig ($j = 1, \dots, m$).

Kurz: $f = (f_1, \dots, f_m)$

Beispiel 19.1.

(1) $n = 2$, $D = \mathbb{R}^2$, $m = 3$,

$$f(x) = f(x_1, x_2) := (x_1 x_2, x_1^2 + 2x_2, \sin(x_1 x_2))$$

(2) n beliebig, $D := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x\| \leq 1\}$,

$$f(x) := \sqrt{1 - \|x\|} \quad (m = 1)$$

Vereinbarung: Im Falle $n = 2$ schreiben wir für (x_1, x_2) meist (x, y) , im Falle $n = 3$ für (x_1, x_2, x_3) meist (x, y, z) .

Veranschaulichung des Graphen von f

- im Fall $n = 2$, $m = 1$: Abb. 19.1
- im Fall $n = 1$, $m = 2$: Abb. 19.2

Definition 19.2. Sei x_0 ein Häufungspunkt (HP) von D und $y_0 \in \mathbb{R}^m$. Wir sagen:

$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0 \Leftrightarrow$ Für jede Folge $(x^{(k)})$ in D mit $x^{(k)} \rightarrow x_0$ für $k \rightarrow \infty$ und $\forall k \in \mathbb{N} \ x^{(k)} \neq x_0$ gilt:
 $f(x^{(k)}) \rightarrow y_0$

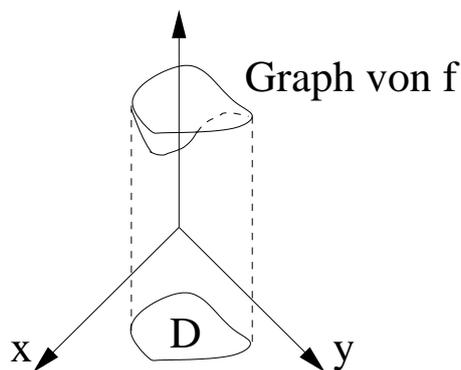
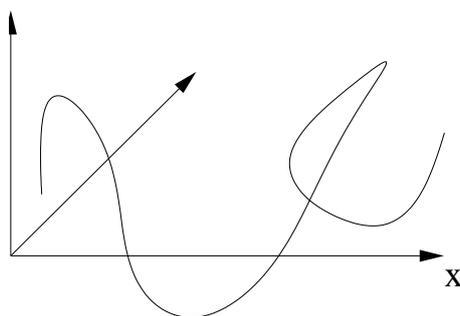
alternative Schreibweise:

$$f(x) \rightarrow y_0 \text{ für } x \rightarrow x_0$$

Satz 19.3. Sei x_0 Häufungspunkt von D , $g : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ sei eine weitere Funktion.

(1)

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0 \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x \in D \setminus \{x_0\} \quad [\|x - x_0\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - y_0\| < \varepsilon]$$

Abbildung 19.1: $n = 2, m = 1$ Abbildung 19.2: $n = 1, m = 2$ (Kurve im Raum)

(2) Aus $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0$ und $\lim_{x \rightarrow x_0} g(x) = z_0$ ($\in \mathbb{R}^m$) folgt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} (f(x) + g(x)) = y_0 + z_0, \quad \lim_{x \rightarrow x_0} (\lambda f(x)) = \lambda y_0 \quad (\lambda \in \mathbb{R})$$

$$\lim_{x \rightarrow x_0} (f(x) \cdot g(x)) = y_0 \cdot z_0$$

(3) Ist $m = 1$, $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0$, $\lim_{x \rightarrow x_0} g(x) = z_0 \neq 0$, dann:

$$\exists \delta > 0 \forall x \in D \cap U_\delta(x_0) = \hat{D} \quad g(x) \neq 0$$

und

$$\frac{f}{g} : \hat{D} \rightarrow \mathbb{R} \text{ gilt } \left(\frac{f}{g} \right) (x) \xrightarrow{x \rightarrow x_0} \frac{y_0}{z_0}$$

(4) **CAUCHY-Kriterium:**

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) \text{ existiert} \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x, z \in D \quad \left[0 < \|x - x_0\|, \|z - x_0\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - f(z)\| < \varepsilon \right]$$

(5) Ist $f = (f_1, \dots, f_m)$ und $y_0 = (y_{0,1}, \dots, y_{0,m})$, so gilt:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = y_0 \Leftrightarrow \forall j \in \{1, \dots, m\} \lim_{x \rightarrow x_0} f_j(x) = y_{0,j}$$

Beweis: (1) bis (4) wie in HM I, (5) folgt aus 18.3 (1)

□

Beispiel 19.4. $D = \mathbb{R}^2$, $f(x, y) = (xy, x^2 + y^2, \sin(xy))$

Dann gilt:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (1,1)} f(x, y) = (1, 2, \sin(1))$$

denn:

Sei $((x_n, y_n))$ Folge in D mit $(x_n, y_n) \rightarrow (1, 1)$, denn nach 18.3 gilt: $x_n \rightarrow 1$, $y_n \rightarrow 1$

$$\begin{aligned} \Rightarrow x_n y_n &\rightarrow 1, x_n^2 + y_n^2 \rightarrow 2, \sin(x_n y_n) \rightarrow \sin(1) \\ \Rightarrow_{18.3} \underbrace{(x_n y_n, x_n^2 + y_n^2, \sin(x_n y_n))}_{=f(x_n, y_n)} &\rightarrow (1, 2, \sin(1)) \end{aligned}$$

Beispiel 19.5. $D = \mathbb{R}^2$

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{für } (x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\} \\ 0 & \text{für } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Behauptung:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) \text{ existiert nicht!}$$

Beweis:

$$f(x, 0) = 0, f(x, x) = \frac{1}{2} \quad \text{für alle } x \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$$

d.h. ist z.B. $(x_n, y_n) = (\frac{1}{n}, 0)$, so gilt $(x_n, y_n) \rightarrow (0, 0)$ und $f(x_n, y_n) = 0 \rightarrow 0$.

Ist aber $(\tilde{x}_n, \tilde{y}_n) = (\frac{1}{n}, \frac{1}{n})$, so gilt wieder $(\tilde{x}_n, \tilde{y}_n) \rightarrow (0, 0)$, aber $f(\tilde{x}_n, \tilde{y}_n) = \frac{1}{2} \rightarrow \frac{1}{2}$. □

Definition 19.6.

(1) f heißt in $x_0 \in D$ stetig, wenn gilt:

Für jede Folge $(x^{(k)})$ in D mit $x^{(k)} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} x_0$ gilt $f(x^{(k)}) \rightarrow f(x_0)$ für $k \rightarrow \infty$.

(Wie HM I zeigt man: f stetig in $x_0 \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x \in D [\|x - x_0\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - f(x_0)\| < \varepsilon]$)

(2) f heißt stetig auf D , wenn f in jedem $x_0 \in D$ stetig ist. Wir schreiben in diesem Fall auch:

$$f \in C(D, \mathbb{R}^m)$$

Beachte: Beim Stetigkeitsbegriff ist δ abhängig von ε und x_0 .

(3) f heißt auf D gleichmäßig stetig, wenn gilt:

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 \forall x, y \in D \quad [\|x - y\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - f(y)\| < \varepsilon]$$

(4) f heißt auf D LIPSCHITZ-stetig, wenn ein $L \geq 0$ existiert mit

$$\forall x, y \in D \quad [\|f(x) - f(y)\| \leq L \cdot \|x - y\|]$$

Klar: LIPSCHITZ-Stetigkeit \Rightarrow gleichmäßige Stetigkeit \Rightarrow Stetigkeit

Satz 19.7. Sei $x_0 \in D$, $g : D \rightarrow \mathbb{R}^m$

(1) Ist $f = (f_1, \dots, f_m)$, so gilt:

$$f \left| \begin{array}{l} \text{stetig in } x_0 \\ \text{stetig auf } D \\ \text{gleichmäßig stetig auf } D \\ \text{LIPSCHITZ-stetig auf } D \end{array} \right. \Leftrightarrow \forall j \in \{1, \dots, m\} f_j \left| \begin{array}{l} \text{stetig in } x_0 \\ \text{stetig auf } D \\ \text{gleichmäßig stetig auf } D \\ \text{LIPSCHITZ-stetig auf } D \end{array} \right.$$

(2) Ist x_0 außerdem Häufungspunkt von D , so gilt:

$$f \text{ stetig in } x_0 \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$$

(3) Ist f stetig in x_0 und $f(x_0) \neq 0$, so existiert $\delta > 0$ mit

$$\forall x \in D \cap U_\delta(x_0) \quad f(x) \neq 0$$

(4) Ist $m = 1$ und sind f, g stetig in x_0 und ist $g(x_0) \neq 0$, so existiert $\delta > 0$ mit

$$\frac{f}{g} : D \cap U_\delta(x_0) \rightarrow \mathbb{R} \text{ ist stetig in } x_0$$

(5) Sind f, g stetig in x_0 und ist $\alpha \in \mathbb{R}$, so sind $f + g, \alpha f, f \cdot g$ stetig in x_0 .

(6) $C(D, \mathbb{R}^m)$ ist ein \mathbb{R} -Vektorraum.

Beweis: (1) mit 18.3, Rest wie in HM I □

Satz 19.8. Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ stetig in $x_0 \in D$; ferner sei $E \subset \mathbb{R}^m, g : E \rightarrow \mathbb{R}^p, f(D) \subset E, g$ sei stetig in $y_0 := f(x_0)$.

Dann ist $g \circ f : D \rightarrow \mathbb{R}^p$ stetig in x_0 .

Beweis: wie in HM I □

Satz 19.9. $D \subset \mathbb{R}^n$ sei kompakt und $f \in C(D, \mathbb{R}^m)$. Dann gilt:

(1) f ist gleichmäßig stetig auf D .

(2) Ist $m = 1$, so existieren $a, b \in D$ mit

$$\forall x \in D \quad f(a) \leq f(x) \leq f(b)$$

(„Stetiges f nimmt auf kompakten Mengen Minimum und Maximum an!“)

(3) $f(D)$ ist kompakt.

(4) Ist f injektiv auf D , so ist $f^{-1} : f(D) \rightarrow D$ stetig.

Beweis:

(1) – (3) wie in HM I

(4) Sei $y_0 \in f(D), (y^{(k)})$ Folge in $f(D)$ mit $y^{(k)} \rightarrow y_0$.

Seien $x_0 := f^{-1}(y_0), x^{(k)} := f^{-1}(y^{(k)})$ für $k \in \mathbb{N}$.

Annahme: $x^{(k)} \not\rightarrow x_0$.

Dann existiert $\varepsilon > 0$ und Teilfolge $(x^{(k_j)})$ mit

$$\|x^{(k_j)} - x_0\| \geq \varepsilon \text{ für alle } j \in \mathbb{N}$$

Da D kompakt, existiert eine konvergente Teilfolge $(x^{(k_{j_\nu})})_{\nu \in \mathbb{N}}$ mit Grenzwert $x_1 \in D$.

Da f stetig, gilt $f(x^{(k_{j_\nu})}) \xrightarrow{\nu \rightarrow \infty} f(x_1)$. Andererseits $f(x^{(k_{j_\nu})}) = y^{(k_{j_\nu})} \rightarrow y_0$

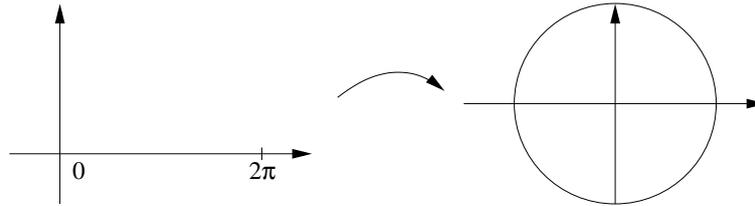
$$\Rightarrow f(x_1) = y_0 = f(x_0) \underset{\text{inj.}}{\Rightarrow} x_1 = x_0$$

Andererseits $\|x^{(k_j)} - x_0\| \geq \varepsilon$

$$\underbrace{\|x^{(k_{j_\nu})} - x_0\|}_{\rightarrow x_1} \geq \varepsilon \Rightarrow \|x_1 - x_0\| \geq \varepsilon \quad \text{!}$$

□

Achtung: In (4) ist die Kompaktheitsvoraussetzung wesentlich!

Abbildung 19.3: $f(x) = (\cos(x), \sin(x))$

Beispiel 19.10. $D := [0, 2\pi)$, $f(x) := (\cos(x), \sin(x))$
 f stetig, injektiv, aber f^{-1} ist nicht stetig in $(1, 0)$. (vgl. Abb. 19.3)

Beispiel 19.11. $D = \mathbb{R}^2$

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{für } (x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\} \\ 0 & \text{für } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Da $(0, 0)$ Häufungspunkt von $\mathbb{R}^2 = D$ und $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y)$ nicht existiert (Bsp. 19.5), ist f in $(0, 0)$ nicht stetig.

Definition 19.12. $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ heißt *beschränkt*, wenn ein $\gamma \geq 0$ existiert mit

$$\forall x \in D \quad \|f(x)\| \leq \gamma \quad (\Leftrightarrow f(D) \text{ ist beschränkt})$$

Betrachte den Spezialfall *linearer Abbildungen*:

Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linear, d.h.

$$\forall x, y \in \mathbb{R}^n \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R} \quad f(\alpha x + \beta y) = \alpha f(x) + \beta f(y). \quad (19-i)$$

Lineare Algebra \Rightarrow Es existiert eine $m \times n$ -Matrix A mit

$$\forall x \in \mathbb{R}^n \quad f(x) = Ax \quad (:= A \cdot x^\top)$$

(Ist umgekehrt A eine $m \times n$ -Matrix und $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ definiert durch $g(x) := Ax$, so ist g linear.)

Sind nun f und A wie in (19-i), so gilt:

$$\forall x \in \mathbb{R}^n \quad \|f(x)\| = \|Ax\| \leq \|A\| \cdot \|x\|$$

$$\Rightarrow \forall x, y \in \mathbb{R}^n \quad \|f(x) - f(y)\| \stackrel{\text{lin.}}{=} \|f(x - y)\| \leq \|A\| \cdot \|x - y\|$$

$$\Rightarrow f \text{ ist auf } \mathbb{R}^n \text{ LIPSCHITZ-stetig mit LIPSCHITZ-Konstante } L := \|A\|$$

Insbesondere:

Satz 19.13. Ist $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linear, so gilt

$$f \in C(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$$

Kapitel 20

Folgen, Reihen, Potenzreihen und Stetigkeit in \mathbb{C}

\mathbb{C} ist als *Menge* identisch mit \mathbb{R}^2 .

„Identifiziere“ wie folgt:

$$\begin{aligned} z &= x + iy \in \mathbb{C} & (x, y) &\in \mathbb{R}^2 \\ \operatorname{Re} z &= x & & \\ \operatorname{Im} z &= y & & \\ |z| &= \sqrt{x^2 + y^2} & \|(x, y)\| &= \sqrt{x^2 + y^2} \\ w &= u + iv & & (u, v) \\ z + w &= (x + u) + i(y + v) & (x, y) + (u, v) &= (x + u, y + v) \end{aligned}$$

Wegen dieser Identifikationen gelten die in den Abschnitten 18 und 19 entwickelten Begriffe und Sätze auch in \mathbb{C} . (Gewisse Ausnahme: Inneres Produkt in \mathbb{R}^2 hat (bisher) kein Analogon in \mathbb{C} .)

20.1 Konvergenz von Folgen

Eine Folge (z_n) in \mathbb{C} heißt *konvergent*, wenn ein $z_0 \in \mathbb{C}$ existiert mit

$$|z_n - z_0| \rightarrow 0$$

In diesem Fall ist z_0 eindeutig bestimmt und man schreibt

$$z_0 = \lim_{n \rightarrow \infty} z_n, \quad \text{oder: } z_n \rightarrow z_0 \text{ für } n \rightarrow \infty.$$

Es gilt:

$$z_n \rightarrow z_0 \text{ für } n \rightarrow \infty \Leftrightarrow \operatorname{Re} z_n \rightarrow \operatorname{Re} z_0, \operatorname{Im} z_n \rightarrow \operatorname{Im} z_0$$

Zu den Sätzen in Abschnitt 18 kommt hinzu:

Satz 20.1. $(z_n), (w_n)$ seien Folgen in \mathbb{C} .

(1) Aus $z_n \rightarrow z_0, w_n \rightarrow w_0$ folgt: $z_n w_n \rightarrow z_0 w_0$.

(2) Gilt außerdem $w_0 \neq 0$, so existiert ein $n_0 \in \mathbb{N}$ mit $\forall n \geq n_0 \ w_n \neq 0$ und $\frac{z_n}{w_n} \rightarrow \frac{z_0}{w_0}$.

Beweis: wie in HM I

□

20.2 Unendliche Reihen

Sei (a_n) eine Folge in \mathbb{C} und $\forall n \in \mathbb{N} \quad s_n := a_1 + a_2 + \cdots + a_n$.

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ heißt konvergent} \quad :\Leftrightarrow \quad (s_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ ist konvergent}$$

In diesem Fall heißt

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n := \lim_{n \rightarrow \infty} s_n$$

Reihenwert.

Eine nicht konvergente Reihe heißt *divergent*.

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ heißt absolut konvergent} \quad :\Leftrightarrow \quad \sum_{n=1}^{\infty} |a_n| \text{ konvergent.}$$

Wörtlich wie in HM I gelten die Aussagen von

Satz 20.2.

(1) CAUCHY-Kriterium:

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ konvergent} \quad \Leftrightarrow \quad \forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall m \geq n \geq n_0 \quad \left| \sum_{k=n}^m a_k \right| < \varepsilon$$

(2)

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ absolut konvergent} \quad \Rightarrow \quad \sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ konvergent}$$

und

$$\left| \sum_{n=1}^{\infty} a_n \right| \leq \sum_{n=1}^{\infty} |a_n|$$

(3) Majoranten- und Minorantenkriterium:

$$(\alpha_n) \text{ reelle Folge, } \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n \text{ konvergent, } (a_n) \text{ komplexe Folge, } \forall n \in \mathbb{N} \quad |a_n| \leq \alpha_n$$

$$\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ absolut konvergent, } \sum_{n=1}^{\infty} |a_n| \leq \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n$$

(4) Wurzel- und Quotientenkriterium

(5) $\sum_{n=0}^{\infty} a_n, \sum_{n=0}^{\infty} b_n$ absolut konvergent,

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad c_n := a_0 b_n + a_1 b_{n-1} + \cdots + a_n b_0$$

$$\Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} c_n \text{ absolut konvergent, und}$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} c_n = \left(\sum_{n=0}^{\infty} a_n \right) \cdot \left(\sum_{n=0}^{\infty} b_n \right)$$

(CAUCHY-Produkt)

20.3 Komplexe Funktionen

Sei $D \subset \mathbb{C}$ und $z_0 \in \mathbb{C}$, z_0 heißt Häufungspunkt von D : \Leftrightarrow Es existiert Folge (z_n) in D mit $\forall n \in \mathbb{N} z_n \neq z_0$ und $z_n \rightarrow z_0$ für $n \rightarrow \infty$.

Die Begriffe Grenzwert $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z)$, Stetigkeit von f in z_0 , Stetigkeit von f auf D werden (gemäß der genannten Identifikationen) wie im Reellen (Abschnitt 19) definiert.

Die dazugehörigen Sätze (19.3, 19.7, 19.8) gelten genauso auch für komplexe Funktionen.

Neu:

Satz 20.3. $D \subset \mathbb{C}$; $f, g : D \rightarrow \mathbb{C}$ Funktionen.

(1) Ist z_0 Häufungspunkt von D und gilt

$$\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = w_0, \quad \lim_{z \rightarrow z_0} g(z) = w_1,$$

so gilt:

$$\lim_{z \rightarrow z_0} (f \cdot g)(z) = w_0 \cdot w_1 \quad (\text{Produkt in } \mathbb{C})$$

Ist außerdem $w_1 \neq 0$, so existiert ein $\delta > 0$ mit

$$\forall z \in U_\delta(z_0) \cap D \quad g(z) \neq 0,$$

und

$$\frac{f}{g}(z) \xrightarrow{z \rightarrow z_0} \frac{w_0}{w_1}$$

(2) f, g stetig in $z_0 \Rightarrow fg$ stetig in z_0 .

20.4 Potenzreihen

Sei $(a_n)_{n=0}^\infty$ eine Folge in \mathbb{C} ; $z_0 \in \mathbb{C}$.

Dann heißt

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n (z - z_0)^n$$

eine *Potenzreihe*.

Wie in HM I zeigt man

Satz 20.4.

(1) Ist $\left(\sqrt[n]{|a_n|} \right)_{n \in \mathbb{N}}$ unbeschränkt, so konvergiert die Potenzreihe nur für $z = z_0$.

(2) Ist $\left(\sqrt[n]{|a_n|} \right)_{n \in \mathbb{N}}$ beschränkt und

$$\varrho := \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}$$

so gilt:

(i) Ist $\varrho = 0$, so konvergiert die Potenzreihe für *alle* $z \in \mathbb{C}$ *absolut*.

(ii) Ist $\varrho > 0$, so konvergiert die Potenzreihe absolut für

$$|z - z_0| < \frac{1}{\varrho}$$

und sie divergiert für $|z - z_0| > \frac{1}{\varrho}$.

(Im Falle $|z - z_0| = \frac{1}{\varrho}$ ist keine allgemeine Aussage möglich.)

Setze:

$$r := \begin{cases} 0 & \text{falls } \sqrt[n]{|a_n|} \text{ unbeschränkt} \\ \infty & \text{falls } \sqrt[n]{|a_n|} \text{ beschränkt, } \varrho = 0 \\ \frac{1}{\varrho} & \text{falls } \sqrt[n]{|a_n|} \text{ beschränkt, } \varrho > 0 \end{cases}$$

r heißt der *Konvergenzradius* der Potenzreihe.

D.h.:

- Ist $r = \infty$, so konvergiert die Potenzreihe in jedem $z \in \mathbb{C}$.
- Ist $r = 0$, so konvergiert die Potenzreihe nur in $z = z_0$.
- Ist $0 < r < \infty$, so konvergiert die Potenzreihe im (Inneren des) *Kreises* $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_0| < r\}$, und sie divergiert für $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_0| > r\}$.

(vgl. Abb. 20.1)

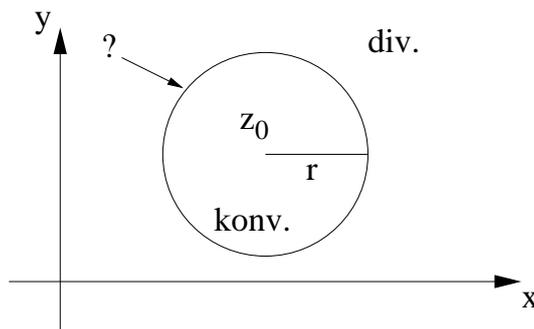


Abbildung 20.1: Konvergenzradius, Konvergenz und Divergenz

Ist $D \subset \mathbb{C}$ und (f_n) eine Folge von Funktionen $f_n : D \rightarrow \mathbb{C}$, so definiert man die Begriffe *punktweise* Konvergenz und *gleichmäßige* Konvergenz wörtlich wie in HM I.

Wie in HM I zeigt man

Satz 20.5.

- (1) D , (f_n) wie oben. Sind alle f_n stetig auf D und konvergiert (f_n) *gleichmäßig* gegen $f : D \rightarrow \mathbb{C}$, dann ist f stetig auf D .
- (2) Sei $\sum_{n=0}^{\infty} a_n(z - z_0)^n$ eine Potenzreihe mit Konvergenzradius $r > 0$, $D := \{z \in \mathbb{C} : |z - z_0| < r\}$. ($D := \mathbb{C}$, falls $r = \infty$), und

$$f(z) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n(z - z_0)^n \quad \text{für } z \in D.$$

Dann gilt:

- (i) f ist stetig auf D .

(ii) Ist $\tilde{r} > 0$ mit $\tilde{r} < r$, so konvergiert die Potenzreihe auf

$$\tilde{D} := \{z \in \mathbb{C} : |z - z_0| \leq \tilde{r}\} \text{ gleichm\u00e4\u00dfig}$$

(vgl. Abb 20.2)

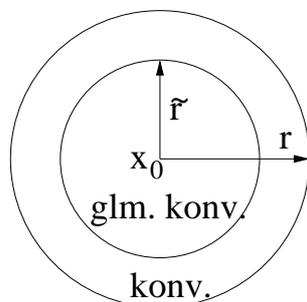


Abbildung 20.2: Potenzreihen konvergieren glm. auf kompakten Teilmengen des Konvergenzkreises

In HM I hatten wir definiert:

$$e^z := e^x (\cos y + i \sin y)$$

$$\cos z := \frac{1}{2} (e^{iz} + e^{-iz})$$

$$\sin z := \frac{1}{2i} (e^{iz} - e^{-iz})$$

f\u00fcr $z = x + iy \in \mathbb{C}$, $x, y \in \mathbb{R}$.

Verwendet man die *reellen* Potenzreihen f\u00fcr e^x , $\cos y$, $\sin y$ (in der Definition von e^z) und berechnet die reellen CAUCHY-Produkt-Reihen f\u00fcr $e^x \cos y$ und $e^x \sin y$, so erh\u00e4lt man

$$e^z = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \cdot z^n \quad \text{f\u00fcr alle } z \in \mathbb{C}.$$

Daraus folgt nach Einsetzen in obige Definitionen f\u00fcr \cos , \sin :

$$\cos z = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n)!} \cdot z^{2n}, \quad \sin z = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n+1)!} \cdot z^{2n+1} \quad \text{f\u00fcr alle } z \in \mathbb{C}.$$

Wegen 20.5: e^z , \cos , \sin sind *stetig* auf \mathbb{C} .

Wie im Reellen zeigt man:

Ist $\omega \in \mathbb{C}$, $|\omega| < 1$, so konvergiert die *geometrische Reihe* $\sum_{n=0}^{\infty} \omega^n$, und

$$\sum_{n=0}^{\infty} \omega^n = \frac{1}{1 - \omega}$$

Zum Abschluss:

$$\sinh z := \frac{1}{2} (e^z - e^{-z}) \quad z \in \mathbb{C}$$

$$\cosh z := \frac{1}{2} (e^z + e^{-z}) \quad z \in \mathbb{C}$$

$$\tanh z := \frac{\sinh z}{\cosh z} \quad z \in \mathbb{C}, \cosh z \neq 0$$

$$\tan z := \frac{\sin z}{\cos z} \quad z \in \mathbb{C}, \cos z \neq 0$$

Kapitel 21

Differentialrechnung im \mathbb{R}^n

21.1 Partielle Differenzierbarkeit

Beispiel 21.1. Sei $f(x, y) := 2x^2y^3$ für $(x, y) \in \mathbb{R}^2$.

Faßt man für den Moment y als Konstante auf, so kann man $f(x, y)$ nach x differenzieren. Diese Ableitung wird mit

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) \quad \text{oder} \quad f_x(x, y) \quad \text{oder} \quad D_1 f(x, y) \quad \text{bezeichnet.}$$

Also im Beispiel:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 4xy^3$$

Entsprechend kann man x als Konstante auffassen und nach y differenzieren. Bezeichnung

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \quad \text{oder} \quad f_y(x, y) \quad \text{oder} \quad D_2 f(x, y)$$

Im Beispiel:

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 6x^2y^2$$

Beispiel 21.2. $f(x, y, z) := x^2z + 3xyz$. Dann:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y, z) = f_x(x, y, z) = D_1 f(x, y, z) = 2xz + 3yz$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y, z) = f_y(x, y, z) = D_2 f(x, y, z) = 3xz$$

$$\frac{\partial f}{\partial z}(x, y, z) = f_z(x, y, z) = D_3 f(x, y, z) = x^2 + 3xy$$

Stets in diesem Abschnitt: $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ eine reellwertige Funktion.

Sei $x_0 = (x_{0,1}, x_{0,2}, \dots, x_{0,n}) \in D$, sei $h \in \mathbb{R}$, $h \neq 0$, und e_i der i -te Einheitsvektor.

Da D offen, existiert $\delta > 0$ mit $x_0 + he_i \in D$ für $0 < |h| < \delta$.

(Beachte $\|(x_0 + he_i) - x_0\| = \|he_i\| = |h| \cdot \|e_i\| = |h| < \delta$)

$$f(x_0 + he_i) = f(x_{0,1}, x_{0,2}, \dots, x_{0,i-1}, x_{0,i} + h, x_{0,i+1}, \dots, x_{0,n})$$

Definition 21.3. f heißt in x_0 partiell differenzierbar nach x_i , wenn

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + he_i) - f(x_0)}{h} \quad \text{existiert (in } \mathbb{R}\text{)}$$

Im Fall der Existenz heißt der Grenzwert *partielle Ableitung von f in x_0 nach x_i* und wird notiert als

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) \quad \text{oder} \quad f_{x_i}(x_0) \quad \text{oder} \quad D_i f(x_0)$$

Bemerkung 21.4. Im Fall $n = 2$ wird (wie vereinbart) häufig (x, y) statt (x_1, x_2) geschrieben, im Fall $n = 3$ häufig (x, y, z) statt (x_1, x_2, x_3) . Entsprechend werden die partiellen Ableitungen notiert:

$$f_x, f_y, f_z \quad \text{oder} \quad \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}$$

Beispiel 21.5.

(1) $f(x, y, z) = 2x^2 + yz + e^{xyz}$

$$f_x(x, y, z) = 4x + yz \cdot e^{xyz}$$

$$f_y(x, y, z) = z + xz \cdot e^{xyz}$$

$$f_z(x, y, z) = y + xy \cdot e^{xyz}$$

(2)

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Für $(x, y) \neq (0, 0)$:

$$f_x(x, y) = \frac{y(x^2 + y^2) - 2x \cdot xy}{(x^2 + y^2)^2} = \frac{y^3 - x^2y}{(x^2 + y^2)^2}$$

Im Nullpunkt:

$$\frac{f((0, 0) + he_1) - f(0, 0)}{h} = \frac{f(h, 0) - f(0, 0)}{h} = \frac{\frac{h \cdot 0}{h^2 + 0^2} - 0}{h} = 0 \quad (\rightarrow 0 \text{ für } h \rightarrow 0)$$

$\Rightarrow f$ in $(0, 0)$ partiell nach x differenzierbar und $f_x(0, 0) = 0$.

Genauso: $f_y(0, 0) = 0$.

Also: f ist überall (auf ganz \mathbb{R}^2) partiell differenzierbar, aber in $(0, 0)$ nicht stetig.

(3) $f(x, y) := \sqrt{x^2 + y^2} = \|(x, y)\|$.

$(x, y) \neq 0$:

$$f_x(x, y) = \frac{2x}{2\sqrt{x^2 + y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$f_y(x, y) = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

Im Nullpunkt:

$$\frac{f((0, 0) + he_1) - f(0, 0)}{h} = \frac{f(h, 0) - f(0, 0)}{h} = \frac{\sqrt{h^2 + 0^2} - 0}{h} = \frac{|h|}{h} = \begin{cases} 1 & \text{für } h > 0 \\ -1 & \text{für } h < 0 \end{cases}$$

konvergiert *nicht* für $h \rightarrow 0$.

D.h. f ist in $(0, 0)$ nicht partiell differenzierbar nach x . (genauso: nach y)

Definition 21.6.

(1) f heißt in x_0 partiell differenzierbar, wenn f in x_0 partiell differenzierbar nach allen Variablen x_1, \dots, x_n ist.

- (2) f heißt auf D partiell differenzierbar, wenn f in jedem $x_0 \in D$ partiell differenzierbar ist.
- (3) f heißt auf D stetig partiell differenzierbar, wenn f auf D partiell differenzierbar ist und alle partiellen Ableitungen $f_{x_1}, \dots, f_{x_n} : D \rightarrow \mathbb{R}$ auf D stetig sind.

Bezeichnungen in diesem Fall: $f \in C^1(D, \mathbb{R})$.

- (4) Ist f in $x_0 \in D$ partiell differenzierbar, so heißt

$$(f_{x_1}(x_0), f_{x_2}(x_0), \dots, f_{x_n}(x_0)) =: (\text{grad } f)(x_0)$$

der Gradient von f in x_0 .

Beispiel 21.7. $f(x) = \|x\| = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2}$.

Für $x \neq 0$:

$$f_{x_i}(x) = \frac{2x_i}{2\sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2}} = \frac{x_i}{\|x\|}$$

$$\Rightarrow (\text{grad } f)(x) = \left(\frac{x_1}{\|x\|}, \dots, \frac{x_n}{\|x\|} \right) = \frac{1}{\|x\|} \cdot x$$

Definition 21.8. Die partiellen Ableitungen f_{x_1}, \dots, f_{x_n} heißen (sofern sie existieren) partielle Ableitungen erster Ordnung.

Definition 21.9. Ist f auf D partiell differenzierbar nach x_i und ist $f_{x_i} : D \rightarrow \mathbb{R}$ in $x_0 \in D$ partiell differenzierbar nach x_j , so heißt

$$\left(\frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right) \right) (x_0) = (f_{x_i})_{x_j}(x_0) = (D_j(D_i f))(x_0)$$

$$= \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x_0) = f_{x_i x_j}(x_0) = (D_j(D_i f))(x_0)$$

partielle Ableitung zweiter Ordnung (nach x_i und x_j).

Im Falle $i = j$ schreibt man auch

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2}(x_0) = f_{x_i x_i}(x_0) = (D_i^2 f)(x_0)$$

Entsprechend sind partielle Ableitungen höherer Ordnung definiert. Schreibweise analog.

$$\frac{\partial^4 f}{\partial x_1 (\partial x_3)^2 \partial x_2} = \frac{\partial}{\partial x_1} \left(\frac{\partial}{\partial x_3} \left(\frac{\partial}{\partial x_3} \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \right) \right) \right)$$

$n = 2$:

$$\frac{\partial^3 f}{\partial y \partial x^2} = f_{xxy}, \quad \frac{\partial^7 f}{\partial x^6 \partial y} = f_{yxxxxxx}$$

Beispiel 21.10. $f(x, y, z) := xy^2 \sin z$

$$f_x = y^2 \sin z, \quad f_{xy} = 2y \sin z, \quad f_{xyz} = 2y \cos z$$

$$f_z = xy^2 \cos z, \quad f_{zy} = 2xy \cos z, \quad f_{zyx} = 2y \cos z$$

Definition 21.11. Sei $m \in \mathbb{N}$. f heißt auf D m -mal stetig partiell differenzierbar, wenn alle partiellen Ableitungen der Ordnung $\leq m$ auf D existieren und auf D stetig sind.

Bezeichnung in diesem Fall: $f \in C^m(D, \mathbb{R})$.

f heißt auf D unendlich oft (beliebig oft) (stetig) partiell differenzierbar, wenn

$$f \in \bigcap_{m \in \mathbb{N}} C^m(D, \mathbb{R}) =: C^\infty(D, \mathbb{R})$$

Satz 21.12 (Satz von Schwarz). Sei $f \in C^2(D, \mathbb{R})$ (beachte: die 2. partiellen Ableitungen sind somit als *stetig* vorausgesetzt.)

Dann gilt:

$$f_{x_i x_j}(x_0) = f_{x_j x_i}(x_0)$$

für alle $x_0 \in D$ und für alle $i, j \in \{1, \dots, n\}$.

Korollar 21.13. Sei $m \in \mathbb{N}$ und $f \in C^m(D, \mathbb{R})$.

Dann ist jede partielle Ableitung von f der Ordnung $\leq m$ unabhängig von der Reihenfolge bei der partiellen Differentiation.

Beispiel 21.14.

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy(x^2 - y^2)}{x^2 + y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Für $(x, y) \neq (0, 0)$:

$$f_x(x, y) = \frac{[y(x^2 - y^2) + 2x^2y](x^2 + y^2) - 2x^2y(x^2 - y^2)}{(x^2 + y^2)^2}$$

Im Nullpunkt:

$$\frac{f((0, 0) + he_1) - f(0, 0)}{h} = \frac{f(h, 0) - f(0, 0)}{h} = 0$$

$\Rightarrow f_x(0, 0) = 0$.

($\Rightarrow f$ ist auf $D = \mathbb{R}^2$ partiell nach x differenzierbar.)

$$\frac{f_x((0, 0) + he_2) - f_x(0, 0)}{h} = \frac{f_x(0, h) - f_x(0, 0)}{h} = \frac{1}{h} \left(\frac{-h^3 h^2}{h^4} \right) = -1 \quad (\rightarrow -1 \text{ für } h \rightarrow 0)$$

$\Rightarrow f_x$ in $(0, 0)$ partiell nach y differenzierbar, und $f_{xy}(0, 0) = -1$.

Analog: f ist auf $D = \mathbb{R}^2$ partiell nach y differenzierbar und

$$f_y(x, y) = -\frac{[x(y^2 - x^2) + 2y^2x](y^2 + x^2) - 2y^2x(y^2 - x^2)}{(y^2 + x^2)^2}$$

$$\frac{f_y((0, 0) + he_1) - f_y(0, 0)}{h} = 1$$

$\Rightarrow f_y$ in $(0, 0)$ partiell nach x differenzierbar, und $f_{yx}(0, 0) = 1 \neq f_{xy}(0, 0)$. (Aber f_{xy} und f_{yx} sind *nicht stetig* in $(0, 0)$.)

Zur Motivation des folgenden:

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

ist auf ganz \mathbb{R}^2 partiell differenzierbar, aber nicht stetig in $(0, 0)$.

Wir suchen jetzt einen Differenzierbarkeitsbegriff, der Stetigkeit (von f) impliziert.

Zur Erinnerung: Sei $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $x_0 \in I$, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$

f in x_0 differenzierbar

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R} \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = a$$

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R} \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - ah}{h} = 0$$

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R} \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|f(x_0 + h) - f(x_0) - ah|}{|h|} = 0$$

Jetzt wieder: $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $x_0 \in D$.

21.2 Differenzierbarkeit und Stetigkeit

Definition 21.15. f heißt in x_0 differenzierbar

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \in \mathbb{R}^n}} \frac{|f(x_0 + h) - f(x_0) - a \cdot h|}{\|h\|} = 0$$

$$\left(\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \in \mathbb{R}^n}} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - a \cdot h}{\|h\|} = 0 \right)$$

Bemerkung 21.16.

- (1) Ist $a \in \mathbb{R}^n$, so ist die Abbildung $\left\{ \begin{array}{l} \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \\ h \mapsto a \cdot h \end{array} \right\}$ linear und somit stetig, insbesondere gilt: $a \cdot h \rightarrow 0$ für $h \rightarrow 0$.
- (2) f differenzierbar in $x_0 \in D$

$$\Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}^n \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0) - a(x - x_0)}{\|x - x_0\|} = 0$$

Satz 21.17. f sei differenzierbar in $x_0 \in D$. Dann gilt:

- (1) f ist in x_0 partiell differenzierbar, und der Vektor a in der Definition der Differenzierbarkeit ist eindeutig bestimmt, und

$$a = (\text{grad } f)(x_0)$$

- (2) f ist stetig in x_0 .

Beweis:

- (1) Sei $a = (a_1, \dots, a_n)$ ein Vektor, der die in der Definition für Differenzierbarkeit (von f in x_0) geforderten Eigenschaft hat. Das heißt: Für jede Folge $(h^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ in \mathbb{R}^n mit $\forall k \in \mathbb{N} h^{(k)} \neq 0$ und $h^{(k)} \rightarrow 0$ (für $k \rightarrow \infty$) gilt

$$L(h^{(k)}) := \frac{|f(x_0 + h^{(k)}) - f(x_0) - a \cdot h^{(k)}|}{\|h^{(k)}\|} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

Sei $(\alpha_k)_{k \in \mathbb{N}}$ Folge in \mathbb{R} mit $\forall k \in \mathbb{N} \alpha_k \neq 0$ und $\alpha_k \rightarrow 0$

Setze

$$h^{(k)} := \alpha_k e_1 = (\alpha_k, 0, \dots, 0)$$

Also $\forall k h^{(k)} \neq 0$, $h^{(k)} \rightarrow 0$ und somit $L(h^{(k)}) \rightarrow 0$, d.h.

$$\frac{|f(x_0 + \alpha_k e_1) - f(x_0) - \alpha_k a_1|}{|\alpha_k|} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

$$\Rightarrow \frac{f(x_0 + \alpha_k e_1) - f(x_0)}{\alpha_k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} a_1$$

$\Rightarrow f$ ist in x_0 partiell differenzierbar nach x_1 , und $f_{x_1}(x_0) = a_1$

Analog andere Komponenten. \Rightarrow Behauptung.

- (2) Setze

$$\varrho(h) := \frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - a \cdot h}{\|h\|}$$

(mit a aus Definition der Differenzierbarkeit)

Dann $\varrho(h) \rightarrow 0$ für $h \rightarrow 0$ gemäß Definition.

Also

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + \underbrace{a \cdot h}_{\rightarrow 0} + \underbrace{\|h\| \cdot \varrho(h)}_{\xrightarrow{h \rightarrow 0} 0} \xrightarrow{h \rightarrow 0} f(x_0)$$

$\Rightarrow f$ stetig in x_0

□

Definition 21.18. Sei f differenzierbar in x_0 und a der (eindeutige) Vektor mit der Eigenschaft in der Definition der Differenzierbarkeit (21.15).

Dann heißt

$$a =: f'(x_0) \quad (\in \mathbb{R}^n)$$

Ableitung von f in x_0 .

Es gilt also nach Satz 21.17:

f differenzierbar in $x_0 \Rightarrow f$ partiell differenzierbar in x_0 und

$$f'(x_0) = (\text{grad } f)(x_0)$$

Achtung:

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

ist *partiell* differenzierbar auf ganz \mathbb{R}^2 , aber *nicht stetig* in $(0, 0)$, also nach 21.17 auch *nicht differenzierbar* in $(0, 0)$.

Beispiel 21.19. $f(x, y) = x \cdot y$

$$\Rightarrow (\text{grad } f)(x, y) = (y, x)$$

Sei $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, $h = (h_1, h_2) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$

$$\begin{aligned} &\Rightarrow \frac{f((x, y) + (h_1, h_2)) - f(x, y) - (\text{grad } f)(x, y) \cdot h}{\|(h_1, h_2)\|} \\ &= \frac{(x + h_1)(y + h_2) - xy - (yh_1 + xh_2)}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \\ &= \frac{h_1 h_2}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \\ &\Rightarrow \left| \frac{h_1 h_2}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \right| = \frac{|h_1 h_2|}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \leq \frac{\frac{1}{2}(h_1^2 + h_2^2)}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} = \frac{1}{2} \sqrt{h_1^2 + h_2^2} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0 \end{aligned}$$

$\Rightarrow f$ ist in (x, y) differenzierbar und $f'(x, y) = (y, x)$.

Satz 21.20. f sei auf D partiell differenzierbar und die partiellen Ableitungen $f_{x_1}, \dots, f_{x_n} : D \rightarrow \mathbb{R}$ seien *stetig* in $x_0 \in D$.

Dann ist f auch in x_0 differenzierbar.

(ohne Beweis)

Definition 21.21. f heißt *differenzierbar auf D* , wenn f in jedem $x_0 \in D$ differenzierbar ist.

Korollar 21.22. $f \in C^1(D, \mathbb{R}) \Rightarrow f$ ist in jedem $x_0 \in D$ differenzierbar.

Definition 21.23. Sei $m \in \mathbb{N}$. f heißt m -mal stetig differenzierbar, wenn $f \in C^m(D, \mathbb{R})$.

Definition 21.24. Sei $I \subset \mathbb{R}$ ein Intervall und $g : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine Funktion, also $g(t) = (g_1(t), \dots, g_n(t))$ (für $t \in I$) mit $g_j : I \rightarrow \mathbb{R}$ (für $j = 1, \dots, n$).

$$g \text{ heißt } \left\{ \begin{array}{l} \text{in } t_0 \in I \text{ differenzierbar} \\ \text{auf } I \text{ differenzierbar} \\ \text{auf } I \text{ stetig differenzierbar} \end{array} \right\} \Leftrightarrow \forall j \in \{1, \dots, n\} g_j \left\{ \begin{array}{l} \text{in } t_0 \text{ differenzierbar} \\ \text{auf } I \text{ differenzierbar} \\ \text{auf } I \text{ stetig differenzierbar} \end{array} \right\}$$

In diesem Fall: $g'(t_0) := (g'_1(t_0), \dots, g'_n(t_0))$

Beispiel 21.25.

(1) $g(t) := (\cos t, \sin t)$

$$\Rightarrow g'(t) = (-\sin t, \cos t)$$

(2) $g(t) := a + t(b - a)$ für $t \in [0, 1]$; $a, b \in \mathbb{R}^n$ fest

$$\Rightarrow g'(t) = (b_1 - a_1, b_2 - a_2, \dots) = b - a$$

Satz 21.26 (Kettenregel, spezielle Form). Sei $I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $g : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ sei differenzierbar in $t_0 \in I$; ferner gelte $g(I) \subset D$. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar in $x_0 := g(t_0)$.

Dann ist $f \circ g : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar in t_0 , und

$$\begin{aligned} (f \circ g)'(t_0) &= f'(g(t_0)) \cdot g'(t_0) \\ &= (\text{grad } f)(g(t_0)) \cdot (g'_1(t_0), \dots, g'_n(t_0)) \\ &= \sum_{j=1}^n f_{x_j}(g(t_0)) \cdot g'_j(t_0) \end{aligned}$$

Beweis in allgemeinerer Form in Satz 22.8.

Satz 21.27. Sind $f, h : D \rightarrow \mathbb{R}$ in $x_0 \in D$ differenzierbar, so ist auch $\alpha f + \beta h$ in x_0 differenzierbar ($\alpha, \beta \in \mathbb{R}$), und

$$(\alpha f + \beta h)'(x_0) = \alpha f'(x_0) + \beta h'(x_0)$$

(Beweis selbst)

Definition 21.28.

(1) Seien $a, b \in \mathbb{R}^n$

$$S[a, b] := \{a + t(b - a) : t \in [0, 1]\}$$

heißt *Verbindungsstrecke* von a und b .

(2) $M \subset \mathbb{R}^n$ heißt *konvex*, wenn gilt:

$$\forall a, b \in M \quad S[a, b] \subset M$$

(vgl. Abb. 21.1)

(3) Seien $x_0, \dots, x_m \in \mathbb{R}^n$;

$$S[x_0, \dots, x_m] := \bigcup_{j=1}^m S[x_{j-1}, x_j]$$

heißt *Streckenzug* durch x_0, \dots, x_m . (vgl. Abb. 21.2)

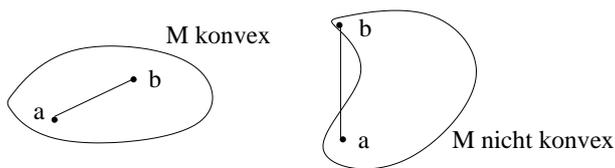


Abbildung 21.1: Konvexe und nicht konvexe Mengen

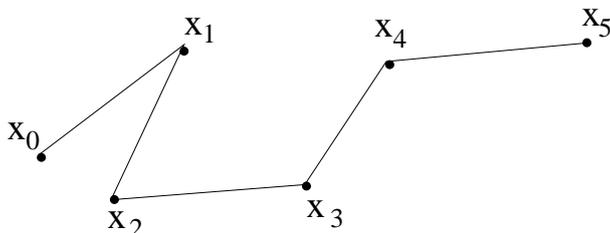


Abbildung 21.2: Streckenzug

(4) $G \subset \mathbb{R}^n$ heißt *Gebiet*, wenn gilt

- i) G ist offen
- ii) $\forall a, b \in G \exists x_0, \dots, x_m \in G \quad x_0 = a, x_m = b \quad S[x_0, \dots, x_m] \subset G$

(vgl. Abb. 21.3)

Satz 21.29 (Mittelwertsatz). $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sei differenzierbar auf D . Es seien $a, b \in D$ mit $S[a, b] \subset D$. Dann existiert ein $\xi \in S[a, b]$ mit

$$f(b) - f(a) = f'(\xi) \cdot (b - a)$$

Beweis: Setze $g(t) := a + t(b - a)$ für $t \in [0, 1]$. Dann $g([0, 1]) = S[a, b] \subset D$. Setze $\phi(t) := f(g(t))$. Nach Kettenregel: ϕ differenzierbar auf $[0, 1]$ und

$$\begin{aligned} \phi'(t) &= f'(g(t)) \cdot g'(t) = f'(a + t(b - a)) \cdot (b - a) \\ \Rightarrow f(b) - f(a) &= f(g(1)) - f(g(0)) = \phi(1) - \phi(0) \stackrel{\text{MWS}}{=} \phi'(\eta) \cdot (1 - 0) = \phi'(\eta) \quad \eta \in [0, 1] \\ &= f'(\underbrace{a + \eta(b - a)}_{=: \xi \in S[a, b]}) \cdot (b - a) \end{aligned}$$

□

Korollar 21.30. Sei $G \subset \mathbb{R}^n$ ein Gebiet, und $f, g : G \rightarrow \mathbb{R}$ seien differenzierbar auf G .

(1) f ist konstant auf $G \Leftrightarrow \forall x \in G \quad f'(x) = 0$

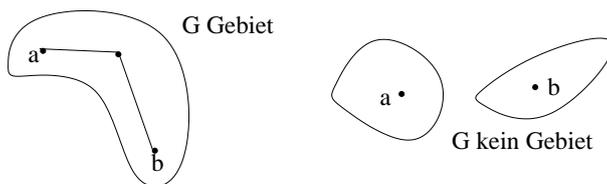


Abbildung 21.3: Gebiet

$$(2) f' = g' \text{ auf } G \Leftrightarrow \exists c \in \mathbb{R} \quad f = g + c$$

Beweis:

(1) „ \Leftarrow “ Seien $a, b \in G$. Da G Gebiet, existieren $x_0, \dots, x_m \in G$, $x_0 = a, x_m = b$, $S[x_0, \dots, x_m] \subset G$. Sei $j \in \{1, \dots, m\}$.

Nach dem Mittelwertsatz 21.29 existiert ein $\xi_j \in S[x_{j-1}, x_j]$ mit

$$\begin{aligned} f(x_j) - f(x_{j-1}) &= \underbrace{f'(\xi_j)}_{=0} \cdot (x_j - x_{j-1}) = 0 \\ \Rightarrow f(x_j) &= f(x_{j-1}) \\ \Rightarrow f(a) = f(x_0) &= f(x_1) = f(x_2) = \dots = f(x_m) = f(b) \\ \Rightarrow f &\text{ konstant} \end{aligned}$$

„ \Rightarrow “ ist trivial.

(2) „ \Rightarrow “: $h := f - g \Rightarrow h' = 0$ auf G

$\Rightarrow h$ konstant \Rightarrow Behauptung.

(1)

„ \Leftarrow “ ist trivial.

□

21.3 Die Richtungsableitung

Jedes $a \in \mathbb{R}^n$ mit $\|a\| = 1$ heißt auch *Richtungsvektor* oder *Richtung*.

Definition 21.31. Sei $a \in \mathbb{R}^n$, $\|a\| = 1$, und sei $x_0 \in D$. Da D offen ist, existiert ein $\delta > 0$ mit $x_0 + ta \in D$ für alle $t \in \mathbb{R}$ mit $|t| < \delta$.

Setze $g(t) := f(x_0 + ta)$ für $-\delta < t < \delta$.

f heißt *in x_0 in Richtung a differenzierbar*, wenn der Grenzwert

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + ta) - f(x_0)}{t} \quad \text{existiert.} \\ \left(= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{g(t) - g(0)}{t - 0} \right) \end{aligned}$$

In diesem Fall heißt

$$\frac{\partial f}{\partial a}(x_0) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + ta) - f(x_0)}{t}$$

Richtungsableitung von f in x_0 in Richtung a . (siehe Abb. 21.4)

Beachte: Ist $a = e_j$, so gilt

$$\frac{\partial f}{\partial a}(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x_j}(x_0) \quad (= f_{x_j}(x_0)),$$

Existenz vorausgesetzt.

Beispiel 21.32.

(1) $f(x, y) := x^2y + 1$, $x_0 = (0, 0)$, $a = \frac{1}{\sqrt{2}}(1, 1)$

$$\frac{f((0, 0) + ta) - f(0, 0)}{t} = \frac{1}{t} \left[\left(\left(\frac{t}{\sqrt{2}} \right)^2 \cdot \left(\frac{t}{\sqrt{2}} \right) + 1 \right) - 1 \right] = \frac{t^2}{2\sqrt{2}} \xrightarrow{t \rightarrow 0} 0$$

D.h. f ist in $(0, 0)$ in Richtung $a = \frac{1}{\sqrt{2}}(1, 1)$ differenzierbar und $\frac{\partial f}{\partial a}(0, 0) = 0$.

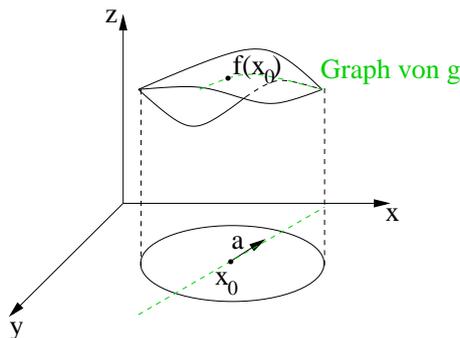


Abbildung 21.4: Richtungsableitung

$$(2) f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases} \text{ Sei } a \in \mathbb{R}^2 \text{ mit } \|a\| = 1, \text{ also } a = (a_1, a_2) \text{ mit } a_1^2 + a_2^2 = 1.$$

$$\frac{f((0, 0) + ta) - f(0, 0)}{t} = \frac{f(ta)}{t} = \frac{1}{t} \cdot \frac{(ta_1) \cdot (ta_2)}{(ta_1)^2 + (ta_2)^2} = \frac{1}{t} \cdot a_1 a_2$$

$$\text{Also: } \frac{\partial f}{\partial a}(0, 0) \text{ existiert} \Leftrightarrow a_1 a_2 = 0 \Leftrightarrow a \in \{(1, 0), (-1, 0), (0, 1), (0, -1)\}$$

Beispiel 21.33.

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{xy^2}{x^2+y^4} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Behauptung:

- (1) $\frac{\partial f}{\partial a}(0, 0)$ existiert für jede Richtung $a \in \mathbb{R}^2$, $\|a\| = 1$
- (2) f ist in $(0, 0)$ nicht stetig, also insbesondere nicht differenzierbar.

(Siehe auch Abb. 21.5)

Beweis:

- (1) Sei $a \in \mathbb{R}^2$, $a = (a_1, a_2)$, $a_1^2 + a_2^2 = 1$.

$$\frac{f((0, 0) + ta) - f(0, 0)}{t} = \frac{f(ta)}{t} = \frac{1}{t} \cdot \frac{(ta_1)(ta_2)^2}{(ta_1)^2 + (ta_2)^4} = \frac{a_1 a_2^2}{a_1^2 + t^2 a_2^4} \quad \begin{cases} \rightarrow \frac{a_2^2}{a_1} & a_1 \neq 0 \\ = 0 (\rightarrow 0) & a_1 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial a}(0, 0) \text{ existiert und ist } = \begin{cases} \rightarrow \frac{a_2^2}{a_1} & a_1 \neq 0 \\ = 0 (\rightarrow 0) & a_1 = 0 \end{cases}$$

- (2) $f(x, 0) = 0 \rightarrow 0 = f(0, 0)$ für $x \rightarrow 0$

$$f(x, \sqrt{x}) = \frac{1}{2} \not\rightarrow 0 \text{ für } x \rightarrow 0$$

□

Bemerkung 21.34.

$$\frac{f(x_0 + t(-a)) - f(x_0)}{t} = -\frac{f(x_0 + (-t)a) - f(x_0)}{-t} \xrightarrow{t \rightarrow 0} -\frac{\partial f}{\partial a}(x_0), \text{ falls } \frac{\partial f}{\partial a}(x_0) \text{ existiert.}$$

In diesem Fall also

$$\frac{\partial f}{\partial(-a)}(x_0) = -\frac{\partial f}{\partial a}(x_0)$$

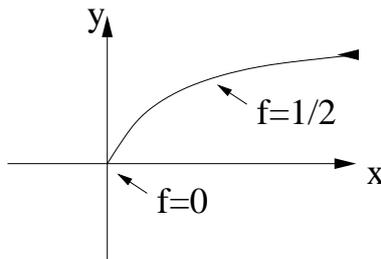


Abbildung 21.5: Beispiel 21.33

Satz 21.35. Sei f differenzierbar in $x_0 \in D$.

(1) Für jedes $a \in \mathbb{R}^n$ mit $\|a\| = 1$ existiert $\frac{\partial f}{\partial a}(x_0)$, und

$$\frac{\partial f}{\partial a}(x_0) = (\text{grad } f)(x_0) \cdot a$$

(2) Sei $(\text{grad } f)(x_0) \neq 0$ und $a_0 := \frac{(\text{grad } f)(x_0)}{\|(\text{grad } f)(x_0)\|}$ ($\Rightarrow \|a_0\| = 1$).

Dann gilt:

$$\forall_{\substack{a \in \mathbb{R}^n \\ \|a\|=1 \\ a \neq a_0 \\ a \neq -a_0}} \frac{\partial f}{\partial(-a)}(x_0) < \frac{\partial f}{\partial a}(x_0) < \frac{\partial f}{\partial a_0}(x_0)$$

„Der Gradient zeigt in Richtung des *steilsten Anstieges* von f im Punkt x_0 .“

Bemerkung zu (1): Sei f wie in 21.33.

$$\text{grad } f(0,0) = (0,0) = \text{grad } f(0,0) \cdot a \quad \forall a \in \mathbb{R}^2$$

Aber für $a = \frac{1}{\sqrt{2}}(1,1)$ gilt $\frac{\partial f}{\partial a}(0,0) = \frac{1}{\sqrt{2}} \neq \text{grad } f(0,0) \cdot a$

Beweis:

(1) Sei $a \in \mathbb{R}^n$, $\|a\| = 1$. Dann existiert ein $\delta > 0$ mit $x_0 + ta \in D$ für $|t| < \delta$. Setze $g(t) := f(x_0 + ta)$ für $|t| < \delta$.

Dann gilt nach der *Kettenregel*:

$$g \text{ differenzierbar in } 0, \text{ und } g'(0) = f'(x_0) \cdot a = \text{grad } f(x_0) \cdot a.$$

Also nach Definition der Richtungsableitung:

$$\frac{\partial f}{\partial a}(x_0) \text{ existiert und } = g'(0) = \text{grad } f(x_0) \cdot a.$$

(2) Sei $a \in \mathbb{R}^n$, $\|a\| = 1$, $a \neq \pm a_0$. Dann

$$\left| \frac{\partial f}{\partial a}(x_0) \right| \stackrel{(1)}{=} |\text{grad } f(x_0) \cdot a| \stackrel{(*)}{\leq} \|\text{grad } f(x_0)\| \cdot \underbrace{\|a\|}_{=1}$$

(*) Da $\text{grad } f(x_0)$ und a *linear unabhängig* sind ($\Leftarrow a \neq \pm a_0$) gilt *strenge* Ungleichung.

$$\Rightarrow \left| \frac{\partial f}{\partial a}(x_0) \right| < \|\text{grad } f(x_0)\| = \text{grad } f(x_0) \cdot \frac{\text{grad } f(x_0)}{\|\text{grad } f(x_0)\|} = \text{grad } f(x_0) \cdot a_0 \stackrel{(1)}{=} \frac{\partial f}{\partial a_0}(x_0)$$

□

21.4 Der Satz von TAYLOR

Im folgenden sei $f \in C^{p+1}(D, \mathbb{R})$. Führe folgenden Formalismus ein:

$$\nabla := \left(\frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n} \right) \quad \text{symbolischer Vektor, „Nabla-Operator“}$$

$$\nabla f(x_0) := \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0) \right) = (\text{grad } f)(x_0)$$

Sei $h = (h_1, \dots, h_n) \in \mathbb{R}^n$.

$$h \cdot \nabla := h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + h_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n}$$

$$((h \cdot \nabla) f)(x_0) := h_1 \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0) + \dots + h_n \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_0)$$

$$(h \cdot \nabla)^2 := \left(h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n} \right) \cdot \left(h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n} \right)$$

$$\left((h \cdot \nabla)^2 f \right)(x_0) := \sum_{i,j=1}^n h_i h_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x_0)$$

$$(h \cdot \nabla)^3 := \left(h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n} \right) \cdot \left(h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n} \right) \cdot \left(h_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + h_n \frac{\partial}{\partial x_n} \right)$$

$$\left((h \cdot \nabla)^3 f \right)(x_0) := \sum_{i,j,k=1}^n h_i h_j h_k \frac{\partial^3 f}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k}(x_0)$$

Entsprechend *allgemein*:

$$(h \cdot \nabla)^k \quad \text{für } k \in \{1, \dots, p+1\}$$

$$\left((h \cdot \nabla)^k f \right)(x_0) := \sum_{i_1, \dots, i_k=1}^n h_{i_1} \cdot h_{i_2} \cdots h_{i_k} \frac{\partial^k f}{\partial x_{i_1} \partial x_{i_2} \cdots \partial x_{i_k}}(x_0)$$

Satz 21.36 (Satz von TAYLOR). Sei $f \in C^{p+1}(D, \mathbb{R})$, $x_0 \in D$ und $h \in \mathbb{R}^n$ so, dass $S[x_0, x_0 + h] \in D$.

Dann existiert ein $\xi \in S[x_0, x_0 + h]$ mit

$$\begin{aligned} f(x_0 + h) &= f(x_0) + \frac{1}{1!} ((h \cdot \nabla) f)(x_0) + \frac{1}{2!} ((h \cdot \nabla)^2 f)(x_0) \\ &\quad + \dots + \frac{1}{p!} ((h \cdot \nabla)^p f)(x_0) + \underbrace{\frac{1}{(p+1)!} ((h \cdot \nabla)^{p+1} f)(\xi)}_{=: R(x_0, h)} \end{aligned}$$

Weiter gilt für das „Restglied“

$$R(x_0, h) = \frac{1}{p!} \int_0^1 (1-s)^p \left[(h \cdot \nabla)^{p+1} f \right](x_0 + sh) ds$$

Beweis: Rückführen auf 1-dimensionalen TAYLORSchen Satz mittels $g(t) := f(x_0 + th)$. □

Spezialfall $p = 1$, also $f \in C^2(D, \mathbb{R})$.

Definition 21.37. Für $x \in D$ setze

$$H_f(x) := \begin{pmatrix} f_{x_1 x_1}(x) & \cdots & f_{x_1 x_n}(x) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ f_{x_n x_1}(x) & \cdots & f_{x_n x_n}(x) \end{pmatrix}$$

Diese Matrix heißt *HESSE-Matrix* von f im Punkt x .

Da nach dem Satz von SCHWARZ (21.12) und $f \in C^2(D, \mathbb{R})$ gilt $f_{x_j x_k} = f_{x_k x_j}$, ist $H_f(x)$ eine *symmetrische* $n \times n$ -Matrix.

Für $h \in \mathbb{R}^n$, $h = (h_1, \dots, h_n)$ und $x_0 \in D$ gilt also

$$\begin{aligned} \left((h \cdot \nabla)^2 f \right) (x_0) &= \sum_{i,j=1}^n h_i h_j \cdot \underbrace{f_{x_i x_j}(x_0)}_{(H_f(x_0))_{i,j}} \\ &= (H_f(x_0) \cdot h^\top) \cdot h = h H_f(x_0) h^\top = (h_1, \dots, h_n) H_f(x_0) \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} \quad (\in \mathbb{R}) \end{aligned}$$

Definition 21.38. Sei A symmetrische $n \times n$ -Matrix.

$$A \begin{cases} \text{positiv definit} \\ \text{negativ definit} \end{cases} \left| \Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \quad (x_1, \dots, x_n) A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \begin{cases} > 0 \\ < 0 \end{cases} \right|$$

$$A \text{ indefinit} \quad \Leftrightarrow \exists \begin{matrix} x^{(1)} = (x_1^{(1)}, \dots, x_n^{(1)}) \neq 0 \\ x^{(2)} = (x_1^{(2)}, \dots, x_n^{(2)}) \neq 0 \end{matrix} \quad \begin{pmatrix} x_1^{(1)} \\ \vdots \\ x_n^{(1)} \end{pmatrix} A \begin{pmatrix} x_1^{(1)} \\ \vdots \\ x_n^{(1)} \end{pmatrix} > 0, \quad \begin{pmatrix} x_1^{(2)} \\ \vdots \\ x_n^{(2)} \end{pmatrix} A \begin{pmatrix} x_1^{(2)} \\ \vdots \\ x_n^{(2)} \end{pmatrix} < 0$$

Satz 21.39. A sei symmetrische $n \times n$ -Matrix. Dann gilt:

- (1) A ist $\begin{cases} \text{positiv definit} \\ \text{negativ definit} \end{cases} \left| \Leftrightarrow \text{Alle Eigenwerte von } A \text{ sind} \begin{cases} > 0 \\ < 0 \end{cases} \right|$.
- (2) A ist indefinit \Leftrightarrow Es gibt Eigenwerte λ, μ von A mit $\lambda > 0, \mu < 0$.
- (3) Sei $n = 2$, also

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \quad (\text{mit } a_{21} = a_{12})$$

Dann gilt:

$$\begin{aligned} A \text{ positiv definit} &\Leftrightarrow \left[\det A > 0 \quad \text{und} \quad a_{11} > 0 \right] \\ A \text{ negativ definit} &\Leftrightarrow \left[\det A > 0 \quad \text{und} \quad a_{11} < 0 \right] \\ A \text{ indefinit} &\Leftrightarrow \det A < 0 \end{aligned}$$

Beweis: siehe Lineare Algebra □

Definition 21.40. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ hat in $x_0 \in D$ ein lokales $\begin{cases} \text{Maximum} \\ \text{Minimum} \end{cases}$

$$\Leftrightarrow \exists \delta > 0 \quad \forall x \in U_\delta(x_0) \quad \begin{cases} f(x) \leq f(x_0) \\ f(x) \geq f(x_0) \end{cases}$$

f hat in x_0 ein lokales *Extremum* $\Leftrightarrow f$ hat in x_0 ein lokales Maximum oder ein lokales Minimum.

Satz 21.41. $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ sei in $x_0 \in D$ partiell differenzierbar und habe in x_0 ein lokales Extremum. Dann gilt:

$$\text{grad } f(x_0) = 0$$

Beweis: f habe in x_0 ein lokales Maximum, also existiert ein $\delta > 0$ mit $U_\delta(x_0) \subset D$ und

$$\forall x \in U_\delta(x_0) \quad f(x) \leq f(x_0)$$

Somit: $x_0 + te_1 \in U_\delta(x_0)$ für alle $t \in \mathbb{R}$, $|t| < \delta$, also

$$\forall |t| < \delta \quad f(x_0 + te_1) \leq f(x_0)$$

D.h.

$$g : (-\delta, \delta) \rightarrow \mathbb{R}, \quad t \mapsto g(t) := f(x_0 + te_1)$$

hat in $t = 0$ ein lokales Maximum.

$$\Rightarrow \quad 0 = g'(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + te_1) - f(x_0)}{t} = \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0)$$

Analog: $\frac{\partial f}{\partial x_j}(x_0) = 0 \quad \forall j \in \{2, \dots, n\}$, analog lokales Minimum. □

Bemerkung 21.42. Ist $a \in \mathbb{R}^n$, $\|a\| = 1$, und existiert $\frac{\partial f}{\partial a}(x_0)$, so folgt aus den Voraussetzungen des Satzes 21.41 auch $\frac{\partial f}{\partial a}(x_0) = 0$.

Satz 21.43. Es sei $f \in C^2(D, \mathbb{R})$, $x_0 \in D$, $(\text{grad } f)(x_0) = 0$. Dann gilt:

- (1) Ist $H_f(x_0)$ positiv definit, so hat f in x_0 ein lokales Minimum.
- (2) Ist $H_f(x_0)$ negativ definit, so hat f in x_0 ein lokales Maximum.
- (3) Ist $H_f(x_0)$ indefinit, so hat f in x_0 kein lokales Extremum. (vgl. Abb. 21.6)

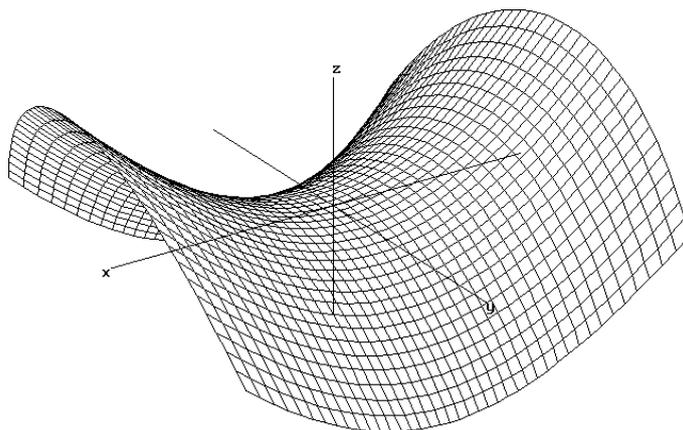


Abbildung 21.6: Sattelfläche ohne Extremum in $(0,0)$ trotz $(\text{grad } f)(0,0) = 0$

Beweis:

- (1) Sei $H_f(x_0)$ positiv definit.

$$\Rightarrow \quad \forall_{\substack{h \in \mathbb{R}^n \\ h \neq 0}} \quad \left((h \cdot \nabla)^2 f \right) (x_0) = (h_1, \dots, h_n) H_f(x_0) \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} > 0$$

Da $f \in C^2(D, \mathbb{R})$, existiert ein $\delta > 0$ mit

$$\forall x \in U_\delta(x_0) \quad \left((h \cdot \nabla)^2 f \right) (x) > 0$$

Sei $x \in U_\delta(x_0)$, $x \neq x_0$, $h := x - x_0$, also $x = x_0 + h$, $h \neq 0$ und sei außerdem $\|h\| < \delta$. Dann gilt nach dem TAYLORSchen Satz 21.36 (beachte $x \in U_\delta(x_0)$, $S[x_0, x] \subset U_\delta(x_0) \subset D$ (vgl. Abb. 21.7):

$$f(x) = f(x_0) + ((h \cdot \nabla) f)(x_0) + R(x_0, h)$$

mit

$$R(a, h) = \frac{1}{2} \int_0^1 (1-s) \underbrace{\left[(h \cdot \nabla)^2 f \right]_{\substack{(x_0 + sh) \\ \in U_\delta(x_0)}}}_{>0} ds > 0$$

$$\Rightarrow f(x) > f(x_0)$$

$\Rightarrow f$ hat in x_0 ein lokales Minimum. (wegen $x \in U_\delta(x_0)$ beliebig)

(2) analog.

(3) hier weggelassen. (Idee: Wähle h als Eigenvektor, je einen größer und kleiner 0.)

□

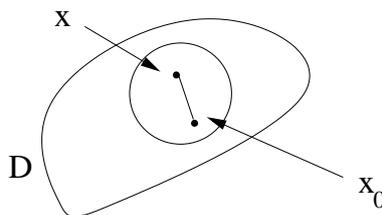


Abbildung 21.7: Skizze zum Beweis des Satzes 21.43

Beispiel 21.44. $D = \mathbb{R}^2$, $f(x, y) := x^3 - 12xy + 8y^3$.

$$f_x = 3x^2 - 12y, \quad f_y = -12x + 24y^2$$

$$f_{xx} = 6x, \quad f_{yy} = 48y$$

$$f_{xy} = -12$$

$$\Rightarrow \text{grad } f = (3x^2 - 12y, -12x + 24y^2),$$

$$H_f = \begin{pmatrix} 6x & -12 \\ -12 & 48y \end{pmatrix}$$

Also

$$(\text{grad } f)(x, y) = (0, 0) \Leftrightarrow x^2 = 4y \text{ und } -x + 2y^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow y = \frac{x^2}{4} \text{ und } x = 2y^2$$

$$\Leftrightarrow y = \frac{x^2}{4} \text{ und } x = 2 \underbrace{\left(\frac{x^2}{4} \right)^2}_{x=0 \text{ oder } x=2} = \frac{x^4}{8}$$

$$\Leftrightarrow (x, y) = (0, 0) \text{ oder } (x, y) = (2, 1)$$

(zwei Kandidaten für relative Extrema; andere gibt es sicher nicht nach 21.41)

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & -12 \\ -12 & 0 \end{pmatrix}; \quad \det H_f(0, 0) = -144 < 0$$

$\Rightarrow H_f(0, 0)$ indefinit $\Rightarrow f$ hat in $(0, 0)$ kein lokales Extremum. 21.43

$$H_f(2, 1) = \begin{pmatrix} 12 & -12 \\ -12 & 48 \end{pmatrix}; \quad \underbrace{\det H_f(2, 1) = 12 \cdot 48 - 12 \cdot 12}_{H_f(2,1) \text{ pos. definit}} > 0$$

21.43 $\Rightarrow f$ hat in $(2, 1)$ lokales Minimum.

Kapitel 22

Differentialrechnung für vektorwertige Funktionen

22.1 Allgemeines

Stets in diesem Abschnitt $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $f = (f_1, \dots, f_m) : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ vektorwertige Funktion.

Definition 22.1.

(1) f heißt auf D p -mal stetig differenzierbar (notiert als $f \in C^p(D, \mathbb{R}^m)$), wenn

$$\forall j \in \{1, \dots, m\} \quad f_j : D \rightarrow \mathbb{R}$$

p -mal stetig differenzierbar ist (d.h. $f_j \in C^p(D, \mathbb{R})$)

(2) Sei $x_0 \in D$ und f_j sei partiell differenzierbar in x_0 , es existiert also

$$(\text{grad } f_j)(x_0) = \left(\frac{\partial f_j}{\partial x_1}(x_0), \dots, \frac{\partial f_j}{\partial x_n}(x_0) \right) \quad (j = 1, \dots, m)$$

Setze dann:

$$\begin{aligned} J_f(x_0) &:= \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) := \frac{\partial (f_1, \dots, f_m)}{\partial (x_1, \dots, x_n)}(x_0) \\ &:= \begin{pmatrix} (\text{grad } f_1)(x_0) \\ \vdots \\ (\text{grad } f_m)(x_0) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x_0) & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(x_0) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(x_0) & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(x_0) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Funktional- oder *JAKOBI-Matrix* von f in x_0 .

Im Fall $m = n$ ist $J_f(x_0)$ quadratisch; die Determinante $\det J_f(x_0)$ heißt dann *Funktional-* oder *JAKOBI-Determinante*.

Definition 22.2. f heißt in x_0 differenzierbar, wenn eine $m \times n$ -Matrix A existiert mit

$$\begin{aligned} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - Ah}{\|h\|} &= 0 & (22-i) \\ \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0) - A(x - x_0)}{\|x - x_0\|} &= 0 \\ \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{\|f(x) - f(x_0) - A(x - x_0)\|}{\|x - x_0\|} &= 0 \\ \Leftrightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(x_0 + h) - f(x_0) - Ah\|}{\|h\|} &= 0 \end{aligned}$$

Bemerkung 22.3.

- (1) Im Fall $m = 1$ erhalten wir die alte Definition. Im Fall $n = 1$ auch.
- (2) Ist A eine $m \times n$ -Matrix, so ist die Abbildung

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^m \\ h \longmapsto Ah \end{array} \right\}$$

linear und somit stetig. Insbesondere gilt $Ah \rightarrow 0$ für $h \rightarrow 0$.

Satz 22.4. Sei $x_0 \in D$.

- (1) Sei f differenzierbar in x_0 . Dann ist f stetig in x_0 .
- (2) f ist differenzierbar in $x_0 \Leftrightarrow \forall j \in \{1, \dots, m\}$ f_j differenzierbar in x_0 .

In diesem Fall ist die Matrix A in (22-i) eindeutig bestimmt, und es gilt

$$A = J_f(x_0)$$

Definition 22.5. Ist f differenzierbar in x_0 , so heißt die Matrix A in (22-i) (eindeutig!) die (erste) Ableitung von f in x_0 und wird mit $f'(x_0)$ bezeichnet. Es gilt dann nach dem Satz

$$f'(x_0) = J_f(x_0) \quad \left(= \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) \right)$$

Beweis:

- (1) Wie im Fall $m = 1$. (siehe 21.13 (2))
- (2) „ \Rightarrow “ Sei A eine $m \times n$ -Matrix, für die (22-i) gilt. $A = (a_{jk})$, $\varrho(h) := f(x_0 + h) - f(x_0) - Ah$ für $h \in \mathbb{R}^n$.

Dann wegen Differenzierbarkeit:

$$\frac{\varrho(h)}{\|h\|} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$$

Sei $\varrho = (\varrho_1, \dots, \varrho_m)$; dann gilt

$$\varrho_j(h) := f_j(x_0 + h) - f_j(x_0) - \sum_{k=1}^n a_{jk} h_k$$

Setze $a_j := (a_{j1}, \dots, a_{jn})$ (j -te Zeile von A).

$$\Rightarrow \varrho_j(h) = f_j(x_0 + h) - f_j(x_0) - a_j \cdot h$$

und nach Obigem:

$$\frac{\varrho_j(h)}{\|h\|} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$$

$\Rightarrow f_j$ in x_0 differenzierbar, und $a_j = (\text{grad } f_j)(x_0)$. Dies gilt für alle j ; daher

$$A = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \text{grad } f_1(x_0) \\ \vdots \\ \text{grad } f_m(x_0) \end{pmatrix} = J_f(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0)$$

„ \Leftarrow “ Jedes f_j sei in x_0 differenzierbar.

$$\Rightarrow \forall j \in \{1, \dots, m\} \quad r_j(h) := f_j(x_0 + h) - f_j(x_0) - (\text{grad } f_j)(x_0) \cdot h$$

Dann $\forall j \frac{r_j(h)}{\|h\|} \rightarrow 0$ für $h \rightarrow 0$.

Setze

$$r := (r_1, \dots, r_m), \quad A := \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) = \begin{pmatrix} \text{grad } f_1(x_0) \\ \vdots \\ \text{grad } f_m(x_0) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow r(h) = f(x_0 + h) - f(x_0) - \frac{\partial f}{\partial x}(x_0) \cdot h$$

und $\frac{r(h)}{\|h\|} \rightarrow 0$ für $h \rightarrow 0$

$\Rightarrow f$ differenzierbar in x_0 , und $f'(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0)$

□

Korollar 22.6. Existieren alle partiellen Ableitungen $\frac{\partial f_j}{\partial x_k}$ auf D und sind *stetig*, so ist f auf D differenzierbar.

Beweis: 21.17 \Rightarrow alle f_j differenzierbar auf D . 22.4 $\Rightarrow f$ differenzierbar auf D . □

Beispiel 22.7.

(1)

$$f(x, y) := \underbrace{(x^2 + y^2)}_{f_1(x, y)}, \underbrace{e^{x+y}}_{f_2(x, y)}, \underbrace{xy}_{f_3(x, y)}$$

Alle partiellen Ableitungen sind stetig auf $\mathbb{R}^2 \Rightarrow f$ ist differenzierbar auf \mathbb{R}^2 , und

$$f'(x, y) = \frac{\partial f}{\partial(x, y)} = J_f(x, y) = \begin{pmatrix} 2x & 2y \\ e^{x+y} & e^{x+y} \\ y & x \end{pmatrix}$$

(2) Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linear, also $f(x) = Ax$ mit einer $m \times n$ -Matrix A .

Dann gilt für alle $x_0 \in \mathbb{R}^n$ und $h \in \mathbb{R}^n$:

$$f(x_0 + h) - f(x_0) - Ah = A(x_0 + h) - A(x_0) - Ah = 0$$

Insbesondere

$$\frac{f(x_0 + h) - f(x_0) - Ah}{\|h\|} = 0 \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$$

$\Rightarrow f$ differenzierbar in x_0 , und $f'(x_0) = A$.

Satz 22.8 (Kettenregel). Sei $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $E \subset \mathbb{R}^m$ offen. $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ sei differenzierbar in $x_0 \in D$. Ferner gelte $f(D) \subset E$. $g : E \rightarrow \mathbb{R}^p$ sei differenzierbar in $y_0 := f(x_0)$.

Dann ist $g \circ f : D \rightarrow \mathbb{R}^p$ differenzierbar in x_0 , und

$$(g \circ f)'(x_0) = g'(f(x_0)) \cdot f'(x_0)$$

Beweis:

$$B := g'(y_0) = g'(f(x_0)) \quad (p \times m\text{-Matrix})$$

$$A := f'(x_0) \quad (m \times n\text{-Matrix})$$

$$h := g \circ f : D \rightarrow \mathbb{R}^p$$

$$\varrho(x) := \frac{h(x) - h(x_0) - BA(x - x_0)}{\|x - x_0\|}$$

(zeigen: $\varrho(x) \rightarrow 0$ für $x \rightarrow x_0$).

Dann führe Hilfsfunktion ein:

$$\tilde{g}(y) := \begin{cases} \frac{g(y) - g(y_0) - B(y - y_0)}{\|y - y_0\|} & \text{für } y \neq y_0 \\ 0 & \text{für } y = y_0 \end{cases}$$

Dann, da g differenzierbar in y_0 und $g'(y_0) = B$, ist \tilde{g} stetig in y_0 .

Ferner f stetig in x_0 .

$\Rightarrow \tilde{g} \circ f$ stetig in x_0

$\Rightarrow \tilde{g}(f(x)) \rightarrow \tilde{g}(f(x_0)) = \tilde{g}(y_0) = 0$ für $x \rightarrow x_0$.

Daher

$$\begin{aligned} h(x) - h(x_0) &= g(f(x)) - g(f(x_0)) \\ &= B(f(x) - f(x_0)) - \|f(x) - f(x_0)\| \cdot \tilde{g}(f(x)) \\ \Rightarrow \varrho(x) &= \frac{B(f(x) - f(x_0)) + \|f(x) - f(x_0)\| \cdot \tilde{g}(f(x)) - BA(x - x_0)}{\|x - x_0\|} \\ &= B \cdot \underbrace{\frac{f(x) - f(x_0) - A(x - x_0)}{\|x - x_0\|}}_{\xrightarrow{x \rightarrow x_0} 0} + \frac{\|f(x) - f(x_0)\|}{\|x - x_0\|} \cdot \underbrace{\tilde{g}(f(x))}_{\xrightarrow{x \rightarrow x_0} 0} \end{aligned}$$

Bleibt zu zeigen: $\frac{\|f(x) - f(x_0)\|}{\|x - x_0\|}$ beschränkt für x in einer δ -Umgebung von x_0 .

$$\begin{aligned} \frac{\|f(x) - f(x_0)\|}{\|x - x_0\|} &= \frac{\|f(x) - f(x_0) - A(x - x_0) + A(x - x_0)\|}{\|x - x_0\|} \\ &\leq \underbrace{\frac{\|f(x) - f(x_0) - A(x - x_0)\|}{\|x - x_0\|}}_{\xrightarrow{x \rightarrow x_0} 0} + \underbrace{\frac{\|A(x - x_0)\|}{\|x - x_0\|}}_{\leq \|A\|} \end{aligned}$$

□

Wichtiger Spezialfall: $p = 1$, d.h. g reellwertig.

Unter den Voraussetzungen des Satzes 22.8 gilt dann

$$\begin{aligned} \underbrace{(g \circ f)'(x_0)}_{=\text{grad}(g \circ f)(x_0)} &= g'((f(x_0))) \cdot f'(x_0) \\ \frac{\partial}{\partial x_1} (g \circ f)(x_0) &= \frac{\partial g}{\partial y_1}(f(x_0)) \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(x_0) + \frac{\partial g}{\partial y_2}(f(x_0)) \cdot \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(x_0) \\ &\quad + \cdots + \frac{\partial g}{\partial y_m}(f(x_0)) \cdot \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(x_0) \\ &\quad \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_n} (g \circ f)(x_0) &= \frac{\partial g}{\partial y_1}(f(x_0)) \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(x_0) + \frac{\partial g}{\partial y_2}(f(x_0)) \cdot \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(x_0) \\ &\quad + \cdots + \frac{\partial g}{\partial y_m}(f(x_0)) \cdot \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(x_0) \end{aligned}$$

22.2 Implizit definierte Funktionen

Motivation: Sei $f(x, y)$ Funktion von 2 Variablen, f reellwertig.

Untersuchungsgegenstand: Gleichung $f(x, y) = 0$

Frage: Kann man die Gleichung $f(x, y) = 0 \dots$

- nach y auflösen ($\leadsto y = y(x)$)
- eindeutig auflösen
- „lokal“ eindeutig auflösen

Beispiel 22.9.

(1) $f(x, y) = 2x^2 + 3y \ ((x, y) \in \mathbb{R}^2)$

$$f(x, y) = 0 \Leftrightarrow y = -\frac{2}{3}x^2$$

\Rightarrow eindeutig nach y auflösbar (vgl. Abb. 22.1)

(2) $f(x, y) = x^2 + y^2 + 1$

$\Rightarrow f(x, y) = 0$ hat keine Lösung.

(3) $f(x, y) = x^2 - y^2 + 1$

$$f(x, y) = 0 \Leftrightarrow y^2 = x^2 + 1 \Leftrightarrow y = \pm\sqrt{x^2 + 1}$$

auflösbar nach y , nicht eindeutig, wohl aber „lokal“ eindeutig. (vgl. Abb. 22.2)

(4) $f(x, y) = x^2 - y^2$

$$f(x, y) = 0 \Leftrightarrow y = \pm x$$

in $(0, 0)$ nicht „lokal“ eindeutig auflösbar. (vgl. Abb. 22.3)

Im folgenden sei $D \subset \mathbb{R}^{n+p}$ offen und $f : D \rightarrow \mathbb{R}^p$ stetig differenzierbar.

Frage: Kann die Gleichung $f(x, y) = 0$ (mit $(x, y) \in D$, wobei $x \in \mathbb{R}^n$, $y \in \mathbb{R}^p$) nach y aufgelöst werden?

Bezeichnungen: für $(x, y) \in D$, $x = (x_1, \dots, x_n)$, $y = (y_1, \dots, y_p)$ (also $(x, y) = (x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_p)$):

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial(x, y)} &= \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} & \frac{\partial f_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial y_p} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial x_n} & \frac{\partial f_p}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial y_p} \end{pmatrix} \\ &=: \left(\frac{\partial f}{\partial x} \mid \frac{\partial f}{\partial y} \right) \end{aligned}$$

Also

$$\frac{\partial f}{\partial x} := \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial x_n} \end{pmatrix}, \quad \frac{\partial f}{\partial y} := \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial y_p} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial y_p} \end{pmatrix}$$

Sei nun $(x_0, y_0) \in D$ mit $f(x_0, y_0) = 0$.

Frage: Gibt es eine Umgebung $U \subset \mathbb{R}^n$ von x_0 und eine Umgebung $V \subset \mathbb{R}^p$ von y_0 und eine Funktion $g : U \rightarrow V$ mit $g(x_0) = y_0$ und $f(x, g(x)) = 0$ für alle $x \in U$?

(Man sagt dann: Durch die Gleichung $f(x, y) = 0$ ist implizit die Funktion $y = g(x)$ definiert)

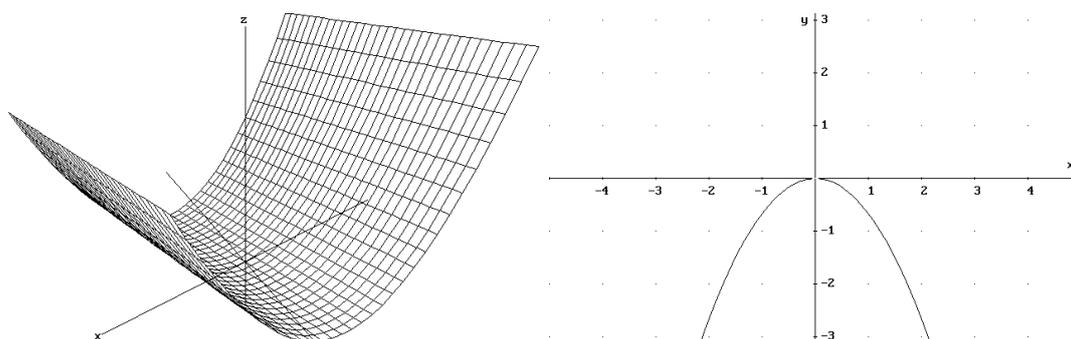


Abbildung 22.1: $f(x, y) = 2x^2 + 3y$, $y = -\frac{2}{3}x^2$

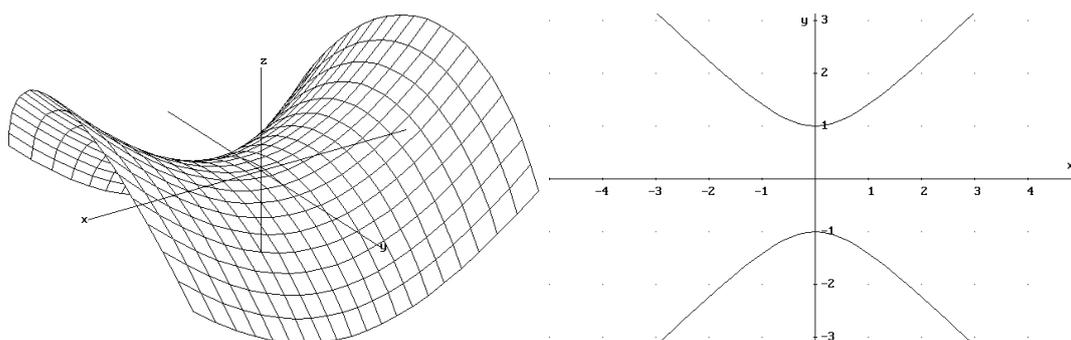


Abbildung 22.2: $f(x, y) = x^2 - y^2 + 1$, $y = \pm\sqrt{x^2 + 1}$

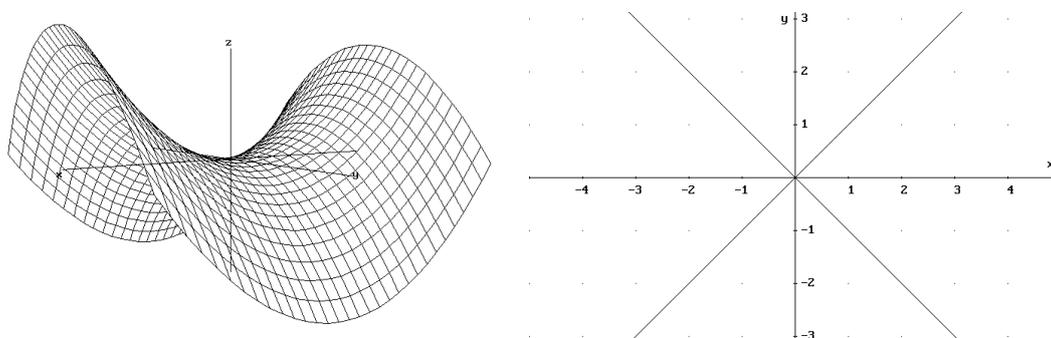


Abbildung 22.3: $f(x, y) = x^2 - y^2$, $y = \pm x$ (nicht „lokal“ eindeutig auflösbar in $(0, 0)$)

Satz 22.10 (Satz über implizit definierte Funktionen). $D \subset \mathbb{R}^{n+p}$ offen, $f : D \rightarrow \mathbb{R}^p$ stetig differenzierbar auf D . Es sei $(x_0, y_0) \in D$ mit $f(x_0, y_0) = 0$. Es gelte:

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \text{ sei invertierbar}$$

Dann gibt es eine offene Umgebung $U \subset \mathbb{R}^n$ von x_0 , eine offene Umgebung $V \subset \mathbb{R}^p$ von y_0 mit $U \times V \subset D$ und genau eine Funktion $g : U \rightarrow V$ mit folgenden Eigenschaften:

$$(1) \quad g(x_0) = y_0, \quad \forall x \in U \quad f(x, g(x)) = 0$$

$$(2) \quad \forall_{\substack{x \in U \\ y \in V}} [f(x, y) = 0 \Rightarrow y = g(x)]$$

Weiter gilt für dieses g :

(3) g ist auf U stetig differenzierbar, und $\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x))$ ist invertierbar für alle $x \in U$ und es gilt

$$\forall x \in U \quad g'(x) = - \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x))$$

(siehe auch Abb. 22.4)

Ohne Beweis.

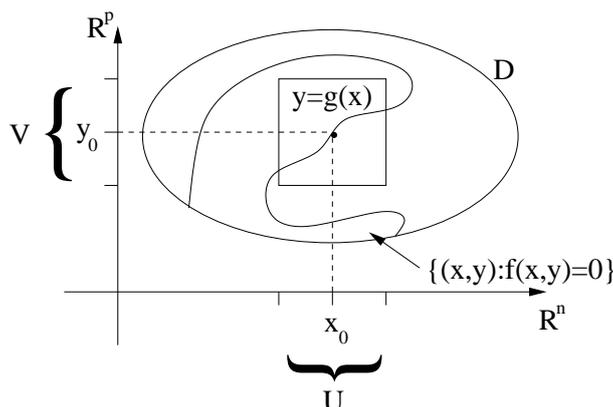


Abbildung 22.4: Lokale Eindeutigkeit und Invertierbarkeit

Dabei (Nachtrag):

Definition 22.11. $U \subset \mathbb{R}^n$ heißt *Umgebung* von $x_0 \in \mathbb{R}^n$, wenn x_0 innerer Punkt von U ist.

$$\Leftrightarrow \exists \delta > 0 \quad U_\delta(x_0) \subset U$$

Beispiel 22.12.

$$(1) \quad D = \mathbb{R}^2 = \mathbb{R}^{1+1} \text{ (d.h. } n = p = 1), \quad f(x, y) := x^2 - y^2 + 1$$

$$\text{Dann: } \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = -2y. \text{ (vgl. Abb. 22.2)}$$

$$(x_0, y_0) := (0, 1); \text{ dann } \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = -2 \neq 0, \text{ d.h. die } 1 \times 1\text{-Matrix } \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \text{ ist invertierbar.}$$

22.10 \Rightarrow Es existieren Umgebungen U von $x_0 = 0$ und V von $y_0 = 1$ und $g : U \rightarrow V$ mit

$$f(x, g(x)) = 0 \text{ für alle } x \in U$$

(In diesem Beispiel sehen wir, dass etwa $U := \mathbb{R}$, $V := (0, \infty)$ gewählt werden kann; der Satz gibt dies *nicht* her.)

Nach (3) gilt ferner:

$$g'(x) = - \underbrace{\left(\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \right)^{-1}}_{=-2g(x)} \cdot \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x))}_{=2x} = \frac{x}{g(x)}$$

In diesem Beispiel wissen wir (aber nicht aus dem Satz):

$$g(x) = \sqrt{x^2 + 1}$$

$$\Rightarrow g'(x) = \frac{2x}{2\sqrt{x^2 + 1}} = \frac{x}{g(x)} \text{ wie vom Satz behauptet}$$

(2) $D = \mathbb{R}^2 = \mathbb{R}^{1+1}$ (d.h. $n = p = 1$), $f(x, y) := y + xy^2 - e^{xy}$

Nun ist keine *geschlossene* formelmäßige Auflösung von $f(x, y) = 0$ nach y möglich.

Etwa $(x_0, y_0) := (0, 1)$, also $f(x_0, y_0) = 0$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = y^2 - ye^{xy}, \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 1 + 2xy - xe^{xy}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 1 \neq 0$$

22.10 \Rightarrow Es gibt Umgebungen U von $x_0 = 0$ und V von $y_0 = 1$ und genau ein $g : U \rightarrow V$ mit

$$\forall x \in U \quad f(x, g(x)) = 0 \quad \text{und} \quad g(0) = 1$$

und ...

Also:

$$\forall x \in U \quad g(x) + xg(x)^2 - e^{xg(x)} = 0$$

Ferner

$$\begin{aligned} \forall x \in U \quad g'(x) &= - \left(\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x)) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x)) \\ &= \frac{g(x)e^{xg(x)} - g(x)^2}{1 + 2xg(x) - xe^{xg(x)}} \end{aligned}$$

\Rightarrow Insbesondere $g'(0) = 1$

Satz 22.13 (lokaler Umkehrsatz). $D \subset \mathbb{R}^n$ sei offen, $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ sei stetig differenzierbar, $x_0 \in D$. $f'(x_0)$ sei invertierbar.

Dann existiert eine offene Umgebung $U(x_0)$ mit:

- (1) $f(U)$ ist offen.
- (2) $f|_U$ ist injektiv, $\forall x \in U$ $f'(x)$ invertierbar
- (3) $(f|_U)^{-1} : f(U) \rightarrow U$ ist stetig differenzierbar, und

$$\left((f|_U)^{-1} \right)'(y) = \left[f' \left((f|_U)^{-1}(y) \right) \right]^{-1} \quad \text{für alle } y \in f(U)$$

Beweis: Setze $F(y, x) := y - f(x) \quad \forall (x, y) \in D \times \mathbb{R}^n$ (vertauschte Rollen von x und y)

Will die Gleichung $F(y, x) = 0$ lokal eindeutig *nach* x auflösen.

Mit $y_0 := f(x_0)$ gilt in der Tat $F(y_0, x_0) = 0$; ferner

$$\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0) = -f'(x_0) \text{ invertierbar}$$

Nach 22.10: Es gibt Umgebungen V von y_0 und U' von x_0 und genau ein $g : V \rightarrow U'$ mit

$$\begin{aligned} \forall y \in V \quad F(y, g(y)) = 0 \quad \text{sowie} \quad g(y_0) = x_0 \quad \text{und} \quad \dots \\ \Rightarrow \forall y \in V \quad f(g(y)) = y \quad \Rightarrow \quad g = (f|_{U'})^{-1} \end{aligned}$$

Ferner nach 22.10

$$\begin{aligned} \forall y \in V \quad g'(y) &= - \underbrace{\left(\frac{\partial F}{\partial x}(y, g(y)) \right)^{-1}}_{=-f'(g(y))} \cdot \underbrace{\frac{\partial F}{\partial y}(y, g(y))}_{=I} \\ &= \left[f' \left((f|_{U'})^{-1}(y) \right) \right]^{-1} \end{aligned}$$

Schließlich $U := g(V) \subset U'$, dann $f(U) = V$ offen.

Ferner

$$U = \underbrace{(f|_{U'})^{-1}}_{\text{stetig}} \underbrace{(V)}_{\text{offen}} \quad \text{offen}$$

□

Definition 22.14. f lokal injektiv auf D

$$:\Leftrightarrow \forall x \in D \exists U \subset D \text{ Umgebung von } x : f|_U \text{ injektiv}$$

Beispiel 22.15.

$$(1) D := \mathbb{R}^2, f(x, y) := (x \cos y, x \sin y)$$

$$\Rightarrow f'(x, y) = \begin{pmatrix} \cos y & -x \sin y \\ \sin y & x \cos y \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \det f'(x, y) = x$$

Etwa für $(x_0, y_0) := (1, \frac{\pi}{2})$ gilt $\det f'(x_0, y_0) = 1 \neq 0 \Rightarrow f'(x_0, y_0)$ invertierbar.

22.13 \Rightarrow Es existiert eine offene Umgebung $U \subset \mathbb{R}^2$ von $(1, \frac{\pi}{2})$ mit

$$f : U \rightarrow f(U) \text{ bijektiv, } f(U) \text{ offen,}$$

$$(f|_U)^{-1} : f(U) \rightarrow U \text{ stetig differenzierbar,}$$

$$\left((f|_U)^{-1} \right)'(y) = \underbrace{\left[f' \left((f|_U)^{-1}(y) \right) \right]^{-1}}_{=(1, \frac{\pi}{2})} \text{ für } y \in f(U)$$

Insbesondere:

$$\begin{aligned} \left((f|_U)^{-1} \right)' \underbrace{\left(f \left(1, \frac{\pi}{2} \right) \right)}_{=(0,1)} &= \left[f' \left((f|_U)^{-1} \left(f \left(1, \frac{\pi}{2} \right) \right) \right) \right]^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$(2) D = \mathbb{R}^2, f(x, y) = (e^x \cos y, e^x \sin y)$$

$$\Rightarrow f'(x, y) = \begin{pmatrix} e^x \cos y & -e^x \sin y \\ e^x \sin y & e^x \cos y \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \det f'(x, y) = e^x \neq 0 \text{ für alle } (x, y) \in \mathbb{R}^2$$

22.13 $\Rightarrow f$ ist auf \mathbb{R}^2 lokal injektiv.

Aber: f ist nicht injektiv, denn etwa

$$f(x, y) = f(x, y + 2\pi) \text{ für alle } (x, y) \in \mathbb{R}^2$$

Korollar 22.16. $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $f \in C^1(D, \mathbb{R}^n)$, es gelte $\forall x \in D$ $f'(x)$ invertierbar. (22.13 \Rightarrow f lokal injektiv)

Dann: $f(D) \subset \mathbb{R}^n$ offen.

Beweis selbst.

22.3 Extremwertprobleme mit Nebenbedingungen

Beispiel 22.17. Gesucht ist dasjenige Rechteck, das unter allen Rechtecken mit Umfang 4 den größten Flächeninhalt hat. Es ist also die Funktion

$$f(x, y) = x \cdot y \quad (\text{Flächeninhalt})$$

zu maximieren unter der Nebenbedingung

$$h(x, y) := 2(x + y) = 4$$

[Lösung: $h(x, y) = 4 \Rightarrow y = 2 - x$; also ist $f(x, y) = x(2 - x)$ zu maximieren ohne Nebenbedingung. $\Rightarrow x = 1 \Rightarrow y = 2 - x = 1 \Rightarrow$ Quadrat]

Definition 22.18.

Sei $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $p \in \mathbb{N}$, $p < n$. $f \in C^1(D, \mathbb{R})$, $h \in C^1(D, \mathbb{R}^p)$, $T := \{x \in D : h(x) = 0\}$

Wir sagen, dass f in $x_0 \in D$ ein lokales $\left| \begin{array}{l} \text{Maximum} \\ \text{Minimum} \end{array} \right|$ unter der Nebenbedingung $h = 0$ hat, wenn $x_0 \in T$ und

$$\exists \delta > 0 \forall x \in U_\delta(x_0) \cap T \quad \left| \begin{array}{l} f(x) \leq f(x_0) \\ f(x) \geq f(x_0) \end{array} \right|$$

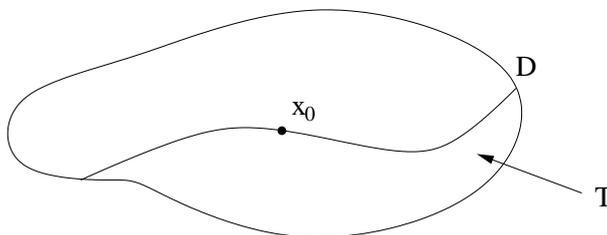


Abbildung 22.5: Skizze zur Definition 22.18

Satz 22.19 (LAGRANGESCHE MULTIPLIKATORENREGEL). D, f, p, h, T seien wie in obiger Definition. Es sei ferner $h =: (h_1, \dots, h_p)$.

Falls f in $x_0 \in D$ ein lokales Maximum oder Minimum unter der Nebenbedingung $h = 0$ hat und falls

$$\text{rg} \underbrace{h'(x_0)}_{p \times n} = p,$$

so gibt es $\lambda_1, \dots, \lambda_p \in \mathbb{R}$ (LAGRANGE-Multiplikatoren) mit

$$(\text{grad } f)(x_0) = \sum_{i=1}^p \lambda_i \cdot (\text{grad } h_i)(x_0) \quad \left(= (\lambda_1, \dots, \lambda_p) \cdot h'(x_0) \right)$$

(ohne Beweis)

In obiger Gleichung haben wir n (skalare) Gleichungen; dazu: p (skalare) Gleichungen

$$h_1(x_0) = h_2(x_0) = \dots = h_p(x_0) = 0$$

$\Rightarrow n + p$ Gleichungen für $n + p$ Unbekannte $x_0 = (x_{01}, \dots, x_{0n})$ und $\lambda_1, \dots, \lambda_p$.

Beispiel 22.20. ($n = 3, p = 2$), $D = \mathbb{R}^3$

$$f(x, y, z) := x + y + z$$

Nebenbedingung:

$$h(x, y, z) := \begin{pmatrix} x^2 + y^2 - 2 \\ x + z - 1 \end{pmatrix}$$

d.h. $T = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 2, x + z = 1\}$.

Aufgabe: Bestimme max und min von f auf der Menge T , d.h. unter der Nebenbedingung $h = 0$.

Für $(x, y, z) \in T$ gilt $\begin{cases} x^2 + y^2 = 2, & \text{also } |x|, |y| \leq \sqrt{2} \\ x + z = 1, & \text{also } |z| - |1 - x| \leq 1 + \sqrt{2} \end{cases}$

$\Rightarrow T$ ist beschränkt, T ist abgeschlossen $\Rightarrow T$ ist kompakt.

Nach 19.9 existieren also $a, b \in D$ mit

$$f(a) = \max f(T), \quad f(b) = \min f(T)$$

d.h.: f hat in $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ ein (lokales) $\begin{pmatrix} \text{Maximum} \\ \text{Minimum} \end{pmatrix}$ unter der Nebenbedingung $h = 0$.

$$h'(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2x & 2y & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Für $(x, y, z) \in T$ gilt insbesondere $x^2 + y^2 = 2$, also $(x, y) \neq (0, 0)$.

$\Rightarrow \text{rg } h'(x, y, z) = 2 = p$.

Außerdem $\text{grad } f(x, y, z) = (1, 1, 1)$.

22.19 $\Rightarrow (1, 1, 1) = \lambda_1(2x, 2y, 0) + \lambda_2(1, 0, 1)$ für $(x, y, z) = a$ oder $(x, y, z) = b$. Also:

$$(1) \quad 1 = 2\lambda_1 x + \lambda_2$$

$$(2) \quad 1 = 2\lambda_1 y$$

$$(3) \quad \boxed{1 = \lambda_2}$$

$$(4) \quad x^2 + y^2 = 2$$

$$(5) \quad x + z = 1.$$

$$(1), (3) \Rightarrow 2\lambda_1 x = 0 \Rightarrow \boxed{x=0} \Rightarrow \boxed{z=1}.$$

$$\Rightarrow \boxed{y = \pm\sqrt{2}} \quad \left(\lambda_1 = \pm\frac{1}{2\sqrt{2}} \right)$$

D.h. 22.19 liefert

$$a, b \in \{(0, \sqrt{2}, 1), (0, -\sqrt{2}, 1)\}$$

$$f(0, \pm\sqrt{2}, 1) = \pm\sqrt{2} + 1$$

$$\Rightarrow \left| \begin{array}{l} \max f(T) = f(a) = \sqrt{2} + 1, \quad a = (0, \sqrt{2}, 1) \\ \min f(T) = f(b) = -\sqrt{2} + 1, \quad b = (0, -\sqrt{2}, 1) \end{array} \right|$$

Kapitel 23

Integration im \mathbb{R}^n

23.1 Das RIEMANN-Integral

Sind $[a_1, b_1], [a_2, b_2], \dots, [a_n, b_n] \subset \mathbb{R}$ kompakte Intervalle ($a_j \leq b_j$ für $j = 1, \dots, n$), so heißt

$$I := [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \dots \times [a_n, b_n]$$

ein *kompaktes Intervall* oder *kompakter Quader* im \mathbb{R}^n . (vgl. Abb. 23.1)

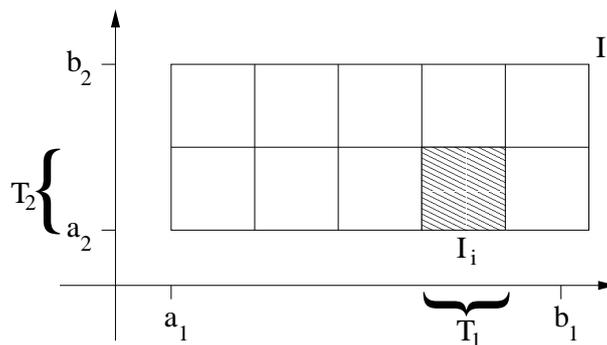


Abbildung 23.1: ein kompakter Quader

$$|I| := (b_1 - a_1) \cdot (b_2 - a_2) \cdot \dots \cdot (b_n - a_n)$$

heißt *Inhalt* von I .

Sei I wie oben und für alle $j \in \{1, \dots, n\}$ sei Z_j eine Zerlegung von $[a_j, b_j]$.

Dann heißt

$$Z := Z_1 \times Z_2 \times \dots \times Z_n$$

eine *Zerlegung* von I .

Ein zu Z gehörendes *Teilintervall* von I hat die Form $T_1 \times T_2 \times \dots \times T_n$, wobei für alle $j \in \{1, \dots, n\}$ T_j ein zu der Zerlegung Z_j gehörendes Teilintervall von $[a_j, b_j]$ ist.

Sind nun I_1, \dots, I_m sämtliche zu Z gehörenden Teilintervalle von I , so gilt:

$$I_1 \cup I_2 \cup \dots \cup I_m = I$$

$$\text{und } |I| = \sum_{k=1}^m |I_k|.$$

Definition 23.1. Sei I wie oben und $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt. Z sei eine Zerlegung von I und I_1, \dots, I_m seien die zu Z gehörenden Teilintervalle von I .

Setze $\forall k \in \{1, \dots, m\}$ $m_k := \inf f(I_k)$, $M_k := \sup f(I_k)$ (existieren, da f beschränkt)

Definiere

$$s_f(Z) := \sum_{k=1}^m m_k \cdot |I_k| \quad \text{Untersumme}$$

$$S_f(Z) := \sum_{k=1}^m M_k \cdot |I_k| \quad \text{Obersumme}$$

Ist \tilde{Z} eine weitere Zerlegung von I , so heißt \tilde{Z} Verfeinerung von Z , wenn $\tilde{Z} \supset Z$.

Wie in HM I zeigt man:

Satz 23.2. I, f wie oben. Z und \tilde{Z} seien Zerlegungen von I . Dann gilt

(1) Falls \tilde{Z} Verfeinerung von Z , dann

$$s_f(Z) \leq s_f(\tilde{Z}), \quad S_f(Z) \geq S_f(\tilde{Z})$$

(vgl. Abb. 23.2)

(2) $s_f(Z) \leq S_f(\tilde{Z})$

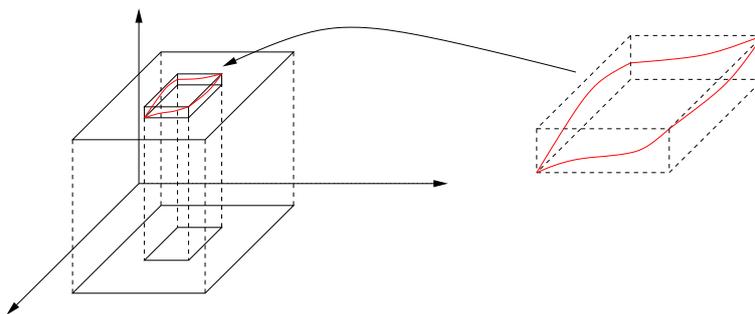


Abbildung 23.2: Ober- und Untersummen im \mathbb{R}^n

Aus 23.2 folgt

$$s_f := \sup \{s_f(Z) : Z \text{ Zerlegung von } I\} \leq S_f(\tilde{Z}) \quad \text{für jede Zerlegung } \tilde{Z} \text{ von } I$$

$$\Rightarrow s_f \leq S_f := \inf \{S_f(\tilde{Z}) : \tilde{Z} \text{ Zerlegung von } I\}$$

$\left| \begin{array}{l} s_f \\ S_f \end{array} \right|$ heißt $\left| \begin{array}{l} \text{unteres} \\ \text{oberes} \end{array} \right|$ (RIEMANN-) Integral von f über I .

$$s_f =: \int_I f(x) dx, \quad S_f =: \int_I f(x) dx$$

Definition 23.3. $I \subset \mathbb{R}^n$ kompaktes Intervall, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt.

f heißt (RIEMANN-) integrierbar über I , wenn

$$\int_I f(x) dx = \int_I f(x) dx$$

In diesem Fall heißt

$$\int_I f(x) dx := \int_I f(x) dx = \int_I f(x) dx$$

das (RIEMANN-) *Integral von f über I* .

Wie in HM I zeigt man:

Lemma 23.4. $I \subset \mathbb{R}^n$ kompaktes Intervall, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt.

(1) Gilt $A \leq f \leq B$ auf I mit $A, B \in \mathbb{R}$, so gilt:

$$A \cdot |I| \leq \int_I f(x) dx \leq \int_I f(x) dx \leq B \cdot |I|.$$

(2) Ist Z eine Zerlegung von I und sind I_1, \dots, I_m die zu Z gehörigen Teilintervalle von I , so gilt

$$\int_I f(x) dx = \sum_{j=1}^m \int_{I_j} f(x) dx$$

$$\int_I f(x) dx = \sum_{j=1}^m \int_{I_j} f(x) dx$$

Weiter wie in HM I:

Definition 23.5.

$$R(I) := \{f : I \rightarrow \mathbb{R} : f \text{ ist RIEMANN-integrierbar über } I\}$$

Satz 23.6. Seien $f, g \in R(I)$; $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$. Dann gilt

(1)

$$\int_I (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_I f(x) dx + \beta \int_I g(x) dx$$

(d.h. insbesondere gilt $\alpha f + \beta g \in R(I)$). Also ist $R(I)$ ein \mathbb{R} -Vektorraum, und $\int_I : R(I) \rightarrow \mathbb{R}$ ist eine lineare Abbildung.

(2) Falls $\forall x \in I f(x) \leq g(x)$, so gilt:

$$\int_I f(x) dx \leq \int_I g(x) dx$$

(3)

$$\left| \int_I f(x) dx \right| \leq \left(\sup\{f(x) : x \in I\} \right) \cdot |I|$$

(4) Ist $I = I_1 \cup I_2$, wobei I_1, I_2 kompakte Intervalle mit $|I_1 \cap I_2| = 0$ ($I_1 \cap I_2$ ist kompaktes Intervall), so gilt $f|_{I_1} \in R(I_1)$, $f|_{I_2} \in R(I_2)$, und

$$\int_I f(x) dx = \int_{I_1} (f|_{I_1})(x) dx + \int_{I_2} (f|_{I_2})(x) dx = \int_{I_1} f(x) dx + \int_{I_2} f(x) dx$$

(5) RIEMANNSches Kriterium: Sei $h : I \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt

$$h \in R(I) \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists Z \text{ Zerlegung von } I \quad S_h(Z) - s_h(Z) < \varepsilon$$

(6) Ist f konstant, so gilt (mit $c := f(x)$ für alle $x \in I$)

$$\int_I f(x) dx = c \cdot |I|$$

(ohne Beweis)

Satz 23.7.

(1) $C(I, \mathbb{R}) \subset R(I)$

(2) Sind $f, g \in R(I)$, so gilt $f \cdot g \in R(I)$, $|f| \in R(I)$, und

$$\left| \int_I f(x) dx \right| \leq \int_I |f(x)| dx$$

(Dreiecksungleichung für Integrale)

(3) Sind $f, g \in R(I)$ und gilt $\forall x \in I |g(x)| \geq \alpha$ für ein $\alpha > 0$, so gilt

$$\frac{f}{g} \in R(I)$$

(ohne Beweis)

Satz 23.8 (Satz von FUBINI). Seien $p, q \in \mathbb{N}$, $p + q = n$, also $\mathbb{R}^n = \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^q$. Sei I_1 ein kompaktes Intervall in \mathbb{R}^p , I_2 ein kompaktes Intervall in \mathbb{R}^q , also ist $I := I_1 \times I_2$ ein kompaktes Intervall im \mathbb{R}^n .

Sei $f \in R(I)$. Für Punkte in I schreiben wir (x, y) mit $x \in I_1$, $y \in I_2$.

$$\text{Für jedes } \left| \begin{array}{l} y \in I_2 \\ x \in I_1 \end{array} \right| \text{ existiere } \left| \begin{array}{l} \int_{I_1} f(x, y) dx =: g(y) \\ \int_{I_2} f(x, y) dy =: h(x) \end{array} \right|$$

Behauptung:

$$\left| \begin{array}{l} g \in R(I_2) \\ h \in R(I_1) \end{array} \right|, \text{ und}$$

$$\int_I f(x, y) d(x, y) = \left| \begin{array}{l} \int_{I_2} g(y) dy = \int_{I_2} \left(\int_{I_1} f(x, y) dx \right) dy \\ \int_{I_1} h(x) dx = \int_{I_1} \left(\int_{I_2} f(x, y) dy \right) dx \end{array} \right|$$

Beweis: Sei Z Zerlegung von $I = I_1 \times I_2$, also $Z = \tilde{Z} \times \hat{Z}$ mit: $\left| \begin{array}{l} \tilde{Z} \text{ Zerlegung von } I_1 \\ \hat{Z} \text{ Zerlegung von } I_2 \end{array} \right|$

Die Teilintervalle von $\left| \begin{array}{l} I_1 \\ I_2 \end{array} \right|$, die zu $\left| \begin{array}{l} \tilde{Z} \\ \hat{Z} \end{array} \right|$ gehören, werden mit $\left| \begin{array}{l} R_1, \dots, R_m \\ K_1, \dots, K_l \end{array} \right|$ bezeichnet.

$\Rightarrow Z$ hat die Teilintervalle $R_j \times K_i$ ($j = 1, \dots, m$; $i = 1, \dots, l$)

Es gilt $|R_j \times K_i| = |R_j| \cdot |K_i|$.

Setze $m_{ji} := \inf f(R_j \times K_i)$

$$\begin{aligned} s_f(Z) &= \sum_{j=1}^m \sum_{i=1}^l m_{ji} \underbrace{|R_j \times K_i|}_{=|R_j| \cdot |K_i|} \\ &= \sum_{i=1}^l |K_i| \cdot \underbrace{\sum_{j=1}^m m_{ji} \cdot |R_j|}_{=: c_i} = \sum_{i=1}^l c_i |K_i| \end{aligned}$$

Sei $i \in \{1, \dots, l\}$ fest und $y_0 \in K_i$

$$\begin{aligned} &\Rightarrow m_{ji} \leq f(x, y_0) \text{ für alle } x \in R_j \\ &\Rightarrow m_{ji}|R_j| \stackrel{23.6 (6)}{=} \int_{R_j} m_{ji} dx \leq \stackrel{23.6 (2)}{\int_{R_j} f(x, y_0) dx} \\ &\Rightarrow \underbrace{\sum_{j=1}^m m_{ji}|R_j|}_{=c_i} \leq \sum_{j=1}^m \int_{R_j} f(x, y_0) dx \stackrel{23.6 (4)}{=} \int_{I_1} f(x, y_0) dx = g(y_0) \end{aligned}$$

Also $c_i \leq g(y)$ für alle $y \in K_i$, $i = 1, \dots, l$.

$$\begin{aligned} &\Rightarrow c_i|K_i| \stackrel{23.6 (6)}{=} \int_{K_i} c_i dy \leq \stackrel{23.4}{\int_{K_i} g(y) dy} \\ &\stackrel{\text{Summe über } I}{\implies} s_f(Z) = \sum_{i=1}^l c_i|K_i| \leq \sum_{i=1}^l \int_{K_i} g(y) dy \stackrel{23.4}{=} \int_{I_2} g(y) dy \\ &\stackrel{\implies}{f \in R(I)} \int_I f(x, y) d(x, y) \leq \int_{I_2} g(y) dy \end{aligned} \tag{23-i}$$

Analog zeigt man mittels *Obersummen*:

$$\begin{aligned} &\int_I f(x, y) d(x, y) \geq \int_{I_2} g(y) dy \tag{23-ii} \\ &(23-i), (23-ii) \Rightarrow g \in R(I_2), \int_I f(x, y) d(x, y) = \int_{I_2} g(y) dy \end{aligned}$$

□

Aus 23.8 folgt sofort:

Satz 23.9. Ist f stetig auf $I = [a_1, b_1] \times \dots \times [a_n, b_n]$, so gilt:

$$\int_I f(x_1, \dots, x_n) dx = \int_{a_1}^{b_1} \left(\int_{a_2}^{b_2} \left(\dots \left(\int_{a_n}^{b_n} f(x_1, \dots, x_n) dx_n \right) \dots \right) dx_2 \right) dx_1$$

und die Reihenfolge der Integration darf beliebig vertauscht werden.

Beispiel 23.10.

(1) $I = [0, \frac{\pi}{2}] \times [0, \frac{\pi}{2}]$

$$\begin{aligned} \int_I \sin(x+y) d(x, y) &\stackrel{23.9}{=} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \underbrace{\left(\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin(x+y) dy \right)}_{=} dx \\ &= [-\cos(x+y)]_{y=0}^{y=\frac{\pi}{2}} \\ &= \cos x - \cos\left(x + \frac{\pi}{2}\right) \\ &= \cos x + \sin x \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos x + \sin x) dx = [\sin x - \cos x]_0^{\frac{\pi}{2}} = 1 - (-1) = 2 \end{aligned}$$

(2) $I = [0, 2] \times [0, 1] \times [1, 2]$

$$\begin{aligned} \int_I \frac{x^2 z^3}{1+y^2} d(x, y, z) &= \int_1^2 \left(\int_0^2 \left(\int_0^1 \frac{x^2 z^3}{1+y^2} dy \right) dx \right) dz \\ &= \int_1^2 \left(\int_0^2 [x^2 z^3 \arctan y]_{y=0}^{y=1} dx \right) dz = \int_1^2 \left(\int_0^2 \frac{\pi}{4} x^2 z^3 dx \right) dz \\ &= \int_1^2 \left[\frac{\pi}{4} \cdot \frac{x^3}{3} \cdot z^3 \right]_{x=0}^{x=2} dz = \int_1^2 \frac{2\pi}{3} z^3 dz \\ &= \left[\frac{2\pi}{3} \cdot \frac{z^4}{4} \right]_{z=1}^{z=2} = \frac{2\pi}{3} \cdot \frac{15}{4} = \frac{5\pi}{2} \end{aligned}$$

23.2 Integration über allgemeineren Mengen

Definition 23.11. Sei $B \subset \mathbb{R}^n$, $B \neq \emptyset$, und $f : B \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion.

Setze

$$f_B(x) := \begin{cases} f(x) & x \in B \\ 0 & x \in \mathbb{R}^n \setminus B \end{cases}$$

$$c_B(x) := \begin{cases} 1 & x \in B \\ 0 & x \in \mathbb{R}^n \setminus B \end{cases}$$

c_B heißt *charakteristische Funktion* von B .

Sei zusätzlich B beschränkt. Dann existiert ein kompaktes Intervall I mit $B \subset I$ (vgl. Abb. 23.3)

f heißt (RIEMANN-) *integrierbar über B* , wenn $f_B|_I$ integrierbar über I ist.

In diesem Fall definiere

$$\int_B f(x) dx := \int_I (f_B|_I)(x) dx \quad \left(= \int_I f_B(x) dx \right)$$

Lt. Saalübung: Diese Definition ist unabhängig von der Wahl von $I \supset B$.

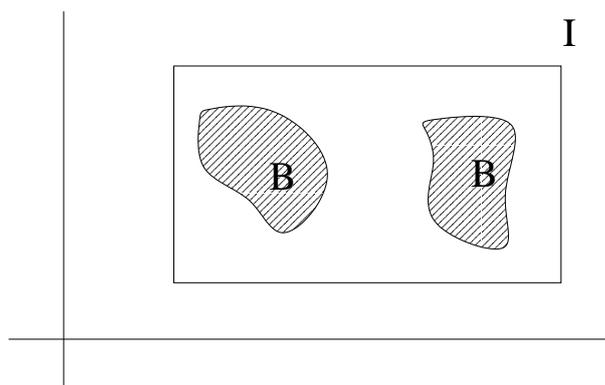


Abbildung 23.3: Kompaktes Intervall als Obermenge einer allgemeinen Menge

Zur Analyse der Mengen B , für welche obige Überlegungen sinnvoll sind:

Sei $B \subset \mathbb{R}^n$, $B \neq \emptyset$, B beschränkt.

Frage: Kann man B einen *Inhalt* zuordnen?

Wähle dazu ein kompaktes Intervall $I \supset B$. Z sei eine Zerlegung von I ; die entsprechenden Teilintervalle seien I_1, \dots, I_m . (vgl. Abb. 23.4)

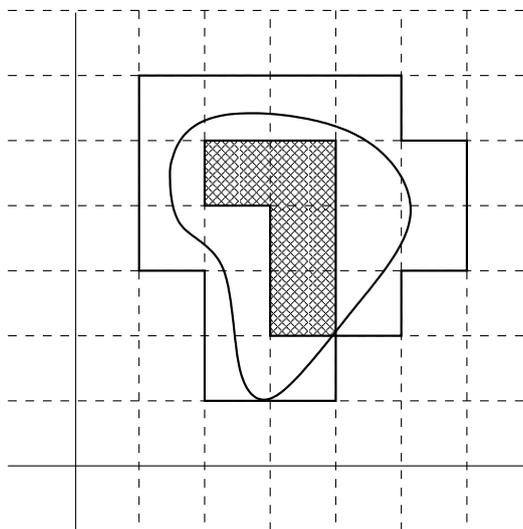


Abbildung 23.4: äußere und innere Approximation

$\sum_{\substack{k=1 \\ I_k \subset B}}^m |I_k|$ „innere“ Approximation an den „Inhalt“ von B .

$\sum_{\substack{k=1 \\ I_k \cap B \neq \emptyset}}^m |I_k|$ „äußere“ Approximation an den „Inhalt“ von B .

Die „innere“ und „äußere“ Approximationen lassen sich deuten als Unter- bzw. Obersumme der *charakteristischen Funktion* c_B von B , denn:

$$\inf c_B(I_k) = \begin{cases} 0, & \text{falls } I_k \not\subset B \\ 1, & \text{falls } I_k \subset B \end{cases}$$

$$\sup c_B(I_k) = \begin{cases} 0, & \text{falls } I_k \cap B = \emptyset \\ 1, & \text{falls } I_k \cap B \neq \emptyset \end{cases}$$

$$\Rightarrow s_{c_B}(Z) = \sum_{\substack{k \\ I_k \subset B}} |I_k|, \quad S_{c_B} = \sum_{\substack{k \\ I_k \cap B \neq \emptyset}} |I_k|$$

Definition 23.12.

$$\underline{\nu}(B) := \sup \{s_{c_B}(Z) : Z \text{ Zerlegung von } I\} = \int_I c_B(x) dx \quad \text{innerer Inhalt von } B$$

$$\bar{\nu}(B) := \inf \{S_{c_B}(Z) : Z \text{ Zerlegung von } I\} = \int_I c_B(x) dx \quad \text{äußerer Inhalt von } B$$

B heißt (JORDAN-) *messbar*, wenn $\underline{\nu}(B) = \bar{\nu}(B)$.

In diesem Fall heißt

$$|B| := \underline{\nu}(B) (= \bar{\nu}(B))$$

der *Inhalt* von B .

Bemerkung 23.13. Ist $B = I$ ein kompaktes Intervall, so stimmt die neue Inhaltsdefinition mit der alten überein.

Satz 23.14. $B \subset \mathbb{R}^n$ sei beschränkt, $B \neq \emptyset$. Dann gilt:

B ist messbar $\Leftrightarrow c_B \in R(B)$.

In diesem Fall:

$$|B| = \int_B 1 \, dx =: \int_B dx$$

Definition 23.15.

$$|\emptyset| := 0, \quad \int_{\emptyset} f(x) \, dx := 0 \text{ für jedes } f$$

Beispiel 23.16.

(1) Ist I ein kompaktes Intervall, dann ist I messbar und der oben definierte Inhalt stimmt mit dem früher definierten überein.

(2) ($n = 1$):

$$B := [0, 1] \cap \mathbb{Q}, \quad I = [0, 1]$$

$$c_B(x) = \begin{cases} 1, & \text{falls } x \in [0, 1] \cap \mathbb{Q} \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

$$\stackrel{\text{HMI}}{\Rightarrow} c_B \notin R[0, 1] \quad \Rightarrow \quad B \text{ ist nicht messbar}$$

Definition 23.17. $B \subset \mathbb{R}^n$ sei beschränkt. B heißt *Nullmenge*, wenn B messbar ist und $|B| = 0$.

Definition 23.18. Sei $A \subset \mathbb{R}^n$. $a \in \mathbb{R}^n$ heißt *Randpunkt* von A , wenn

$$\forall \delta > 0 \quad U_\delta(a) \cap A \neq \emptyset \quad \text{und} \quad U_\delta(a) \cap (\mathbb{R}^n \setminus A) \neq \emptyset$$

$$\partial A := \{a \in \mathbb{R}^n : a \text{ ist Randpunkt von } A\}$$

heißt *Rand* von A .

$$\partial A = \bar{A} \setminus \overset{\circ}{A} \quad \left(\overset{\circ}{A} := \{x \in A : x \text{ innerer Punkt von } A\} \right)$$

Beispiel 23.19.

(1) ($n = 3$): $B := [0, 1] \times [0, 1] \times \{0\}$

B ist Nullmenge (im \mathbb{R}^3)

(2) $\partial \mathbb{R}^n = \emptyset, \quad \partial \emptyset = \emptyset$

$$\partial U_\varepsilon(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - x_0\| = \varepsilon\} = \overline{\partial U_\varepsilon(x_0)}$$

(3) Ergänzendes Beispiel zu 23.10:

Sei $[a, b], [c, d] \subset \mathbb{R}, \quad \varphi \in C[a, b], \psi \in C[c, d], \quad f(x, y) := \varphi(x)\psi(y), \quad (x, y) \in I = [a, b] \times [c, d]$

$$\begin{aligned} \stackrel{\text{Fubini}}{\Rightarrow} \int_I f(x, y) \, d(x, y) &= \int_a^b \left(\int_c^d \varphi(x)\psi(y) \, dy \right) dx \\ &= \int_a^b \varphi(x) \left(\int_c^d \psi(y) \, dy \right) dx = \int_a^b \varphi(x) \, dx \cdot \int_c^d \psi(y) \, dy \end{aligned}$$

Anwendung:

$$\int_{[0,1] \times [0,1]} e^{x+y} \, d(x, y) = \int_{[0,1]} e^x \, dx \cdot \int_{[0,1]} e^y \, dy = \left(\int_0^1 e^x \, dx \right)^2 = (e - 1)^2$$

Satz 23.20. Sei $A, B \subset \mathbb{R}^n$.

(1) Ist B beschränkt, so gilt:

$$B \text{ ist messbar} \Leftrightarrow \partial B \text{ ist eine Nullmenge}$$

(2) Sind A, B messbar, so sind auch $A \cup B$, $A \cap B$, $A \setminus B$ messbar, und

$$|A \cup B| = |A| + |B| - |A \cap B|$$

Ist $A \subset B$, so $|A| \leq |B|$.

(3) Ist B messbar und $f \in C(B, \mathbb{R})$ beschränkt, so gilt $f \in R(B)$.

(4) Ist B messbar und sind $f, g \in R(B)$, $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, so gilt

(i) $\alpha f + \beta g \in R(B)$ und

$$\int_B (\alpha f + \beta g)(x) dx = \alpha \int_B f(x) dx + \beta \int_B g(x) dx$$

(ii) Aus $f(x) \leq g(x)$ für alle $x \in B$ folgt

$$\int_B f(x) dx \leq \int_B g(x) dx$$

(iii) $|f|, f \cdot g \in R(B)$,

$$\left| \int_B f(x) dx \right| \leq \int_B |f(x)| dx$$

(iv) Falls $\alpha > 0$ existiert mit $\forall x \in B |g(x)| \geq \alpha$, dann ist $\frac{f}{g} \in R(B)$.

(v) Ist $N \subset B$ eine Nullmenge und gilt $f(x) = g(x)$ für alle $x \in B \setminus N$, so gilt

$$\int_B f(x) dx = \int_B g(x) dx$$

(vi) Mittelwertsatz der Integralrechnung:

$$(\inf f(B)) \cdot |B| \leq \int_B f(x) dx \leq (\sup f(B)) \cdot |B|$$

(5) A, B seien messbar. Dann gilt:

(i) Ist $A \subset B$ und $f \in R(B)$, so ist $f|_A \in R(A)$.

(ii) Ist $f : A \cup B \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt und gilt

$f|_A \in R(A)$ und $f|_B \in R(B)$, so gilt $f \in R(A \cup B)$ und $f|_{A \cap B} \in R(A \cap B)$, ferner

$$\int_{A \cup B} f(x) dx = \int_A f(x) dx + \int_B f(x) dx - \int_{A \cap B} f(x) dx$$

(iii) Sind A und B nicht überlappend, d.h.

$$A \cap B \subset \partial A \cup \partial B$$

und ist $f \in R(A \cup B)$, so gilt

$$\int_{A \cup B} f(x) dx = \int_A f(x) dx + \int_B f(x) dx$$

speziell ($f \equiv 1$): $|A \cup B| = |A| + |B|$. (siehe auch Abb. 23.5)

(6) Ist B eine Nullmenge und $f : B \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt, so ist $f \in R(B)$ und

$$\int_B f(x) dx = 0$$

(7) Ist B messbar und $f \in R(B)$, so ist der *Graph von f*

$$\{(x, f(x)) \in \mathbb{R}^{n+1} : x \in B\}$$

eine Nullmenge im \mathbb{R}^{n+1} . (vgl. Abb. 23.6)

(8) Ist B messbar, $f \in R(B)$ und $f(x) \geq 0$ für alle $x \in B$, so setze

$$M_f := \{(x, y) \in \mathbb{R}^{n+1} : x \in B, 0 \leq y \leq f(x)\}.$$

Dann gilt: $M_f \subset \mathbb{R}^{n+1}$ messbar, und

$$|M_f| = \int_B f(x) dx$$

(vgl. Abb. 23.7)

(9) $B \subset \mathbb{R}^n$ messbar, $f, g \in R(B)$, $f(x) \leq g(x)$ für alle $x \in B$.

$$M_{f,g} := \{(x, y) \in \mathbb{R}^{n+1} : x \in B, f(x) \leq y \leq g(x)\}$$

Dann gilt: $M_{f,g} \subset \mathbb{R}^{n+1}$ messbar, und

$$|M_{f,g}| = \int_B (g(x) - f(x)) dx$$

(vgl. Abb. 23.7)

(ohne Beweis)

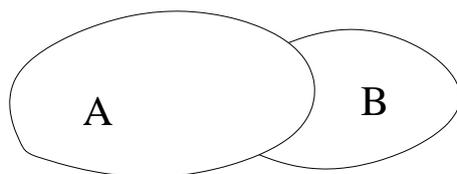


Abbildung 23.5: zwei nicht überlappende Mengen

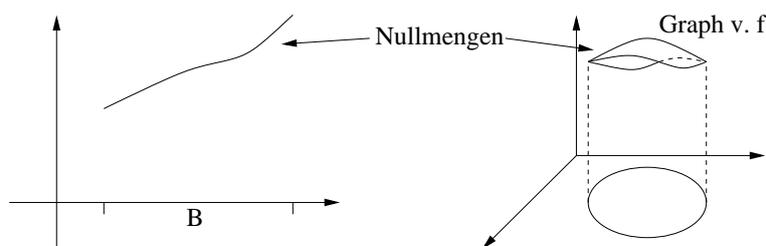


Abbildung 23.6: Graph einer Funktion

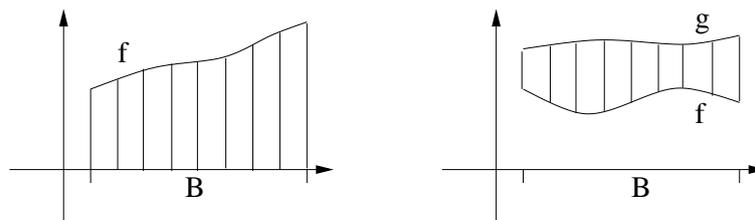


Abbildung 23.7: Fläche zwischen Graphen bzw. zwischen Graph und Achse

Beispiel 23.21. $K := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq r^2\}$, $r > 0$ fest. (Abb. 23.8)

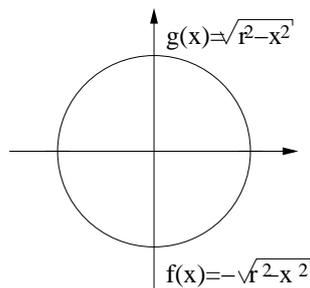
$$g(x) := \sqrt{r^2 - x^2}, f(x) := -\sqrt{r^2 - x^2}$$

$$\Rightarrow K = M_{f,g} \text{ (mit } B := [-r, r])$$

$$\stackrel{23.20}{\Rightarrow} |K| = \int_B (g - f)(x) dx = \int_{-r}^r 2\sqrt{r^2 - x^2} dx = 4 \cdot \int_0^r \sqrt{r^2 - x^2} dx$$

Substitution $x = r \sin \varphi$, $dx = r \cos \varphi d\varphi$

$$\Rightarrow |K| = 4r^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^2 \varphi d\varphi = 4r^2 \left[\frac{1}{2} \varphi + \frac{1}{2} \sin \varphi \cos \varphi \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \pi r^2$$

Abbildung 23.8: Kreis um $(0, 0)$

Satz 23.22 (Prinzip von CAVALIERI). Sei $B \subset \mathbb{R}^{n+1}$ messbar. Für die Punkte in B schreiben wir (x, z) (mit $x \in \mathbb{R}^n, z \in \mathbb{R}$). Es seien $a, b \in \mathbb{R}$ so gewählt, dass

$$\forall (x, z) \in B \quad a \leq z \leq b$$

Für jedes $z \in [a, b]$ sei

$$Q(z) := \{x \in \mathbb{R}^n : (x, z) \in B\}$$

messbar im \mathbb{R}^n ; setze $q(z) := |Q(z)|$.

Dann gilt: $q \in R[a, b]$, und

$$|B| = \int_a^b q(z) dz$$

Beweis: Setze $I := [a, b]$. Wähle ein kompaktes Intervall $J \subset \mathbb{R}^n$ mit $J \times I \supset B$.

Nach Voraussetzung ($Q(z)$ messbar) gilt:

$$q(z) = |Q(z)| = \int_{Q(z)} 1 \, dx = \int_J c_B(x, z) \, dx$$

FUBINI (23.8) $\Rightarrow q \in R[a, b]$, und

$$\underbrace{\int_{J \times I} c_B(x, z) \, d(x, z)}_{=|B|} = \int_I \left(\int_J c_B(x, z) \, dx \right) dz = \int_a^b q(z) \, dz$$

□

Beispiel 23.23.

- (1) Sei $K := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3, x^2 + y^2 + z^2 \leq r^2\}$, $r > 0$ fest. (Kugel um $(0, 0, 0)$ mit Radius r).
 $[a, b] := [-r, r]$. Dann für alle $z \in [-r, r]$:

$$Q(z) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \underbrace{(x, y, z) \in K}_{x^2 + y^2 \leq r^2 - z^2}\}$$

Kreis um 0 mit Radius $\sqrt{r^2 - z^2}$.

$$\stackrel{23.21}{\Rightarrow} q(z) = |Q(z)| = \pi(r^2 - z^2)$$

$$\stackrel{23.22}{\Rightarrow} |K| = \int_{-r}^r \pi(r^2 - z^2) \, dz = 2\pi r^3 - \frac{2}{3}\pi r^3 = \frac{4}{3}\pi r^3$$

- (2) $B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z \leq 4, z \geq 0\}$. (Rotationsparaboloid, vgl. Abb. 23.10)

Für $z \in [0, 4]$: $Q(z) = \{(x, y) : x^2 + y^2 \leq 4 - z\}$ (Kreis vom Radius $\sqrt{4 - z}$)

$$\Rightarrow q(z) = |Q(z)| = \pi(4 - z)$$

$$\Rightarrow |B| = \int_0^4 q(z) \, dz = \pi \int_0^4 (4 - z) \, dz = 8\pi$$

- (3) *Rotationskörper*: (vgl. Abb. 23.9)

Sei $f \in R[a, b]$, $f(x) \geq 0$ für alle $x \in [a, b]$. $B := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x \in [a, b], y^2 + z^2 \leq f(x)^2\}$

(Tausche Rollen von x und z)

Für $x \in [a, b]$: $Q(x) = \{(y, z) : y^2 + z^2 \leq f(x)^2\}$ (Kreis mit Radius $f(x)$)

$$\Rightarrow q(x) = |Q(x)| = \pi f(x)^2$$

$$\Rightarrow |B| = \pi \int_a^b f(x)^2 \, dx$$

Definition 23.24. $B \subset \mathbb{R}^2$ heißt *Normalbereich* bzgl. der $\left| \begin{array}{l} x\text{-Achse} \\ y\text{-Achse} \end{array} \right|$, wenn stetige Funktionen

$$f, g : \left| \begin{array}{l} [a, b] \rightarrow \mathbb{R} \\ [c, d] \rightarrow \mathbb{R} \end{array} \right|$$

mit

$$\forall \left. \begin{array}{l} x \in [a, b] \\ y \in [c, d] \end{array} \right| \left. \begin{array}{l} f(x) \leq g(x) \\ f(y) \leq g(y) \end{array} \right|$$

und

$$\left| \begin{array}{l} B = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \in [a, b], f(x) \leq y \leq g(x)\} \\ B = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y \in [c, d], f(y) \leq x \leq g(y)\} \end{array} \right| \quad (\text{vgl. Abb. 23.11})$$

Ist B ein Normalbereich (bzgl. x - oder y -Achse), so ist B kompakt und messbar (!); jetzt speziell: Normalbereich bzgl. x -Achse.

Sei $h : B \rightarrow \mathbb{R}$ stetig. Setze $m := \min f[a, b]$, $M := \max g[a, b]$.

$$\Rightarrow B \subset I := [a, b] \times [m, M]$$

Sei $x \in [a, b]$ fest. Dann existiert

$$\int_m^M h_B(x, y) dy \quad \text{und} \quad \int_m^M h_B(x, y) dy = \int_{f(x)}^{g(x)} h(x, y) dy$$

Nach FUBINI:

$$\int_B h(x, y) d(x, y) = \int_I h_B(x, y) d(x, y) = \int_a^b \left(\int_{f(x)}^{g(x)} h(x, y) dy \right) dx$$

$$\Rightarrow \boxed{\int_B h(x, y) d(x, y) = \int_a^b \left(\int_{f(x)}^{g(x)} h(x, y) dy \right) dx}$$

Analog für Normalbereich B bzgl. der y -Achse

$$\Rightarrow \boxed{\int_B h(x, y) d(x, y) = \int_c^d \left(\int_{f(y)}^{g(y)} h(x, y) dx \right) dy}$$

Beispiel 23.25. $B := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \in [0, 1], \sqrt{x} \leq y \leq 2 - x\}$

$$\begin{aligned} \int_B (x + y) d(x, y) &= \int_0^1 \left(\int_{\sqrt{x}}^{2-x} (x + y) dy \right) dx = \int_0^1 \left[xy + \frac{1}{2}y^2 \right]_{y=\sqrt{x}}^{y=2-x} dx \\ &= \int_0^1 \left[x(2-x) + \frac{1}{2}(2-x)^2 - x\sqrt{x} - \frac{1}{2}x \right] dx = \dots = \frac{71}{60} \end{aligned}$$

Verallgemeinerung auf 3-dimensionalen Fall:

Sei $A \subset \mathbb{R}^2$ kompakt und messbar, $f, g : A \rightarrow \mathbb{R}$ stetig und $f(x, y) \leq g(x, y)$ für alle $(x, y) \in A$.

$$B := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : (x, y) \in A, f(x, y) \leq z \leq g(x, y)\} \quad (\text{vgl. Abb. 23.12})$$

Mit FUBINI erhält man für stetiges $h : B \rightarrow \mathbb{R}$:

$$\boxed{\int_B h(x, y, z) d(x, y, z) = \int_A \left(\int_{f(x, y)}^{g(x, y)} h(x, y, z) dz \right) d(x, y)}$$

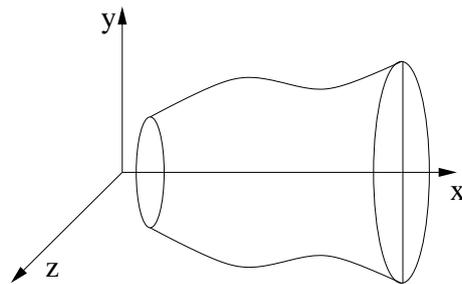


Abbildung 23.9: Rotationskörper

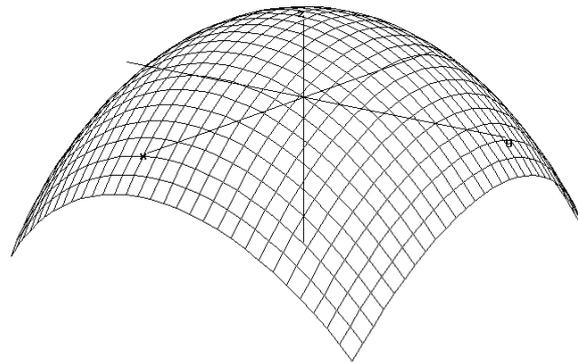


Abbildung 23.10: Rotationsparaboloid

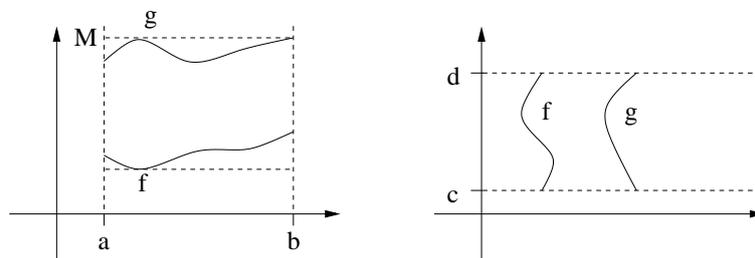


Abbildung 23.11: Normalbereiche

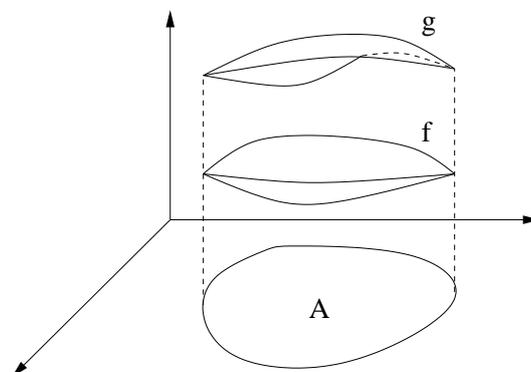


Abbildung 23.12: Normalbereich im 3-dimensionalen Fall

Beispiel 23.26.

$$B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x, y, z \geq 0, x + y + z \leq 1\}$$

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x, y \geq 0, x + y \leq 1\}$$

$$f \equiv 0, g(x, y) := 1 - x - y$$

$$(\Rightarrow B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : (x, y) \in A, f(x, y) \leq z \leq g(x, y)\})$$

(1)

$$\begin{aligned} \int_B 2xyz \, d(x, y, z) &= \int_A \left(\int_0^{1-x-y} 2xyz \, dz \right) d(x, y) \\ &= \int_A [xyz^2]_{z=0}^{z=1-x-y} d(x, y) = \int_A xy(1-x-y)^2 d(x, y) \\ &= \int_0^1 \left(\int_0^{1-x} xy(1-x-y)^2 dy \right) dx = \dots \end{aligned}$$

(2)

$$\begin{aligned} \int_B (x - y + 2z) \, d(x, y, z) &= \int_A \left(\int_0^{1-x-y} (x - y + 2z) \, dz \right) d(x, y) \\ &= \int_A [xz + yz + z^2]_{z=0}^{z=1-x-y} d(x, y) \\ &= \int_A (x(1-x-y) + y(1-x-y) + (1-x-y)^2) d(x, y) \\ &= \int_A (1-x-y) d(x, y) = \int_0^1 \left(\int_0^{1-x} 1-x-y dy \right) dx \\ &= \int_0^1 [y - xy - \frac{1}{2}y^2]_{y=0}^{y=1-x} dx = \int_0^1 \frac{1}{2} - x + \frac{1}{2}x^2 dx \\ &= [\frac{1}{2}x - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{6}x^3]_0^1 = \frac{1}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{6} = \frac{1}{6} \end{aligned}$$

23.3 Verallgemeinerung der Substitutionsregel

23.3.1 Substitutionsregel, Transformationssatz

Satz 23.27 (Substitutionsregel). $G \subset \mathbb{R}^n$ sei offen, $g \in G \rightarrow \mathbb{R}^n$ sei injektiv und stetig differenzierbar; es gelte

$$\det g'(z) \neq 0 \text{ für alle } z \in G.$$

$B \subset G$ sei kompakt und messbar und $f : g(B) \rightarrow \mathbb{R}$ stetig.

Dann ist $g(B)$ kompakt und messbar, und

$$\int_{g(B)} f(x) \, dx = \int_B f(g(z)) \cdot |\det g'(z)| \, dz$$

(ohne Beweis)

Anderer Name für die Substitutionsregel: *Transformationssatz*.

23.3.2 Anwendungen der Substitutionsregel

Polarkoordinaten (im Fall $n = 2$) (vgl. Abb. 23.13)

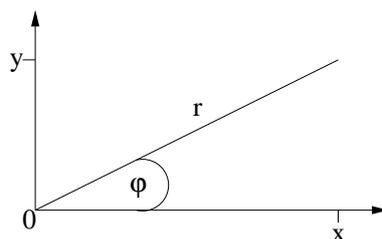


Abbildung 23.13: Polarkoordinaten-Darstellung

$$r := \sqrt{x^2 + y^2} = \|(x, y)\|$$

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi; \quad r \in [0, \infty), \quad \varphi \in [0, 2\pi)$$

Wähle $g(r, \varphi) := (r \cos \varphi, r \sin \varphi)$ (vgl. Abb. 23.14),

$$\det g'(r, \varphi) = \det \begin{pmatrix} \cos \varphi & -r \sin \varphi \\ \sin \varphi & r \cos \varphi \end{pmatrix} = r$$

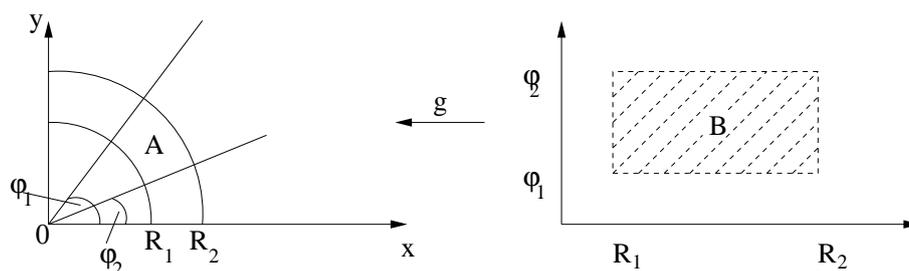


Abbildung 23.14: Polarkoordinaten zur vereinfachten Integration

Substitutionsregel mit $A = g(B)$:

$$\begin{aligned} \int_A f(x, y) \, d(x, y) &= \int_B f(g(z)) \cdot |\det g'(z)| \, dz \\ &= \boxed{\int_B f(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \cdot r \, d(r, \varphi)} \end{aligned}$$

(B ist Rechteck!)

Beispiel 23.28.

(1) $A := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4\}$ (Kreisring) (vgl. Abb. 23.15). Berechne

$$\int_A \sqrt{x^2 + y^2} \, d(x, y)$$

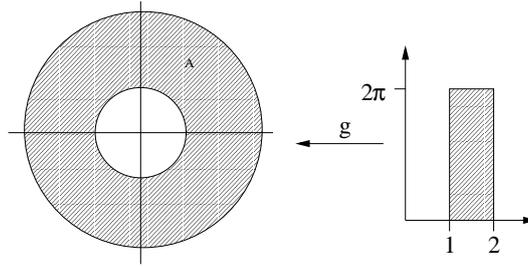


Abbildung 23.15: Integration über einen Kreisring

Achtung: g ist nicht injektiv auf $B = [1, 2] \times [0, 2\pi]$. Auf B_ε ist g injektiv.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_{A_\varepsilon} \sqrt{x^2 + y^2} \, d(x, y) &= \int_{B_\varepsilon} r \cdot r \, d(r, \varphi) \stackrel{\text{FUBINI}}{=} \int_0^{2\pi - \varepsilon} \left(\int_1^2 r^2 \, dr \right) d\varphi \\ &= (2\pi - \varepsilon) \left[\frac{1}{3} r^3 \right]_1^2 = (2\pi - \varepsilon) \cdot \frac{7}{3} \end{aligned}$$

Für $\varepsilon \rightarrow 0$ geht (!)

$$\begin{aligned} \int_{A_\varepsilon} \sqrt{x^2 + y^2} \, d(x, y) &\text{ gegen } \int_A \sqrt{x^2 + y^2} \, d(x, y) \\ \Rightarrow \int_A \sqrt{x^2 + y^2} \, d(x, y) &= \frac{14}{3} \cdot \pi \end{aligned}$$

(2) In der Wahrscheinlichkeitstheorie (und auch anderswo) spielt das Integral

$$\int_0^\infty e^{-x^2} \, dx$$

eine große Rolle. Dieses Integral ist mit rein eindimensionalen Methoden nicht geschlossen berechenbar.

Für $R > 0$ setze

$$K_R := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x, y \geq 0, x^2 + y^2 \leq R^2\}, \quad Q_R := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x, y \in [0, R]\}$$

$$\int_{K_R} e^{-(x^2+y^2)} \, d(x, y) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \underbrace{\left(\int_0^R e^{-r^2} r \, dr \right)}_{= -\frac{1}{2} e^{-r^2} \Big|_0^R} d\varphi = \frac{\pi}{4} (1 - e^{-R^2})$$

$$\begin{aligned} \int_{Q_R} e^{-(x^2+y^2)} \, d(x, y) &\stackrel{\text{FUBINI}}{=} \int_0^R \left(\int_0^R e^{-x^2} e^{-y^2} \, dy \right) dx = \int_0^R e^{-x^2} \left(\int_0^R e^{-y^2} \, dy \right) dx \\ &= \left(\int_0^R e^{-x^2} \, dx \right)^2 \end{aligned}$$

Andererseits:

$$\begin{aligned} \int_{Q_R} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) &= \int_{K_R} \dots + \underbrace{\int_{Q_R \setminus K_R} \dots}_{\geq 0} \geq \int_{K_R} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) = \frac{\pi}{4} (1 - e^{-R^2}) \\ &\Rightarrow \int_0^R e^{-x^2} dx \geq \frac{\sqrt{\pi}}{2} \cdot \sqrt{1 - e^{-R^2}} \end{aligned}$$

Sei $\varrho := \sqrt{2} \cdot R$, dann $K_\varrho \supset Q_R$. Wie oben:

$$\int_{K_\varrho} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) = \frac{\pi}{4} (1 - e^{-\varrho^2}) = \frac{\pi}{4} (1 - e^{-2R^2})$$

andererseits:

$$\begin{aligned} \int_{K_\varrho} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) &= \int_{Q_R} \dots + \int_{K_\varrho \setminus Q_R} \dots \geq \int_{Q_R} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) = \left(\int_0^R e^{-x^2} dx \right)^2 \\ &\Rightarrow \int_0^R e^{-x^2} dx \leq \frac{\sqrt{\pi}}{2} \sqrt{1 - e^{-2R^2}} \end{aligned}$$

Zusammen mit obiger Gleichung:

$$\begin{aligned} \frac{\sqrt{\pi}}{2} \sqrt{1 - e^{-R^2}} &\leq \int_0^R e^{-x^2} dx \leq \frac{\sqrt{\pi}}{2} \sqrt{1 - e^{-2R^2}} \\ &\Rightarrow \int_0^\infty e^{-x^2} dx = \frac{\sqrt{\pi}}{2} \end{aligned}$$

Aus Symmetriegründen (bzw. nach Substitution $t = -x$):

$$\int_{-\infty}^0 e^{-x^2} dx = \frac{\sqrt{\pi}}{2}$$

$$\Rightarrow \boxed{\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx = \sqrt{\pi}}$$

[Schnelldurchgang:

$$\begin{aligned} \left(\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx \right)^2 &= \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx \cdot \int_{-\infty}^{\infty} e^{-y^2} dy \stackrel{\text{„FUBINI“}}{=} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-(x^2+y^2)} dy dx \\ &= \int_{\mathbb{R}^2} e^{-(x^2+y^2)} d(x,y) = \int_0^{2\pi} \left(\int_0^\infty e^{-r^2} r dr \right) d\varphi = \pi \end{aligned}$$

(3) Rotationsparaboloid $B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z \leq 4, z \geq 0\}$ Dann gilt:

$$\begin{aligned} |B| &\stackrel{\text{FUBINI}}{=} \int_A \left(\int_0^{4-(x^2+y^2)} 1 \, dz \right) d(x, y) = \int_A (4 - (x^2 + y^2)) \, d(x, y) \\ &\stackrel{\text{Polark.}}{=} \int_0^{2\pi} \left(\int_0^2 (4 - r^2) r \, dr \right) d\varphi = 2\pi \int_0^2 (4r - r^3) \, dr = 8\pi \end{aligned}$$

(vgl. Beispiel 23.23)

Zylinderkoordinaten (im Fall $n = 3$) (vgl. Abb. 23.16)

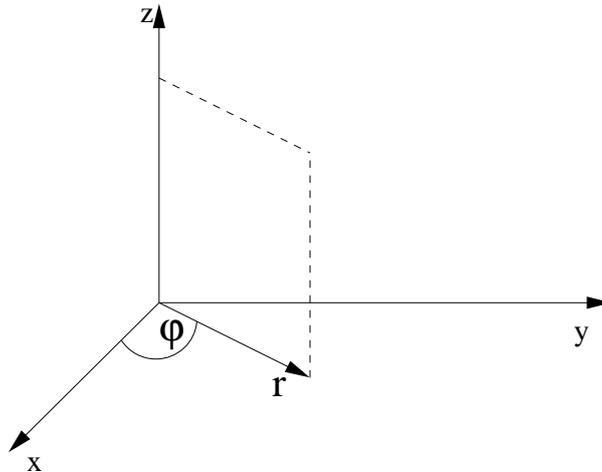


Abbildung 23.16: Zylinderkoordinaten

$$g(r, \varphi, z) = (r \cos \varphi, r \sin \varphi, z)$$

$$\boxed{x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi, \quad z = z}$$

$$\det g'(r, \varphi, z) = \det \begin{pmatrix} \cos \varphi & -r \sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & r \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = r$$

Also mit $A = g(B)$ nach Substitutionsregel:

$$\boxed{\int_A f(x, y, z) \, d(x, y, z) = \int_B f(r \cos \varphi, r \sin \varphi, z) \cdot r \, d(r, \varphi, z)}$$

Beispiel 23.29. $A := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 \leq 1, 0 \leq z \leq h\}$. Bestimme $|A|$:

(1) nach CAVALIERI:

$$\text{Für } z \in [0, h]: Q(z) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$$

$$\Rightarrow q(z) = |Q(z)| = \pi$$

$$\Rightarrow |A| = \int_0^h q(z) \, dz = \pi \cdot h$$

(2) mit Zylinderkoordinaten:

$$B := \{(r, \varphi, z) : 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \varphi \leq 2\pi, 0 \leq z \leq h\}$$

(eigentlich: $B_\varepsilon := \{(r, \varphi, z) : \varepsilon \leq r \leq 1, 0 \leq \varphi \leq 2\pi - \varepsilon, 0 \leq z \leq h\} \rightsquigarrow$ Satz anwenden $\rightsquigarrow \varepsilon \rightarrow 0$ gehen lassen)

$$|A| = \int_A 1 \, d(x, y, z) = \int_B r \, d(r, \varphi, z) = \int_0^{2\pi} \left(\int_0^h \left(\int_0^1 r \, dr \right) dz \right) d\varphi = 2\pi h \cdot \frac{1}{2} = \pi \cdot h$$

Kugelkoordinaten ($n = 3$) (vgl. Abb. 23.17)

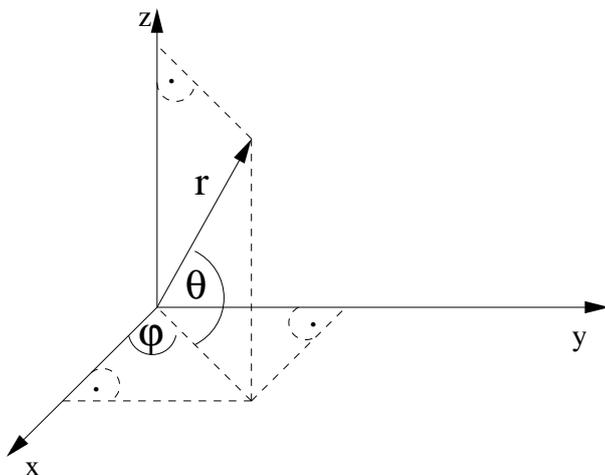


Abbildung 23.17: Kugelkoordinaten

$$x = r \cdot \cos \varphi \cos \theta, \quad y = r \cdot \sin \varphi \cos \theta, \quad z = r \cdot \sin \theta$$

Dabei läuft φ zwischen 0 und 2π , θ zwischen $-\frac{\pi}{2}$ und $\frac{\pi}{2}$.

Also $g(r, \varphi, \theta) = (r \cos \varphi \cos \theta, r \sin \varphi \cos \theta, r \sin \theta)$.

$$\det g'(r, \varphi, \theta) = \det \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix} = r^2 \cos \theta$$

$A = g(B)$; nach Substitutionsregel:

$$\int_A f(x, y, z) \, d(x, y, z) = \int_B f(r \cos \varphi \cos \theta, r \sin \varphi \cos \theta, r \sin \theta) \cdot r^2 \cos \theta \, d(r, \varphi, \theta)$$

Beispiel 23.30. $A := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 \leq 1, x, y, z \geq 0\}$

$$B = \{(r, \varphi, \theta) : r \in [0, 1], \varphi \in [0, \frac{\pi}{2}], \theta \in [0, \frac{\pi}{2}]\}$$

z.B. suche

(1) (vgl. Abb. 23.18)

$$\begin{aligned}
 \int_A (x^2 + y^2 + z^2) d(x, y, z) &= \int_B r^2 (r^2 \cos \theta) d(r, \varphi, \theta) \\
 &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left(\int_0^{\frac{\pi}{2}} \left(\int_0^1 r^4 dr \right) \cos \theta d\theta \right) d\varphi \\
 &= \frac{\pi}{2} \cdot \frac{1}{5} \cdot \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos \theta d\theta = \frac{\pi}{10}
 \end{aligned}$$

(2)

$$\begin{aligned}
 \int_A x d(x, y, z) &= \int_B (r \cos \varphi \cos \theta) (r^2 \cos \theta) d(r, \varphi, \theta) \\
 &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left(\int_0^{\frac{\pi}{2}} \left(\int_0^1 r^3 dr \right) \cos^2 \theta d\theta \right) \cos \theta d\varphi \\
 &= \frac{1}{4} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos \varphi d\varphi \cdot \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^2 \theta d\theta = \frac{\pi}{16}
 \end{aligned}$$

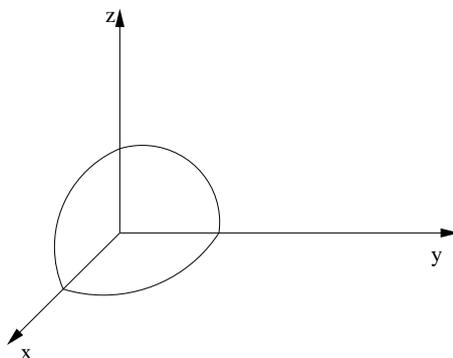


Abbildung 23.18: Achtelkugel

Kapitel 24

Spezielle Differentialgleichungen erster Ordnung

Es sei $D \subset \mathbb{R}^3$, $F : D \rightarrow \mathbb{R}$ eine gegebene Funktion. Eine Gleichung der Form

$$F(x, y, y') = 0 \quad (\text{DGL}) \tag{24-i}$$

heißt *gewöhnliche Differentialgleichung 1. Ordnung*.

Ist $I \subset \mathbb{R}$ ein Intervall und $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar, so heißt y eine *Lösung* von (24-i), wenn

$$\forall x \in I \quad (x, y(x), y'(x)) \in D \quad \text{und} \quad F(x, y(x), y'(x)) = 0$$

Beispiel 24.1. $F(x, y, z) := y - z$, $D = \mathbb{R}^3$, so lautet (24-i)

$$y - y' = 0$$

Allgemeine Lösung: $y(x) = c \cdot e^x$, $c \in \mathbb{R}$ beliebig, definiert auf $I = \mathbb{R}$.

Anfangswertproblem (AWP)

D, F wie oben und $(x_0, y_0) \in D$ gegeben. Das zur Differentialgleichung gehörige *Anfangswertproblem* verlangt zusätzlich zur Differentialgleichung die *Anfangsbedingung*

$$y(x_0) = y_0$$

Ist $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ eine Lösung von (24-i) mit der Zusatzeigenschaft $x_0 \in I$ und $y(x_0) = y_0$, so heißt y *Lösung des Anfangswertproblems*.

Beispiel 24.2. wie oben $y' = y$. Allgemeine Lösung $y(x) = ce^x$ auf $I = \mathbb{R}$.

$$y(x_0) \stackrel{!}{=} y_0 \quad \Leftrightarrow \quad ce^{x_0} = y_0 \quad \Leftrightarrow \quad c = y_0 e^{-x_0}$$

Also: Lösung des Anfangswertproblems:

$$y(x) = y_0 \cdot e^{x-x_0}$$

Beispiel 24.3.

$$y' = 1 + y^2$$

Eine Lösung ist $y(x) = \tan x$ ($y'(x) = \frac{\cos^2 x + \sin^2 x}{\cos^2 x} = 1 + \tan^2 x$)

Weitere Lösungen:

$$y(x) = \tan(x + c), \quad c \in \mathbb{R}$$

Das Lösungsintervall I ist hier $I = (-c - \frac{\pi}{2}, -c + \frac{\pi}{2})$ bzw. $I = (n\pi - c - \frac{\pi}{2}, n\pi - c + \frac{\pi}{2})$ mit $n \in \mathbb{Z}$.
(hier (und meist auch sonst): I hängt von der Lösung ab und ist *nicht a priori* bekannt)

Anfangswertproblem: $y(x_0) = y_0$

$$\tan(x_0 + c) \stackrel{!}{=} y_0 \quad \Rightarrow \quad c = -x_0 + \arctan(y_0) + n\pi, \quad n \in \mathbb{Z}$$

\Rightarrow Lösung: $y(x) = \tan(x - x_0 + \arctan(y_0) + n\pi)$, definiert auf

$$I = (x_0 - \arctan y_0 + n\pi - \frac{\pi}{2}, x_0 - \arctan y_0 + n\pi + \frac{\pi}{2})$$

Wegen $x_0 \stackrel{!}{\in} I$ muss $n = 0$ sein.

\Rightarrow Lösung: $y(x) = \tan(x - x_0 + \arctan(y_0))$, definiert auf

$$I = (x_0 - \arctan y_0 - \frac{\pi}{2}, x_0 - \arctan y_0 + \frac{\pi}{2})$$

24.1 Exakte Differentialgleichungen

Es seien I_1, I_2 Intervalle in \mathbb{R} (abgeschlossen, offen, halboffen, beschränkt, unbeschränkt)

$$R := I_1 \times I_2$$

Weiter seien $P, Q : R \rightarrow \mathbb{R}$ gegebene Funktionen.

Definition 24.4. Die Differentialgleichung

$$P(x, y) + Q(x, y)y' = 0 \tag{24-ii}$$

heißt *exakt*, falls ein $F \in C^1(R, \mathbb{R})$ existiert mit

$$F_x = P, \quad F_y = Q \quad \text{auf } \mathbb{R}$$

[Ein solches F heißt auch *Stammfunktion* zu (P, Q)]

Beachte: Wenn ein solches F existiert, so ist F bis auf eine additive Konstante *eindeutig*.

Sei $I \subset I_1$, $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar mit $y(x) \in I_2$ für $x \in I$ (also $(x, y(x)) \in R$ für alle $x \in I$)

Weiter sei die Differentialgleichung (24-ii) exakt und F eine Stammfunktion zu (P, Q) .

Setze $\Phi(x) := F(x, y(x))$ für $x \in I$.

Ist y Lösung von (24-ii), so ist Φ differenzierbar auf I , und

$$\Phi'(x) = \underbrace{F_x(x, y(x))}_{=P(x, y(x))} + \underbrace{F_y(x, y(x))}_{=Q(x, y(x))} \cdot y'(x) \stackrel{y \text{ Lsg.}}{=} 0$$

$\Rightarrow \Phi$ konstant auf I

$$\Rightarrow \boxed{F(x, y(x)) = c \text{ für } x \in I}, \text{ mit } c \in \mathbb{R}$$

Auflösen nach $y(x)$ (falls möglich) liefert Lösung $y(x)$.

Gilt umgekehrt diese Gleichung für ein $c \in \mathbb{R}$

$$\Rightarrow \Phi' = 0 \quad \Rightarrow \quad y \text{ ist Lösung von (24-ii)}$$

Satz 24.5. Ist (24-ii) exakt und F eine Stammfunktion von (P, Q) und ist $I \subset I_1$ ein Intervall, $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar mit $y(x) \in I_2$ für alle $x \in I$, so gilt:

$$y \text{ ist Lösung von (24-ii) auf } I \Leftrightarrow \exists c \in \mathbb{R} \forall x \in I \quad F(x, y(x)) = c$$

Beispiel 24.6.

$$\underbrace{2x \sin y}_{=P(x,y)} + \underbrace{x^2(\cos y)}_{=Q(x,y)} y' = 0, \quad R = \mathbb{R}^2$$

Suche F mit $F_x = 2x \sin y$, $F_y = x^2 \cos y$.

Wähle $F(x, y) = x^2 \sin y (+\tilde{c})$.

zu lösen:

$$F(x, y(x)) = x^2 \sin y(x) = c$$

$$\Rightarrow y(x) = \arcsin\left(\frac{c}{x^2}\right) \text{ auf } I = \dots \text{ (selbst)}$$

Fragen:

1. Wie kann man feststellen, ob (24-ii) exakt ist?
2. Wie kann man im Fall, dass (24-ii) exakt ist, eine Stammfunktion F berechnen?
3. Wann kann man, falls (24-ii) exakt und F bekannt ist, die Gleichung $F(x, y) = c$ nach y (geschlossen, oder zumindest theoretisch) auflösen?

Satz 24.7. Es seien $P, Q \in C^1(R, \mathbb{R})$. Dann ist (24-ii) *genau dann exakt* (d.h. es existiert *genau dann* eine Stammfunktion zu (P, Q)), wenn

$$P_y = Q_x \text{ auf } \mathbb{R}$$

Beweis:

- „ \Rightarrow “ Sei F Stammfunktion zu (P, Q) , d.h. $F_x = P$, $F_y = Q$.

$$\Rightarrow F \in C^2(R, \mathbb{R})$$

und

$$P_y = (F_x)_y = F_{xy} \stackrel{21.12}{=} F_{yx} = (F_y)_x = Q_x$$

- „ \Leftarrow “ hier ohne Beweis

□

zu Frage 2: (24-ii) sei exakt. Ansatz für F :

$$F_x(x, y) = P(x, y) \underset{y \text{ fest}}{\Rightarrow} F(x, y) = \int P(x, y) dx + c(y)$$

Außerdem. $F_y(x, y) = Q(x, y)$, also

$$\left(\int P(x, y) dx \right)_y + c'(y) \stackrel{!}{=} Q(x, y)$$

$$\Rightarrow c'(y) = Q(x, y) - \left(\int P(x, y) dx \right)_y$$

Daraus $c(y)$ mittels Stammfunktionsbildung.

Beispiel 24.8.

$$\underbrace{(12xy + 3)}_{P(x,y)} + \underbrace{6x^2}_{Q(x,y)} y' = 0 \text{ auf } \mathbb{R}^2$$

$$P, Q \in C^1(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}), \quad P_y(x, y) = 12x = Q_x(x, y)$$

\Rightarrow Differentialgleichung ist exakt.
24.7

$$\begin{aligned} F_x = 12xy + 3 &\Rightarrow F(x, y) = 6x^2y + 3x + c(y) \\ \Rightarrow F_y(x, y) = 6x^2 + c'(y) &\stackrel{!}{=} Q(x, y) = 6x^2 \\ \Rightarrow c'(y) = 0 &\Rightarrow c \text{ ist konstant} \\ \Rightarrow F(x, y) = 6x^2y + 3x &\text{ ist eine Stammfunktion} \end{aligned}$$

Jetzt $F(x, y) = c$ lösen:

$$\begin{aligned} 6x^2y + 3x &= c \\ \Rightarrow y(x) = \frac{c - 3x}{6x^2} &\text{ ist Lösung der Differentialgleichung auf } I = (0, \infty) \text{ oder } I = (-\infty, 0) \end{aligned}$$

Satz 24.9. (24-ii) sei exakt, F sei eine Stammfunktion zu (P, Q) (bzw. „zu (24-ii)“). Ferner sei $(x_0, y_0) \in R$ und sei $Q(x_0, y_0) \neq 0$.

Dann existiert in einer hinreichend kleinen Umgebung I von x_0 (I Intervall) eine *eindeutige* Lösung $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ des Anfangswertproblems

$$\begin{aligned} P(x, y) + Q(x, y)y' &= 0 \\ y(x_0) &= y_0 \end{aligned}$$

Man erhält y , indem man die Gleichung

$$F(x, y(x)) = F(x_0, y_0)$$

nach $y(x)$ auflöst.

Beweis: $\Phi(x, y) := F(x, y) - F(x_0, y_0)$

$$\Rightarrow \Phi(x_0, y_0) = 0, \text{ und } \Phi_y(x_0, y_0) = F_y(x_0, y_0) = Q(x_0, y_0) \neq 0$$

Nach dem Satz über implizit definierte Funktionen (22.10):

\exists Umgebung U von x_0 und *genau* eine differenzierbare Funktion $y : U \rightarrow \mathbb{R}$ mit

$$y(x_0) = y_0 \quad \text{und} \quad \Phi(x, y(x)) = 0 \text{ für alle } x \in U$$

Gegebenenfalls nach Verkleinerung von U : $U = I$ Intervall.

Also: $y(x_0) = y_0$ und $F(x, y(x)) = F(x_0, y_0)$ (konstant!)

Nach 24.5: y löst die Differentialgleichung. □

Beispiel 24.10. $(12xy + 3) + 6x^2y' = 0, y(1) = 1.$

Dann $Q(x_0, y_0) = Q(1, 1) = 6 \neq 0$

(allgemein: $Q(x_0, y_0) = 6x_0^2 \neq 0 \Leftrightarrow x_0 \neq 0$)

s.o. $\Rightarrow F(x, y) = 6x^2y + 3x$ ist eine Stammfunktion und $F(1, 1) = 6 + 3 = 9.$

Also löse $F(x, y) = F(1, 1) = 9$ nach y auf.

Also: $6x^2y + 3x = 9$

$$\Rightarrow y(x) = \frac{3 - x}{2x^2} \text{ auf } I = (0, \infty) \text{ (damit } x_0 = 1 \in I)$$

Falls (24-ii) *nicht* exakt ist, so gibt es unter Umständen eine Funktion $\mu(x, y)$, so dass

$$\mu(x, y) \cdot P(x, y) + \mu(x, y) \cdot Q(x, y)y' = 0$$

exakt ist. Solch ein μ heißt *integrierender Faktor* von (24-ii).

Die Bedingung

$$(\mu \cdot P)_y = (\mu \cdot Q)_x$$

liefert eine sogenannte *partielle Differentialgleichung* für die Funktion μ , die im Allgemeinen sehr schwierig zu lösen ist.

$$\mu_y P + \mu P_y = \mu_x Q + \mu Q_x \quad (24\text{-iii})$$

Häufig hängt μ nur von einer Variablen ab, z.B. von x . Setzt man dann den Ansatz

$$\mu = \mu(x)$$

in (24-iii) ein, erhält man

$$\mu'(x) = \mu(x) \frac{P_y - Q_x}{Q}$$

Beispiel 24.11.

$$\underbrace{x \sin y + y \cos y}_{=P(x,y)} + \underbrace{(x \cos y - y \sin y)}_{=Q(x,y)} y' = 0$$

ist *nicht* exakt.

Ansatz mit einem integrierenden Faktor $\mu(x)$

$$\rightsquigarrow \frac{\mu'(x)}{\mu(x)} = \frac{P_y - Q_x}{Q} = 1 \quad \Leftrightarrow \quad \log |\mu| = x + \tilde{c}, \quad \tilde{c} \in \mathbb{R}$$

$$\Leftrightarrow \mu(x) = ce^x, \quad c \in \mathbb{R}$$

$$\left[\int \frac{\mu'}{\mu} dx = \int 1 dx \quad \Leftrightarrow \quad \log |\mu| = x + \tilde{c} \quad \Leftrightarrow \quad \mu = ce^x \right]$$

Die Differentialgleichung

$$e^x(x \sin y + y \cos y) + \underbrace{e^x(x \cos y - y \sin y)}_{Q^*} y' = 0 \quad (24\text{-iv})$$

ist exakt. (Probe!). Diese lösen wir

$$F(x, y) = \int e^x(x \sin y + y \cos y) dx + f(y) = e^x y \cos y + \sin(y)(x-1)e^x + f'(x)$$

Es muss gelten: $F_y = Q^*$

$$F_y = e^x \cos y - e^x y \sin y + \cos(y)(x-1)e^x + f'(x) \stackrel{!}{=} e^x(x \cos y - y \sin y)$$

$$\Leftrightarrow f'(y) = 0 \quad \rightsquigarrow \quad \text{wähle } f(y) \equiv 0$$

$$\Rightarrow F(x, y) = e^x((x-1) \sin y + y \cos y)$$

ist Stammfunktion, die Lösungen von (24-iv) sind

$$F(x, y) = c, \quad c \in \mathbb{R}$$

in impliziter Form.

24.2 Differentialgleichung mit getrennten Veränderlichen

Wieder sei $I_1, I_2 \subset \mathbb{R}$ Intervalle, $R := I_1 \times I_2$. $f : I_1 \rightarrow \mathbb{R}$ und $g : I_2 \rightarrow \mathbb{R}$ seien stetig. Weiter sei

$$\forall y \in I_2 \quad g(y) \neq 0.$$

Die Differentialgleichung

$$y' = f(x) \cdot g(y) \tag{24-v}$$

heißt *Differentialgleichung mit getrennten Veränderlichen*.

(24-v) ist gleichbedeutend mit

$$\underbrace{f(x)}_{=:P(x,y)} + \underbrace{\left(-\frac{1}{g(y)}\right)}_{=:Q(x,y)} y' = 0 \tag{24-vi}$$

Da $f, \frac{1}{g}$ stetig auf I_1 bzw. I_2 , existieren Stammfunktionen Φ zu f und Ψ zu $\frac{1}{g}$.

Setze

$$\begin{aligned} F(x, y) &:= \Phi(x) - \Psi(y) \quad \text{für } (x, y) \in R = I_1 \times I_2 \\ \Rightarrow F_x = \Phi' &= f (= P), \quad F_y = -\Psi' = -\frac{1}{g} (= Q) \end{aligned}$$

$\Rightarrow F$ ist Stammfunktion zu (P, Q) .

\Rightarrow (24-vi) ist exakt.

Ist $x_0 \in I_1$ und $y_0 \in I_2$, so wähle speziell

$$\Phi(x) := \int_{x_0}^x f(t) dt, \quad \Psi(y) := \int_{y_0}^y \frac{1}{g(t)} dt$$

Aus Abschnitt 24.1 folgt also:

Satz 24.12. I_1, I_2, f, g wie oben.

(1) Lösungen von (24-v) erhält man, indem man die Gleichung

$$\boxed{\int \frac{1}{g(y)} dy = \int f(x) dx + c}$$

(mit $c \in \mathbb{R}$ beliebig) nach y auflöst. („differenzierbar“)

(2) Ist $x_0 \in I_1, y_0 \in I_2$, so ist die (*eindeutige*) Lösung des Anfangswertproblems

$$y' = f(x)g(y), \quad y(x_0) = y_0$$

gegeben durch

$$\int_{y_0}^{y(x)} \frac{1}{g(y)} dy = \int_{x_0}^x f(t) dt$$

(nach $y(x)$ auflösen)

Schematisch (formal):

$$\begin{aligned} y' = f(x)g(y) &\rightsquigarrow \frac{dy}{dx} = f(x)g(y) \\ &\rightsquigarrow \frac{1}{g(y)} dy = f(x) dx \\ &\rightsquigarrow \int \frac{1}{g(y)} dy = \int f(x) dx + c \end{aligned}$$

Beispiel 24.13.

(1) $y' = y, f(x) = 1, g(y) = y$

$$\leadsto \int \underbrace{\frac{1}{g(y)}}_{=\frac{1}{y}} dy = \int f(x) dx + c$$

$$\underbrace{\hspace{1.5cm}}_{=\log|y|}$$

$$\leadsto |y| = e^{x+c} = \underbrace{e^c}_{\neq 0} \cdot e^x$$

$$\leadsto y = \underbrace{\pm e^c}_{=: \tilde{c} \in \mathbb{R}} \cdot e^x$$

(2) $y' = 1 + y^2; f(x) = 1, g(y) = 1 + y^2$

$$\leadsto \int \underbrace{\frac{1}{1+y^2}}_{=\arctan(y)} dy = x + c$$

$$\leadsto y = \tan(x + c)$$

(3) $y' = -\frac{x}{y}, y(1) = 1, f(x) = -x, g(y) = \frac{1}{y}$

$$\leadsto \int y dy = - \int x dx + \tilde{c}$$

$$\leadsto \frac{y^2}{2} = -\frac{x^2}{2} + \tilde{c}$$

$$\Rightarrow y^2 = -x^2 + c \quad \Rightarrow \quad x^2 + y^2 = c$$

$$\Rightarrow y(x) = \pm \sqrt{c - x^2} \quad (\text{falls } c > 0, c \leq 0 \text{ liefert keine Lösung, vgl. auch 24.1})$$

$$y(1) = 1 \Rightarrow +\text{-Zeichen, und } 1 \stackrel{!}{=} \sqrt{c-1} \Rightarrow c = 2$$

$$y(x) = \sqrt{2 - x^2} \quad \text{Lösung der Anfangswertaufgabe auf } I = (-\sqrt{2}, \sqrt{2})$$

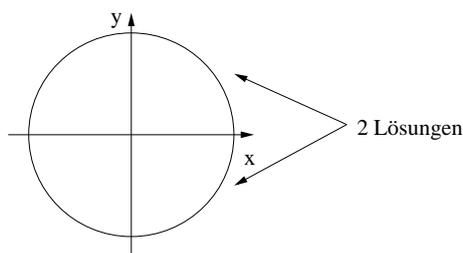


Abbildung 24.1: Zwei Lösungen der Differentialgleichung

(4) $y' = \frac{x \cdot e^{2x}}{y \cos y}, y(0) = \frac{\pi}{4}, I_1 = \mathbb{R}, I_2 = (0, \frac{\pi}{2})$

$$\int y \cos y dy = \int x e^{2x} dx + c$$

partielle Integration liefert

$$y \sin y + \cos y = \frac{1}{4}(2x - 1)e^{2x} + c$$

Anfangswertproblem:

$$\underbrace{\frac{\pi}{4} \sin \frac{\pi}{4} + \cos \frac{\pi}{4}}_{\left(\frac{\pi}{4}+1\right) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}} = \underbrace{\frac{1}{4}(2 \cdot 0 - 1)e^{2 \cdot 0} + c}_{=-\frac{1}{4}}$$

$$\Rightarrow c = \frac{1}{4} + \left(\frac{\pi}{4} + 1\right) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}$$

\Rightarrow Lösung der Anfangswertaufgabe:

$$y(x) \sin(y(x)) + \cos(y(x)) = \frac{1}{4}(2x - 1)e^{2x} + c$$

(Auflösung nach $y(x)$ möglich nach Satz über implizit definierte Funktionen [in einer Umgebung von $x_0 = 0$, $y_0 = \frac{\pi}{4}$], aber nicht in geschlossener Form)

24.3 Lineare Differentialgleichungen 1. Ordnung

Sei $I \subset \mathbb{R}$ ein Intervall und $\alpha, s : I \rightarrow \mathbb{R}$ stetig.

Die Differentialgleichung

$$y' = \alpha(x)y + s(x) \tag{24-vii}$$

heißt *lineare* Differentialgleichung 1. Ordnung.

(24-vii) heißt *homogen*, falls $s(x) = 0 \forall x \in I$, sonst *inhomogen*.

Sind y_1, y_2 Lösungen der homogenen Gleichung ($s \equiv 0$) auf I und sind $a, b \in \mathbb{R}$, so gilt:

$$(ay_1 + by_2)' = ay_1' + by_2' = a\alpha(x)y_1 + b\alpha(x)y_2 = \alpha(x)(ay_1 + by_2)$$

$\Rightarrow ay_1 + by_2$ ist auch Lösung der homogenen Gleichung.

\Rightarrow Lösungen der homogenen Gleichung bilden einen Vektorraum.

Weiter: Sind y_1, y_2 Lösungen der *inhomogenen* Gleichung

$$\Rightarrow (y_1 - y_2)' = [\alpha(x)y_1 + s(x)] - [\alpha(x)y_2 + s(x)] = \alpha(x)(y_1 - y_2)$$

$\Rightarrow y_1 - y_2$ ist Lösung der *homogenen* Gleichung.

Ist y Lösung der homogenen, y_p ¹ Lösung der inhomogenen Gleichung, so ist

$$(y + y_p)' = \alpha(x)y + [\alpha(x)y_p + s(x)] = \alpha(x)(y + y_p) + s(x)$$

$\Rightarrow y + y_p$ ist Lösung der inhomogenen Gleichung.

Also: Die Menge aller Lösungen des inhomogenen Problems ist gegeben durch

$$\boxed{\{y_p + y : y \text{ Lösung des homogenen Problems}\}}$$

wobei y_p eine *feste* spezielle Lösung des inhomogenen Problems ist.

Zunächst bestimme die allgemeine Lösung des *homogenen* Problems:

Satz 24.14. I, α wie oben. $\beta : I \rightarrow \mathbb{R}$ sei eine Stammfunktion von α . Dann ist die allgemeine Lösung der homogenen Gleichung (24-vii) ($y' = \alpha(x)y$) gegeben durch

$$y(x) = Ce^{\beta(x)} \quad \text{für } x \in I,$$

mit beliebigem $C \in \mathbb{R}$.

¹p = „partikulär“

[Beachte: $y' = \alpha(x)y \rightsquigarrow \int \frac{1}{y} dy = \int \alpha(x) dx + \tilde{c} \rightsquigarrow \log(y) = \beta(x) + \tilde{c} \rightsquigarrow y = Ce^{\beta(x)}$]

Beweis: Zunächst gilt für $y(x) := Ce^{\beta(x)}$ (mit $C \in \mathbb{R}$):

$$y'(x) = C \underbrace{\beta'(x)}_{=\alpha(x)} e^{\beta(x)} = \alpha(x)y(x)$$

\Rightarrow ist Lösung.

Sei nun y irgendeine Lösung der homogenen Gleichung. Setze

$$z(x) = e^{\beta(x)}, \quad \Phi(x) := \frac{y(x)}{z(x)}$$

$$\Rightarrow \Phi'(x) = \frac{\overbrace{y'(x)}^{=\alpha(x)y(x)} z(x) - y(x) \overbrace{z'(x)}^{=\alpha(x)z(x)}}{z(x)^2} = 0 \quad \text{für alle } x \in I$$

$$\Rightarrow \Phi(x) = C \quad (x \in I) \quad \text{mit einem } C \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow y(x) = Cz(x) = Ce^{\beta(x)} \quad \text{für alle } x \in I$$

□

Beispiel 24.15.

(1)

$$y' = \underbrace{(\sin x)}_{=: \alpha(x)} y, \quad (I = \mathbb{R})$$

$$\Rightarrow \beta(x) = -\cos x$$

$$\Rightarrow \text{allgemeine Lösung: } y(x) = Ce^{-\cos x}$$

(2) Anfangswertproblem: $y' = (\sin x)y, y(0) = 1$

$$\underset{(1)}{\Rightarrow} y(x) = Ce^{-\cos x}, \quad C \cdot e^{-\cos 0} \stackrel{!}{=} 1 \quad \Rightarrow \quad C = e$$

$$\Rightarrow \text{Lösung: } y(x) = e^{1-\cos x}$$

(3) $y' = \frac{1}{x}y, y(1) = 2, I = (0, \infty), \alpha(x) = \frac{1}{x}$

$$\Rightarrow \beta(x) = \log x$$

$$\Rightarrow \text{allgm. Lösung der Differentialgleichung: } y(x) = Ce^{\log x} = Cx$$

$$\text{Anfangswertproblem: } C \cdot 1 = 2 \Rightarrow C = 2$$

$$\Rightarrow \text{Lösung: } y(x) = 2x$$

Aus 24.14 erhält man insbesondere:

Korollar 24.16. I, α wie oben. Sei $x_0 \in I, y_0 \in \mathbb{R}$.

Dann hat das Anfangswertproblem

$$y' = \alpha(x)y, \quad y(x_0) = y_0$$

genau eine Lösung.

Beweis: 24.14 $\Rightarrow y(x) = Ce^{\beta(x)}$ allgemeine Lösung der Differentialgleichung.

Anfangsbedingung: $Ce^{\beta(x_0)} \stackrel{!}{=} y_0 \Rightarrow C = y_0 e^{-\beta(x_0)}$ *eindeutig*

$$\Rightarrow y(x) = y_0 e^{\beta(x) - \beta(x_0)} \quad \text{eindeutige Lösung}$$

□

Wir brauchen (wegen der linearen Struktur, s.o.) nun eine spezielle Lösung des *inhomogenen* Problems. Sei wieder β Stammfunktion zu α .

Ansatz für eine spezielle (partikuläre) Lösung:

$$y_p(x) = C(x)e^{\beta(x)} \quad \text{„Variation der Konstanten“}$$

$$\Rightarrow y_p'(x) = C'(x)e^{\beta(x)} + C(x) \underbrace{\beta'(x)}_{=\alpha(x)} e^{\beta(x)}$$

$$\alpha(x)y_p(x) + s(x) = \alpha(x)C(x)e^{\beta(x)} + s(x)$$

D.h. y_p löst das inhomogene Problem genau dann, wenn

$$C'(x)e^{\beta(x)} = s(x)$$

$$\Leftrightarrow C'(x) = e^{-\beta(x)} s(x)$$

$$\Leftrightarrow C(x) = \int e^{-\beta(t)} s(t) dt$$

$$\Rightarrow \boxed{y_p(x) = e^{\beta(x)} \int e^{-\beta(t)} s(t) dt} \quad \text{spezielle Lösung der inhomogenen Gleichung}$$

Insgesamt erhält man:

Satz 24.17. Die allgemeine Lösung der inhomogenen Gleichung (24-vii) ist gegeben durch (β Stammfunktion zu α)

$$\boxed{y(x) = Ce^{\beta(x)} + e^{\beta(x)} \int e^{-\beta(t)} s(t) dt}$$

Die lineare Differentialgleichung (24-vii), zusammen mit der Anfangsbedingung

$$y(x_0) = y_0$$

(mit $x_0 \in I$, $y_0 \in \mathbb{R}$ beliebig) wird also *eindeutig* gelöst durch

$$y(x) = e^{\beta(x) - \beta(x_0)} \cdot y_0 + e^{\beta(x)} \int_{x_0}^x e^{-\beta(t)} s(t) dt$$

(auf ganz I)

Beispiel 24.18.

$$(1) y' = (\sin x)y + \sin x$$

Die Stammfunktion zu $\alpha(x) = \sin x$: $\beta(x) = -\cos x$

\Rightarrow allgemeine Lösung:

$$y(x) = Ce^{-\cos x} + e^{-\cos x} \int \underbrace{e^{\cos t} (\sin t)}_{=(-e^{\cos t})'} dt = Ce^{-\cos x} - 1$$

(2) $y' = 2xy + x$

Stammfunktion zu $\alpha(x) = 2x$: $\beta(x) = x^2$ \Rightarrow allgemeine Lösung:

$$y(x) = Ce^{x^2} + e^{x^2} \int \underbrace{e^{-t^2} t}_{(-\frac{1}{2}e^{-t^2})'} dt = Ce^{x^2} - \frac{1}{2}$$

Dann Anfangsbedingung $y(0) = 1$:

$$1 = Ce^{0^2} - \frac{1}{2} = C - \frac{1}{2} \quad \Rightarrow \quad C = \frac{3}{2}$$

 \Rightarrow eindeutige Lösung des Anfangswertproblems:

$$y(x) = \frac{3}{2}e^{x^2} - \frac{1}{2}$$

24.4 BERNOULLISCHE Differentialgleichung

 $I \subset \mathbb{R}$ Intervall; $g, h : I \rightarrow \mathbb{R}$ stetig. Die Differentialgleichung

$$y' + g(x)y + h(x)y^\varrho = 0 \tag{24-viii}$$

(mit $\varrho \in \mathbb{R}$ fest) heißt *BERNOULLISCHE Differentialgleichung*.In den beiden Fällen $\varrho = 0$ und $\varrho = 1$ ist sie linear.Im folgenden sei also $\varrho \neq 0, \varrho \neq 1$.Es gilt für $z := y^{1-\varrho}$ („Variablentransformation“)

$$\begin{aligned} z' &= (1-\varrho)y^{-\varrho} \cdot y' = (1-\varrho)y^{-\varrho}[-g(x)y - h(x)y^\varrho] \\ &= \boxed{-(1-\varrho)g(x)z - (1-\varrho)h(x)} \end{aligned} \tag{24-ix}$$

lineare Differentialgleichung für z .Lösen; dann $y := z^{\frac{1}{1-\varrho}}$ löst (24-viii).Hier muss ggf. das Intervall, auf dem y definiert ist, gegenüber dem, auf dem z definiert ist, weiter eingeschränkt werden, damit $y := z^{\frac{1}{1-\varrho}}$ dort wohldefiniert ist.

Beispiel 24.19.

$$z' = -\frac{3}{y^4}y' = \frac{3}{y^4} \left(\frac{y}{1+x} + (1+x)y^4 \right) = \frac{3}{1+x}z + 3(1+x)$$

Anfangsbedingung: $z(0) = \frac{1}{(-1)^3} = -1$ Eindeutige Lösung: (Stammfunktion zu $\alpha(x) = \frac{3}{1+x}$: $\beta(x) = 3 \log(1+x) = \log(1+x)^3$)

$$\begin{aligned} z(x) &= (-1) \cdot e^{\log(1+x)^3 - \log(1+0)^3} + e^{\log(1+x)^3} \int_0^x \underbrace{e^{-\log(1+t)^3} \cdot 3(1+t)}_{=\frac{3}{(1+t)^2}} dt \\ &= -(1+x)^3 + (1+x)^3 \cdot \underbrace{\left[-\frac{3}{1+t} \right]_0^x}_{=-\frac{3}{1+x} + 3} \\ &= 2(1+x)^3 - 3(1+x)^2 = (1+x)^2 [2(1+x) - 3] \\ &= (1+x)^2 (2x-1) \quad (\text{def. auf ganz } \mathbb{R}) \end{aligned}$$

Jetzt:

$$y(x) = z(x)^{-\frac{1}{3}} = \frac{1}{\sqrt[3]{(1+x)^2(2x-1)}}$$

definiert auf $I = (-1, \frac{1}{2})$.

24.5 RICCATISCHE DIFFERENTIALGLEICHUNG

$I \subset \mathbb{R}$ Intervall; $g, h, k : I \rightarrow \mathbb{R}$ stetig. Die Differentialgleichung

$$y' + g(x)y + h(x)y^2 = k(x) \quad (24-x)$$

heißt *RICCATISCHE Differentialgleichung*.

Sind y_1, y_2 Lösungen von (24-x), so setze $u := y_1 - y_2$.

Dann:

$$\begin{aligned} u' &= [-g(x)y_1 - h(x)y_1^2 + k(x)] - [-g(x)y_2 - h(x)y_2^2 + k(x)] \\ &= -g(x)u - h(x)\underbrace{(y_1^2 - y_2^2)}_{=u(u+2y_2)} \\ &= -g(x)u - h(x)u^2 - 2h(x)y_2 \cdot u \\ &= -(g(x) + 2h(x)y_2(x))u - h(x)u^2 \quad (\text{BERNOULLISCHE Differentialgleichung für } u) \end{aligned}$$

Also: Falls eine Lösung y_2 von (24-x) bekannt ist (in der Regel durch „scharfes Hinsehen“), so bestimme die allgemeine Lösung u obiger BERNOULLI-Differentialgleichung; dann ist mittels

$$y = y_2 + u$$

die allgemeine Lösung von (24-x) bekannt.

Kapitel 25

Systeme von Differentialgleichungen erster Ordnung

25.1 Allgemeines

Ein *System* von Differentialgleichungen 1. Ordnung besteht aus n Differentialgleichungen

$$\begin{aligned}y_1' &= f_1(x, y_1, \dots, y_n) \\y_2' &= f_2(x, y_1, \dots, y_n) \\&\vdots \\y_n' &= f_n(x, y_1, \dots, y_n)\end{aligned}$$

mit gegebenen $f_1, \dots, f_n : D \rightarrow \mathbb{R}$ (wobei $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$) und gesuchten (unbekannten) y_1, \dots, y_n .

Abkürzungen: $y := (y_1, \dots, y_n)$ (vektorwertige Funktion)

Punkte $(x, y_1, \dots, y_n) \in D$ schreibe als (x, y) .

$f := (f_1, \dots, f_n) : D \rightarrow \mathbb{R}^n$.

Obiges System kann also geschrieben werden als

$$y' = f(x, y) \tag{25-i}$$

Ist $I \subset \mathbb{R}$ *Intervall* und $y = (y_1, \dots, y_n) : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ *differenzierbar* auf I (also y_1, \dots, y_n differenzierbar), so heißt y eine *Lösung von (25-i)*, wenn:

$$\forall x \in I \quad (x, y(x)) \in D \quad \text{und} \quad y'(x) = f(x, y(x))$$

Ist $x_0 \in \mathbb{R}$, $y_0 \in \mathbb{R}^n$ mit $(x_0, y_0) \in D$, so heißt

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0 \tag{25-ii}$$

ein *Anfangswertproblem* für das Differentialgleichungs-System (25-i).

Ist y eine Lösung von (25-i) auf I und gilt $x_0 \in I$ sowie $y(x_0) = y_0$, so heißt y eine *Lösung des Anfangswertproblems (25-ii)*.

Satz 25.1 (Existenzsatz von PEANO). $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ sei *stetig* auf D , $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$ sei *offen*, und es sei $(x_0, y_0) \in D$.

Dann hat das Anfangswertproblem (25-ii) eine Lösung. (auf einem möglicherweise „kleinen“ Intervall $I \ni x_0$)

Definition 25.2. Sei $g = (g_1, \dots, g_n) : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine Funktion mit $g_j \in R[a, b]$ ($j = 1, \dots, n$).

Dann setze

$$\int_a^b g(t) dt := \left(\int_a^b g_1(t) dt, \dots, \int_a^b g_n(t) dt \right) \in \mathbb{R}^n$$

Satz 25.3 (Existenz- und Eindeigkeitssatz von PICARD–LINDELÖF). Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ stetig, $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$ offen, $(x_0, y_0) \in D$.

Ferner genüge f auf D einer LIPSCHITZ–Bedingung bzgl. y , d.h. es existiert ein $L \geq 0$ mit

$$\forall (x, y), (x, \tilde{y}) \in D \quad \|f(x, y) - f(x, \tilde{y})\| \leq L\|y - \tilde{y}\|$$

Dann hat das Anfangswertproblem (25-ii) genau eine Lösung (auf einem möglicherweise „kleinen“ Intervall $I \ni x_0$).

Setzt man bei „geeignetem“¹ $y^{(0)} \in C(I, \mathbb{R}^n)$

$$y^{(k+1)}(x) := y_0 + \int_{x_0}^x f(t, y^{(k)}(t)) dt \quad (k \in \mathbb{N}),$$

so konvergiert die Folge $(y^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ ² gleichmäßig auf I gegen die Lösung des Anfangswertproblems.

Bemerkung 25.4. Statt einer offenen Menge $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$ sind auch Mengen der Form

$$D = [a, b] \times \mathbb{R}^n$$

zulässig, sowohl für 25.1 als auch für 25.3.

Beispiel 25.5. $n = 1$, $y' = \sqrt{|y|}$, $y(0) = 0$. (Differentialgleichung mit getrennten Variablen)

Lösen $\leadsto y(x) = \frac{1}{4}x^2$ (für $x \geq 0$)

$$\Rightarrow y(x) = \begin{cases} 0 & \text{für } x \leq 0 \\ \frac{1}{4}x^2 & \text{für } x > 0 \end{cases} \quad (\text{vgl. Abb. 25.1})$$

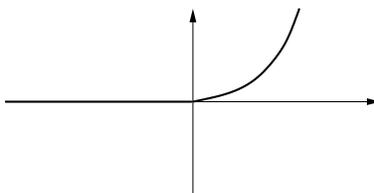


Abbildung 25.1: Eine Lösung zum Beispiel 25.5

Außerdem: $y \equiv 0$ ist Lösung des Anfangswertproblems.

[Weitere Lösungen: vgl. Abb. 25.2]

$f(x, y) := \sqrt{|y|}$ ist in der Tat stetig, aber f genügt keiner LIPSCHITZ–Bedingung bzgl. y :

Annahme: Es existiert ein $L \geq 0$ mit $\|f(x, y) - f(x, \tilde{y})\| \leq L\|y - \tilde{y}\|$ für alle $x, y, \tilde{y} \in \mathbb{R}$, dann also

$$\left| \sqrt{|y|} - \sqrt{|\tilde{y}|} \right| \leq L|y - \tilde{y}| \stackrel{y, \tilde{y} > 0}{=} L \left| \sqrt{|y|} - \sqrt{|\tilde{y}|} \right| \cdot \left(\sqrt{|y|} + \sqrt{|\tilde{y}|} \right)$$

$$\Leftrightarrow_{y \neq \tilde{y}} 1 \leq L \left(\sqrt{|y|} + \sqrt{|\tilde{y}|} \right) \quad \not\Leftarrow \text{für } |y|, |\tilde{y}| \text{ hinreichend klein}$$

¹ I hinreichend klein

² k ist hier Folgenindex, keine Ableitung

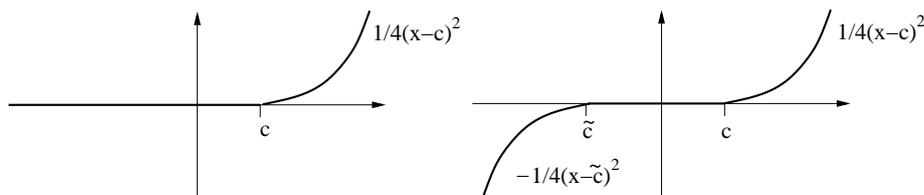


Abbildung 25.2: Weitere Lösungen zum Beispiel 25.5

Satz 25.6. Es sei $D = I \times \mathbb{R}^n$, $I \subset \mathbb{R}$ (kompaktes) Intervall. $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ stetig. Die partielle Ableitung $\frac{\partial f_i}{\partial y_j}$ mögen auf D existieren und seien *beschränkt* auf D ($i, j = 1, \dots, n$).

Dann gilt die Behauptung des Satzes von PICARD–LINDELÖF 25.3. Die eindeutige Lösung ist ferner auf ganz I definiert.

Beweisidee: Mittelwertsatz der Differentialrechnung:

$$|f_i(x, y) - f_i(x, \tilde{y})| = |(\text{grad } f_i)(x, \eta) \cdot (y - \tilde{y})|$$

mit $\eta \in$ Verbindungsstrecke zwischen y und \tilde{y} .

$$\Rightarrow |f_i(x, y) - f_i(x, \tilde{y})| \leq \underbrace{\|(\text{grad } f_i)(x, \eta)\|}_{\leq L \text{ (solch ein } L \text{ ex.)}} \cdot \|y - \tilde{y}\|$$

\Rightarrow LIPSCHITZ–Bedingung. □

Für den Rest des Abschnittes spezialisieren wir uns auf den Fall:

$I \subset \mathbb{R}$ Intervall, $a_{jk} : I \rightarrow \mathbb{R}$ gegebene stetige Funktionen ($j, k = 1, \dots, n$), und $b_1, \dots, b_n : I \rightarrow \mathbb{R}$ stetig; setze

$$A(x) := \begin{pmatrix} a_{11}(x) & \cdots & a_{1n}(x) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1}(x) & \cdots & a_{nn}(x) \end{pmatrix}, \quad b(x) := \begin{pmatrix} b_1(x) \\ \vdots \\ b_n(x) \end{pmatrix}$$

Das zu untersuchende System ist

$$\begin{pmatrix} y_1' \\ \vdots \\ y_n' \end{pmatrix} = A(x) \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} + b(x); \quad \text{kurz: } y' = A(x)y + b(x)$$

dieses System heißt *lineares* Differentialgleichungssystem.

Satz 25.7. Sei $x_0 \in I$, $y_0 \in \mathbb{R}^n$. Dann hat das Anfangswertproblem

$$y' = A(x)y + b(x), \quad y(x_0) = y_0$$

genau eine Lösung auf ganz I .

Beweisskizze: $f(x, y) := A(x)y + b(x)$ stetig auf $D := I \times \mathbb{R}^n$

Sei $[a, b]$ kompaktes Intervall mit $x_0 \in [a, b] \subset I$.

Dann gilt:

$$\forall x \in [a, b], y, \tilde{y} \in \mathbb{R}^n \quad \|f(x, y) - f(x, \tilde{y})\| = \|A(x) \cdot (y - \tilde{y})\| \leq \underbrace{\|A(x)\|}_{\substack{\leq \max_{x \in [a, b]} \|A(x)\| \\ =: L}} \cdot \|y - \tilde{y}\|$$

\Rightarrow LIPSCHITZ–Bedingung

\Rightarrow Eindeutige Lösung des Anfangswertproblems auf $[a, b]$.
25.3

\Rightarrow Eindeutige Lösung auf I . □

Satz 25.8.

(1) Durchläuft y_h alle Lösungen des *homogenen* Systems

$$y' = A(x)y$$

und ist y_p eine spezielle Lösung des *inhomogenen* Systems

$$y' = A(x)y + b(x) \tag{25-iii}$$

so durchläuft $y_h + y_p$ alle Lösungen von (25-iii).

(2) Die Lösungen des homogenen Systems $y' = A(x)y$ bilden einen Vektorraum V .

(3) Für $y^{(1)}, \dots, y^{(k)} \in V$ sind folgende Aussagen äquivalent:

(a) $y^{(1)}, \dots, y^{(k)}$ sind linear unabhängig.

(b) $\forall \xi \in I$ $y^{(1)}(\xi), \dots, y^{(k)}(\xi)$ sind linear unabhängig im \mathbb{R}^n .

(c) $\exists \xi \in I$ $y^{(1)}(\xi), \dots, y^{(k)}(\xi)$ sind linear unabhängig im \mathbb{R}^n .

(4) Sei $\xi \in I$, und für $j \in \{1, \dots, n\}$ sei $z^{(j)}$ die (eindeutige!) Lösung des Anfangswertproblems

$$y' = A(x)y, \quad y(\xi) = e_j$$

Dann ist $\{z^{(1)}, \dots, z^{(n)}\}$ eine Basis von V . Insbesondere gilt also $\dim V = n$.

Beweis:

(1) wie im Fall $n = 1$.

(2) $(\alpha y_1 + \beta y_2)' = A(x)(\alpha y_1 + \beta y_2) \quad \forall y_1, y_2 \in V, \alpha, \beta \in \mathbb{R}$

(3) • „(a) \Rightarrow (b)“: Sei $\xi \in I$ und seien $c_1, \dots, c_k \in \mathbb{R}$,

$$c_1 y^{(1)}(\xi) + \dots + c_k y^{(k)}(\xi) = 0$$

Setze $y := c_1 y^{(1)} + \dots + c_k y^{(k)} \in V$, d.h. $y' = A(x)y$, und es gilt $y(\xi) = 0$.

$\Rightarrow y$ löst das Anfangswertproblem $y' = A(x)y$, $y(\xi) = \xi_0$

Die Funktion $\equiv 0$ löst dieses Anfangswertproblem ebenfalls!

Lösung *eindeutig* (25.7) $\Rightarrow y \equiv 0$ auf I

$$\Rightarrow c_1 y^{(1)} + \dots + c_k y^{(k)} \equiv 0 \text{ auf } I$$

$\Rightarrow c_1 = \dots = c_k = 0$, da $y^{(1)}, \dots, y^{(k)} \in V$ linear unabhängig.

• „(b) \Rightarrow (c)“ klar ($I \neq \emptyset$)

• „(c) \Rightarrow (a)“: Seien $c_1, \dots, c_k \in \mathbb{R}$ und

$$c_1 y^{(1)} + \dots + c_k y^{(k)} \equiv 0 \text{ auf } I$$

$$\Leftrightarrow \forall x \in I \quad c_1 y^{(1)}(x) + \dots + c_k y^{(k)}(x) = 0$$

$$\Rightarrow c_1 y^{(1)}(\xi) + \dots + c_k y^{(k)}(\xi) = 0 \quad (\text{mit } \xi \text{ aus (c)})$$

$$\stackrel{(c)}{\Rightarrow} c_1 = \dots = c_k = 0$$

(4) Nach (3) sind $z^{(1)}, \dots, z^{(n)}$ linear unabhängig in V , denn

$$z^{(1)}(\xi) = e_1, \dots, z^{(n)}(\xi) = e_n \text{ sind linear unabhängig in } \mathbb{R}^n$$

$$\Rightarrow \dim V \geq n$$

Wäre $\dim V > n$, so existiere ein $y^{(0)} \in V$ mit

$$z^{(1)}, \dots, z^{(n)}, y^{(0)} \text{ linear unabhängig in } V$$

$$\stackrel{(3)}{\Rightarrow} \underbrace{z^{(1)}(\xi), \dots, z^{(n)}(\xi), y^{(0)}(\xi)}_{n+1 \text{ Vektoren}} \text{ linear unabhängig in } \mathbb{R}^n \quad \not\leq$$

□

Definition 25.9. n linear unabhängige Lösungen von $y' = A(x)y$ (also eine Basis von V) nennt man auch ein *Fundamentalsystem* (FS) von $y' = A(x)y$.

Die konkrete Berechnung eines Fundamentalsystems ist unter den bisher gemachten allgemeinen Bedingungen i.a. nicht möglich.

25.2 Lineare Differentialgleichungs-Systeme

Betrachte nun den Spezialfall, dass die Funktionen $a_{jk} : I \rightarrow \mathbb{R}$ alle *konstant* sind. Wir betrachten also jetzt das *lineare Differentialgleichungs-System mit konstanten Koeffizienten*

$$y' = Ay + b(x). \quad (25\text{-iv})$$

und zunächst das homogene System

$$y' = Ay \quad (25\text{-v})$$

Es sei $p(\lambda) := \det(A - \lambda I)$ das charakteristische Polynom von A . Also gilt:

$$\forall \lambda \in \mathbb{C} \quad \lambda \text{ Eigenwert von } A \Leftrightarrow p(\lambda) = 0$$

Da A in unserem Fall *reelle* Koeffizienten hat, gilt:

Ist $\lambda \in \mathbb{C}$ Eigenwert von $A \Rightarrow p(\lambda) = 0$

$$\Rightarrow \overline{p(\lambda)} = 0 \xrightarrow{\text{Koeff. reell}} p(\overline{\lambda}) = 0$$

$\Rightarrow \overline{\lambda}$ ist Eigenwert von A

Satz 25.10 (Lösungsverfahren für $y' = Ay$).

(1) Bestimme die *verschiedenen* Nullstellen $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{C}$ von p , also gilt

$$p(\lambda) = (-1)^n (\lambda - \lambda_1)^{k_1} \cdot (\lambda - \lambda_2)^{k_2} \cdots (\lambda - \lambda_r)^{k_r}$$

mit $k_1, \dots, k_r \in \{1, \dots, n\}$.

Es gelte etwa:

$$\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}; \quad \lambda_{m+1}, \dots, \lambda_r \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$$

Also

$$\begin{aligned} \lambda_{m+1} = \mu_1, \dots, \lambda_{m+s} = \mu_s \\ \lambda_{m+s+1} = \overline{\mu_1}, \dots, \lambda_{m+2s} = \overline{\mu_s} \end{aligned}$$

(Kann im Falle $n \geq 5$ schiefgehen, da die Nullstellen von $p(\lambda)$ dann möglicherweise nicht durch „Radikale“ (geschlossene Formeln) bestimmbar sind.)

(2) Für $\lambda_1, \dots, \lambda_{m+s}$ bestimme eine Basis von

$$\text{Kern}((A - \lambda_j I)^{k_j})$$

($\lambda_{m+s+1} = \overline{\mu_1}, \dots, \lambda_{m+2s} = \overline{\mu_s}$ bleiben unberücksichtigt)

(3) Sei $j \in \{1, \dots, m+s\}$ und v einer der in (2) bestimmten Basisvektoren von $\text{Kern}((A - \lambda_j I)^{k_j})$.

Dann existiert ein $m_j \leq k_j$ (m_j abhängig von v) mit

$$(A - \lambda_j I)^{m_j} v = 0, \quad (A - \lambda_j I)^{m_j-1} v \neq 0$$

Setze

$$y(x) := e^{\lambda_j x} \left[v + x(A - \lambda_j I)v + \frac{x^2}{2}(A - \lambda_j I)^2 v + \cdots + \frac{x^{m_j-1}}{(m_j-1)!}(A - \lambda_j I)^{m_j-1} v \right]$$

Ist $\lambda_j \in \mathbb{R}$ (also $j \in \{1, \dots, m\}$) $\Rightarrow y(x) \in \mathbb{R}^n$ und y löst $y' = Ay \leftarrow$ Beitrag zum FS

Ist $\lambda_j \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$ (also $j \in \{m+1, \dots, r\}$)

$\Rightarrow \operatorname{Re}(y(x)), \operatorname{Im}(y(x))$ (komponentenweise) lösen $y' = Ay$

$\Rightarrow \operatorname{Re} y, \operatorname{Im} y$ beide Beitrag zum FS.

Führt man (3) für jedes λ_j ($j = 1, \dots, m+s$) und jeden Basisvektor v von $\operatorname{Kern}((A - \lambda_j I)^{k_j})$ durch, so erhält man insgesamt ein Fundamentalsystem für $y' = Ay$ (beachte $\sum_{j=1}^r k_j = n$)

Spezialfall: A sei reell diagonalisierbar, also existiert eine Basis (ψ_1, \dots, ψ_n) von Eigenvektoren zu Eigenwerten $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$

\Rightarrow Ein Fundamentalsystem $y^{(1)}, \dots, y^{(n)}$ von $y' = Ay$ ist gegeben durch

$$y^{(j)}(x) := e^{\lambda_j x} \psi_j$$

Beweis:

$$\left(y^{(j)} \right)' = \lambda_j e^{\lambda_j x} \psi_j = e^{\lambda_j x} \underbrace{(\lambda_j \psi_j)}_{=A\psi_j} = A(e^{\lambda_j x} \psi_j) = Ay^{(j)}(x)$$

Außerdem sind $(y^{(1)}(0), \dots, y^{(n)}(0)) = (\psi_1, \dots, \psi_n)$ linear unabhängig.

$\Rightarrow y^{(1)}, \dots, y^{(n)}$ linear unabhängig in V . □

Beispiel 25.11.

(1)

$$y' = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -2 & 3 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}}_{=:A} y$$

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I) = -(\lambda - 2)(\lambda - 1)^2 \quad (\Rightarrow \lambda_1 = 2, k_1 = 1; \quad \lambda_2 = 1, k_2 = 2)$$

$\lambda_1 = 2$:

$$\operatorname{Kern}(A - 2I) = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\Rightarrow y^{(1)}(x) = e^{2x} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ e^{2x} \\ e^{2x} \end{pmatrix}$$

$\lambda_2 = 1$:

$$\operatorname{Kern}(A - I) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\operatorname{Kern}((A - I)^2) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Also

$$(A - I) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0, \quad (A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow y^{(2)}(x) = e^x \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^x \\ e^x \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} y^{(3)}(x) &= e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x(A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right] \\ &= e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] \\ &= \begin{pmatrix} -xe^x \\ -xe^x \\ e^x \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Allgemeine Lösung von $y' = Ay$:

$$\begin{aligned} y(x) &= c_1 y^{(1)}(x) + c_2 y^{(2)}(x) + c_3 y^{(3)}(x) \\ &= \begin{pmatrix} c_2 e^x - c_3 x e^x \\ c_1 e^{2x} + c_2 e^x - c_3 x e^x \\ c_1 e^{2x} + c_3 e^x \end{pmatrix}, \quad c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

(2)

$$y' = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} y$$

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I) = -(\lambda + 2)[\lambda - (1 + i)] \cdot [\lambda - (1 - i)]$$

$\lambda_1 = -2$:

$$\text{Kern}(A + 2I) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\Rightarrow y^{(1)}(x) = e^{-2x} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$\lambda_2 = 1 + i$:

$$\text{Kern}(A - (1 + i)I) = \left\langle \begin{pmatrix} 2 - 2i \\ 2 \\ 1 + i \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow y(x) &= e^{(1+i)x} \begin{pmatrix} 2 - 2i \\ 2 \\ 1 + i \end{pmatrix} = e^x (\cos x + i \sin x) \begin{pmatrix} 2 - 2i \\ 2 \\ 1 + i \end{pmatrix} \\ &= e^x \begin{pmatrix} 2 \cos x - 2i \cos x + 2i \sin x + 2 \sin x \\ 2 \cos x + 2i \sin x \\ \cos x + i \cos x + i \sin x - \sin x \end{pmatrix} \\ &= e^x \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \cos x + 2 \sin x \\ 2 \cos x \\ \cos x - \sin x \end{pmatrix}}_{=: y^{(2)}(x)} + i e^x \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \sin x - 2 \cos x \\ 2 \sin x \\ \cos x + \sin x \end{pmatrix}}_{=: y^{(3)}(x)} \end{aligned}$$

(3)

$$y' = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 4 & 3 \end{pmatrix} y$$

$$p(\lambda) = -(\lambda - 1)^3$$

$$\text{Kern}(A - I) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\text{Kern}((A - I)^2) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\text{Kern}((A - I)^3) = \mathbb{R}^3 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\Rightarrow (A - I) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$(A - I)^2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(A - I)^2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(A - I)^2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow y^{(1)}(x) = e^x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y^{(2)}(x) = e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} + x(A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right] = e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} + x \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right]$$

$$\begin{aligned} y^{(3)}(x) &= e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x(A - I) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{x^2}{2}(A - I)^2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right] \\ &= e^x \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + \frac{x^2}{2} \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right] \end{aligned}$$

Wir betrachten jetzt die inhomogene Gleichung

$$y' = Ay + b(x); \quad b : I \rightarrow \mathbb{R} \text{ stetig}$$

Wir können jetzt sogar wieder x -abhängiges A zulassen. Wir brauchen allerdings ein Fundamentalsystem von $y' = A(x)y$.

Sei $y^{(1)}, \dots, y^{(n)}$ ein Fundamentalsystem; bilde daraus die sog. *Fundamentalmatrix*

$$Y(x) := \left(y^{(1)}(x) \mid y^{(2)}(x) \mid \dots \mid y^{(n)}(x) \right)$$

Die allgemeine Lösung von $y' = A(x)y$ lautet:

$$c_1 y^{(1)}(x) + c_2 y^{(2)}(x) + \dots + c_n y^{(n)}(x) = Y(x) \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} = Y(x)c \quad \text{mit } c = (c_1, \dots, c_n) \in \mathbb{R}^n$$

Ansatz für eine spezielle Lösung der inhomogenen Gleichung:

$$y_p(x) = Y(x)c(x) \quad \text{„Variation der Konstanten“}$$

($c = (c_1, \dots, c_n)$, c_j differenzierbar)

$$\begin{aligned} \Rightarrow y_p'(x) &= \left(\left(y^{(1)} \right)'(x) \mid \dots \mid \left(y^{(n)} \right)'(x) \right) c(x) + Y(x)c'(x) \\ &= \left(A(x)y^{(1)}(x) \mid \dots \mid A(x)y^{(n)}(x) \right) c(x) + Y(x)c'(x) \\ &= A(x)Y(x)c(x) + Y(x)c'(x) \\ &= A(x)y_p(x) + Y(x)c'(x) \\ &\stackrel{!}{=} A(x)y_p(x) + b(x) \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow Y(x)c'(x) = b(x)$$

$$\Leftrightarrow c'(x) = Y(x)^{-1}b(x) \quad (\text{da } y^{(1)}(x), \dots, y^{(n)}(x) \text{ linear unabhängig, also } Y(x) \text{ invertierbar})$$

$$\Leftrightarrow c(x) = \int^x Y(t)^{-1}b(t) dt \quad (\text{komponentenweise})$$

$$\Rightarrow \boxed{y_p(x) = Y(x) \int^x Y(t)^{-1}b(t) dt}$$

ist spezielle Lösung der inhomogenen Gleichung $y' = A(x)y + b(x)$.

\Rightarrow Allgemeine Lösung der inhomogenen Gleichung ist also

$$\boxed{y(x) = Y(x)c + Y(x) \int^x Y(t)^{-1}b(t) dt, \quad c \in \mathbb{R}^n \text{ beliebig}}$$

Beispiel 25.12.

$$y' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} y + \begin{pmatrix} e^x \\ e^{-x} \end{pmatrix}$$

\Rightarrow Fundamentalsystem

$$y^{(1)}(x) := e^x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad y^{(2)}(x) := e^{-x} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow Y(x) = \begin{pmatrix} e^x & 0 \\ 0 & e^{-x} \end{pmatrix} \Rightarrow Y(x)^{-1} = \begin{pmatrix} e^{-x} & 0 \\ 0 & e^x \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \int^x Y(t)^{-1}b(t) dt = \int^x \begin{pmatrix} e^{-t} & 0 \\ 0 & e^t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^t \\ e^{-t} \end{pmatrix} dt = \int^x \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} dt = \begin{pmatrix} x \\ x \end{pmatrix}$$

\Rightarrow allgemeine Lösung:

$$y(x) = \begin{pmatrix} e^x & 0 \\ 0 & e^{-x} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e^x & 0 \\ 0 & e^{-x} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 e^x + x e^x \\ c_2 e^{-x} + x e^{-x} \end{pmatrix}; \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R} \text{ beliebig}$$

25.3 Reduktionsverfahren von D'ALEMBERT

Gegeben sei das System

$$y'(x) = A(x) \cdot y(x) \quad (25-vi)$$

auf einem Intervall J . ($y = (y_1, \dots, y_n)$, $A = (a_{jk}(x))_{j,k=1, \dots, n}$)

Im allgemeinen ist es nicht möglich, die Lösungen in geschlossener Form anzugeben. Ist jedoch eine Lösung \hat{y} bekannt, läßt sich das System auf ein System mit $n - 1$ Differentialgleichungen zurückführen mittels des Ansatzes

$$y(x) = \varphi(x) \cdot \hat{y}(x) + z(x) \quad (25-vii)$$

mit einer skalaren Funktion φ und einer vektorwertigen Funktion

$$z = \begin{pmatrix} 0 \\ z_2 \\ \vdots \\ z_n \end{pmatrix}$$

Dieses y löst (25-vi) genau dann, wenn

$$z' = Az - \varphi' \cdot \hat{y}$$

In Komponenten ausgeschrieben:

$$0 = \sum_{j=2}^n a_{1j} z_j - \varphi' \hat{y}_1 \quad (25-viii)$$

$$\forall k = 2, \dots, n: \quad z'_k = \sum_{j=2}^n a_{kj}(x) z_j(x) - \varphi'(x) \hat{y}_k(x) \quad (25-ix)$$

Eliminieren von φ' ((25-viii) in (25-ix)) ergibt:

$$z'_k = \sum_{j=2}^n \left(a_{kj} - a_{1j} \frac{\hat{y}_k}{\hat{y}_1} \right) z_j \quad (k = 2, \dots, n) \quad (25-x)$$

also ein homogenes System mit $n - 1$ Gleichungen.

Dabei ist $\hat{y}_1(x) \neq 0$ in J vorausgesetzt (statt der ersten kann man auch eine andere Komponente auszeichnen: $z_l \equiv 0$, $\hat{y}_j \neq 0$ in J).

Ist (z_2, \dots, z_n) eine Lösung von (25-x), dann erhält man aus (25-viii)

$$\varphi(x) = \int \frac{1}{\hat{y}_1} \sum_{j=2}^n a_{1j} z_j dx$$

und daraus eine Lösung von (25-vi) gemäß (25-vii).

Hat man ein Fundamentalsystem $Z(x) = (z^{(2)}, \dots, z^{(n)})$ von (25-x), so führt dies auf $n - 1$ Lösungen $y^{(2)}, \dots, y^{(n)}$ von (25-vi), die zusammen mit \hat{y} ein Fundamentalsystem von (25-vi) bilden.

Beweis: der linearen Unabhängigkeit.

Sei für $k = 2, \dots, n$: $y^{(k)} = \varphi_k(x) \hat{y} + z^{(k)}$ und sei

$$\lambda_1 \hat{y} + \lambda_2 y^{(2)} + \dots + \lambda_n y^{(n)} = 0 \in \mathbb{R}^n \quad (25-xi)$$

Für die erste Komponente folgt (wegen $z_1^{(k)} = 0$):

$$\lambda_1 + \lambda_2 \varphi_2 + \dots + \lambda_n \varphi_n = 0$$

Mit \hat{y} multipliziert und von (25-xi) subtrahiert ergibt

$$\begin{aligned}\lambda_2 z^{(2)} + \dots + \lambda_n z^{(n)} = 0 &\Rightarrow \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0 \\ \Rightarrow \lambda_1 = 0\end{aligned}$$

□

Beispiel 25.13.

$$y' = \begin{pmatrix} \frac{1}{t} & -1 \\ \frac{1}{t^2} & \frac{2}{t} \end{pmatrix} y(t) = A(t) \cdot y(t)$$

Eine Lösung ist $\hat{y}(t) = \begin{pmatrix} t^2 \\ -t \end{pmatrix}$

Ansatz:

$$\begin{aligned}y &= \varphi(t) \begin{pmatrix} t^2 \\ -t \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ z(t) \end{pmatrix} \\ \Rightarrow z'(t) &= \left(\frac{2}{t} - (-1) \frac{-t}{t^2} \right) z(t) = \frac{1}{t} \cdot z(t)\end{aligned}$$

Eine Lösung ist $z(t) = t$.

$$\Rightarrow \varphi(t) = \int \frac{-1}{t^2} \cdot t \, dt = -\log t$$

wenn wir $J = (0, \infty)$ zugrunde legen.

$$\Rightarrow y(t) = -\log t \begin{pmatrix} t^2 \\ -t \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -t^2 \log t \\ t(\log t + 1) \end{pmatrix}$$

ist eine zweite Lösung des ursprünglichen Systems.

\Rightarrow ein Fundamentalsystem ist

$$Y(t) = \begin{pmatrix} t^2 & -t^2 \log t \\ -t & t(\log t + 1) \end{pmatrix}$$

Bemerkung 25.14. Reduktionsverfahren für

$$y^{(n)} + a_{n-1}(t)y^{(n-1)}(t) + \dots + a_0 y(t) = 0$$

geht mit dem Ansatz $y(t) = \hat{y}(t) \cdot z(t)$.

Kapitel 26

Lineare Differentialgleichungen höherer Ordnung

Wir betrachten eine lineare Differentialgleichung n -ter Ordnung

$$y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \cdots + a_1(x)y' + a_0(x)y = b(x) \quad (26-i)$$

mit gegebenen $a_0, \dots, a_{n-1} : I \rightarrow \mathbb{R}$, $b : I \rightarrow \mathbb{R}$, alle stetig. (I Intervall)

Gesucht ist also eine n -mal differenzierbare Funktion $y : I \rightarrow \mathbb{R}$, so dass

$$\forall x \in I \quad y^{(n)}(x) + a_{n-1}y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_0y(x) = b(x)$$

Setze

$$z(x) = \begin{pmatrix} y(x) \\ y'(x) \\ y''(x) \\ \vdots \\ y^{(n-1)}(x) \end{pmatrix}, \quad \text{also } z : I \rightarrow \mathbb{R}$$

Dann ist (26-i) äquivalent zu

$$z' = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \\ -a_0(x) & \cdots & \cdots & \cdots & -a_{n-1}(x) \end{pmatrix} z + \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \\ b(x) \end{pmatrix}$$

Aus Abschnitt 25 erhalten wir daher:

Satz 26.1.

(1) Sei $x_0 \in I$; seien $y_0, y_1, y_2, \dots, y_{n-1} \in \mathbb{R}$ vorgegeben.

Das Anfangswertproblem

$$\begin{aligned} & y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \cdots + a_0y(x) = b(x) \\ & \underbrace{y(x_0) = y_0, y'(x_0) = y_1, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = y_{n-1}} \\ & \Leftrightarrow z(x_0) = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_{n-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

hat genau eine Lösung auf I .

(2) Die Lösungen der homogenen Gleichung ($b \equiv 0$) bilden einen n -dimensionalen reellen Vektorraum V .

Definition 26.2. Sind $y_1, \dots, y_n : I \rightarrow \mathbb{R}$ Lösungen der homogenen Gleichung und sind y_1, \dots, y_n linear unabhängig in V , so nennt man y_1, \dots, y_n wieder ein *Fundamentalsystem* der Differentialgleichung.

Satz 26.3. Ist y_1, \dots, y_n ein Fundamentalsystem der Differentialgleichung und ist y_p eine spezielle Lösung der inhomogenen Gleichung, so hat jede Lösung der inhomogenen Gleichung die Form

$$y = c_1 y_1 + \dots + c_n y_n + y_p \quad \text{mit } c_1, \dots, c_n \in \mathbb{R}$$

Wir spezialisieren jetzt:

$$a_0, a_1, \dots, a_{n-1} \text{ seien konstant}$$

Die Differentialgleichung heißt dann *lineare Differentialgleichung n -ter Ordnung mit konstanten Koeffizienten*.

Wie bei obiger Transformation sei nun

$$A := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 & \cdots & \cdots & -a_{n-1} \end{pmatrix}$$

Durch Entwicklung nach der letzten Zeile erhält man

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda \cdot I) = (-1)^n [\lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0]$$

(charakteristisches Polynom der Differentialgleichung n -ter Ordnung)

Aus 25.10 erhalten wir folgende Methode zur Bestimmung eines Fundamentalsystems:

(1) Bestimme die *verschiedenen* Nullstellen $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ von $p(\lambda)$ und deren Vielfachheiten.

$$p(\lambda) = (-1)^n (\lambda - \lambda_1)^{k_1} \cdots (\lambda - \lambda_r)^{k_r}$$

Dabei seien

$$\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}; \quad \lambda_{m+1}, \dots, \lambda_r \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned} \lambda_{m+1} &= \mu_1, \dots, \lambda_{m+s} = \mu_s \\ \lambda_{m+1+s} &= \overline{\mu_1}, \dots, \lambda_{m+2s} = \overline{\mu_s} \quad (m + 2s = r) \end{aligned}$$

(2) Sei $j \in \{1, \dots, m\}$. Dann sind

$$e^{\lambda_j x}, x e^{\lambda_j x}, x^2 e^{\lambda_j x}, \dots, x^{k_j-1} e^{\lambda_j x}$$

k_j Beiträge zum Fundamentalsystem

(3) Sei $j \in \{m+1, \dots, m+s\}$, $\lambda_j = \alpha_j + i\beta_j$, ($\alpha_j, \beta_j \in \mathbb{R}$, $\beta_j \neq 0$)

Dann sind

$$\begin{aligned} e^{\alpha_j x} \cos(\beta_j x), x e^{\alpha_j x} \cos(\beta_j x), \dots, x^{k_j-1} e^{\alpha_j x} \cos(\beta_j x) \\ e^{\alpha_j x} \sin(\beta_j x), x e^{\alpha_j x} \sin(\beta_j x), \dots, x^{k_j-1} e^{\alpha_j x} \sin(\beta_j x) \end{aligned}$$

$2k_j$ Beiträge zum Fundamentalsystem.

(4) Führt man (2) für $j = 1, \dots, m$ und (3) für $j = m+1, \dots, m+s$ durch, so erhält man insgesamt ein Fundamentalsystem.

Beispiel 26.4. $y^{(5)} + 4y^{(4)} + 2y''' - 4y'' + 8y' + 16y = 0$

charakteristisches Polynom:

$$\begin{aligned} p(\lambda) &= (-1)^n (\lambda^5 + 4\lambda^4 + 2\lambda^3 - 4\lambda^2 + 8\lambda + 16) \\ &= (-1)^n (\lambda + 2)^3 [\lambda - (1 - i)] \cdot [\lambda - (1 + i)] \end{aligned}$$

$$\lambda_1 = -2, k_1 = 3$$

$$\Rightarrow y_1(x) = e^{-2x}, \quad y_2(x) = x e^{-2x}, \quad y_3(x) = x^2 e^{-2x}$$

$$\lambda_2 = 1 - i, k_2 = 1$$

$$\Rightarrow \tilde{y}_4(x) = e^x \cos(-x) = e^x \cos x$$

$$\tilde{y}_5(x) = e^x \sin(-x) = -e^x \sin x$$

$$\Rightarrow y_4(x) = e^x \cos x, \quad y_5(x) = e^x \sin x$$

\Rightarrow allgemeine Lösung:

$$y(x) = e^{-2x} (c_1 + c_2 x + c_3 x^2) + e^x (c_4 \cos x + c_5 \sin x) \quad \text{mit } c_1, \dots, c_5 \in \mathbb{R}$$

Um eine *spezielle Lösung* y_p der inhomogenen Gleichung zu erhalten, kann man immer mit Variation der Konstanten zum Ziel kommen:

Ist y_1, \dots, y_n ein Fundamentalsystem der Gleichung n -ter Ordnung, so ist ein Fundamentalsystem des äquivalenten Systems 1. Ordnung gegeben durch

$$z^{(j)} = \begin{pmatrix} y_j \\ y_j' \\ y_j'' \\ \vdots \\ y_j^{(n-1)} \end{pmatrix}, \quad j = 1, \dots, n$$

also eine Fundamentalmatrix Z durch

$$Z(x) = \begin{pmatrix} y_1 & \cdots & y_n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ y_1^{(n-1)} & \cdots & y_n^{(n-1)} \end{pmatrix} (x)$$

\Rightarrow Spezielle Lösung der inhomogenen Gleichung beim System 1. Ordnung:

$$y_p(x) = Z(x) \int^x Z(t)^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ b(t) \end{pmatrix} dt$$

Die 1. Komponente von z_p ist dann eine spezielle Lösung y_p der inhomogenen skalaren Gleichung n -ter Ordnung.

26.1 Differentialgleichungen mit speziellen Inhomogenitäten

Für spezielle Inhomogenitäten $b(x)$, nämlich

$$b(x) = q(x) \cdot e^{\alpha x} \cos(\beta x)$$

mit $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ und einem Polynom q vom Grad k , kann man mit folgendem *Ansatz* für eine spezielle Lösung y_p *einfacher* zum Ziel kommen:¹

$$y_p(x) = \begin{cases} (\hat{q}(x) \cos(\beta x) + \tilde{q}(x) \sin(\beta x)) e^{\alpha x} & \text{falls } p(\alpha + i\beta) \neq 0 \\ x^\nu (\hat{q}(x) \cos(\beta x) + \tilde{q}(x) \sin(\beta x)) e^{\alpha x} & \text{falls } \alpha + i\beta \text{ eine } \nu\text{-fache Nullstelle von } p \text{ ist} \end{cases}$$

Dabei sind \hat{q} und \tilde{q} anzusetzen als Polynome vom Grad k .

¹Die folgenden Aussagen gelten analog auch für $b(x) = q(x) \cdot e^{\alpha x} \sin(\beta x)$

Beispiel 26.5.

(1) $y''' - y' = x - 1$

1. homogene Gleichung: charakteristisches Polynom: $p(\lambda) = -(\lambda^3 - \lambda) = -\lambda(\lambda - 1)(\lambda + 1)$ \Rightarrow Fundamentalsystem: $(e^{0x}) = 1, e^x, e^{-x}$ 2. inhomogene Gleichung: $b(x) = x - 1$ (von obiger Form mit $q(x) = x - 1, \alpha = \beta = 0$) \Rightarrow Ansatz mit Polynomen \hat{q}, \tilde{q} vom Grad 1:

$$y_p(x) = x^1(\hat{q}(x) \cos(0x) + \tilde{q}(x) \sin(0x))e^{0x}$$

 $(x^1, \text{ da } 0 + i0 \text{ einfache Nullstelle von } p(\lambda))$ d.h. $y_p(x) = x(ax + b)$.

$$\Rightarrow y'_p(x) = 2ax + b$$

$$y''_p(x) = 2a$$

$$y'''_p(x) = 0$$

$$\Rightarrow y'''_p(x) - y'_p(x) = -2ax - b \stackrel{!}{=} x - 1$$

$$\Rightarrow a = -\frac{1}{2}, \quad b = 1$$

$$\Rightarrow y_p(x) = x - \frac{1}{2}x^2$$

 \Rightarrow allgemeine Lösung von $y''' - y' = x - 1$:

$$y(x) = c_1 + c_2 e^x + c_3 e^{-x} + x - \frac{1}{2}x^2$$

(2) $y'' + 4y' = \cos(2x)$

1. homogene Gleichung: charakteristisches Polynom $p(\lambda) = \lambda^2 + 4\lambda = \lambda(\lambda + 4)$ \Rightarrow Fundamentalsystem: $1, e^{-4x}$ 2. inhomogene Gleichung: $(q \equiv 1, \alpha = 0, \beta = 2)$ $\Rightarrow \alpha + i\beta = 2i$ keine Nullstelle von p . \Rightarrow Ansatz:

$$y_p(x) = a \cos(2x) + b \sin(2x)$$

$$\Rightarrow y'_p(x) = -2a \sin(2x) + 2b \cos(2x)$$

$$y''_p(x) = -4a \cos(2x) - 4b \sin(2x)$$

$$\Rightarrow y''_p(x) + 4y'_p(x) = (-4a + 8b) \cos(2x) + (-4b - 8a) \sin(2x) \stackrel{!}{=} \cos(2x)$$

$$\Leftrightarrow -4a + 8b \stackrel{!}{=} 1, \quad -4b - 8a \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow a = -\frac{1}{20}, \quad b = \frac{1}{10}$$

$$\Rightarrow y_p(x) = -\frac{1}{20} \cdot \cos(2x) + \frac{1}{10} \cdot \sin(2x)$$

 \Rightarrow allgemeine Lösung von $y'' + 4y' = \cos(2x)$:

$$y(x) = c_1 + c_2 e^{-4x} - \frac{1}{20} \cdot \cos(2x) + \frac{1}{10} \cdot \sin(2x)$$

26.2 EULERSche Differentialgleichungen

Die EULERSche Differentialgleichung ist eine lineare Differentialgleichung n -ter Ordnung mit *nicht-konstanten* Koeffizienten, bei der man dennoch ein Fundamentalsystem geschlossen angeben kann:

$$a_n x^n y^{(n)} + a_{n-1} x^{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_1 x y' + a_0 y = 0$$

d.h. die „alten“ $a_j(x)$ sind jetzt gegeben als $a_j \cdot x^j$ (mit „neuen“ Konstanten $a_0, \dots, a_n, a_n \neq 0$).

Mit $y(x)$ ist auch $y(-x)$ Lösung (Nachrechnen)

⇒ Betrachte nur *positive* x .

Substitution: $x = e^t$; d.h. setze $u(t) := y(e^t)$

Dann:

$$\begin{aligned} u'(t) &= y'(e^t)e^t &&= xy'(x) \\ u''(t) &= y''(e^t)e^{2t} + y'(e^t)e^t &&= x^2 y''(x) + xy'(x) \\ &\vdots \end{aligned}$$

Dies führt auf eine lineare Differentialgleichung n -ter Ordnung mit *konstanten* Koeffizienten für u .

Beispiel 26.6. $x^2 y'' - 3xy' + 7y = 0$

$$\begin{aligned} u(t) &= y(e^t) &&= y(x) \\ u'(t) &= y'(e^t)e^t &&= xy'(x) \\ u''(t) &= y''(e^t)e^{2t} + y'(e^t)e^t &&= x^2 y''(x) + xy'(x) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 0 &= x^2 y'' - 3xy' + 7y \\ &= (x^2 y'' + xy') - 4xy' + 7y \\ &= u''(t) - 4u'(t) + 7u(t) \end{aligned}$$

Charakteristisches Polynom:

$$p(\lambda) = \lambda^2 - 4\lambda + 7$$

Nullstellen: $2 \pm i\sqrt{3}$

⇒ Fundamentalsystem:

$$\begin{aligned} u_1(t) &= e^{2t} \cos(\sqrt{3} \cdot t) \\ u_2(t) &= e^{2t} \sin(\sqrt{3} \cdot t) \end{aligned}$$

Jetzt Transformation $x = e^t$, $u(t) = y(e^t)$ rückgängig machen:

⇒ Fundamentalsystem:

$$\begin{aligned} y_1(x) &= x^2 \cos(\sqrt{3} \cdot \log x) \\ y_2(x) &= x^2 \sin(\sqrt{3} \cdot \log x) \end{aligned}$$

26.3 Weitere Spezialfälle

Gegeben sei eine Differentialgleichung der Form

$$F(y, y', y'') = 0$$

auf einem Intervall J , in der die Variable x nicht explizit auftaucht.

Falls es eine nicht-konstante Lösung y gibt, dann gibt es in J eine Stelle x_1 mit $y'(x_1) \neq 0$. Zumindest in einer Umgebung von x_1 ist dann y umkehrbar. Man führt die neue Funktion

$$p(y) = y'(x(y))$$

ein, wobei $x(y)$ diese Umkehrfunktion ist. Es gilt dann:

$$p'(y) = y''(x(y)) \cdot x'(y) = \frac{y''(x(y))}{y'(x(y))},$$

also

$$p \cdot p' = y''$$

und es ergibt sich die Differentialgleichung erster Ordnung

$$F(y, p, pp') = 0$$

für $p(y)$.

Ist $p(y)$ eine Lösung, dann erhält man $x(y)$ als Stammfunktion von $\frac{1}{p(y)}$ und daraus $y(x)$ als Umkehrfunktion (eventuell nicht explizit):

$$p(y) = y'(x(y)) = \frac{1}{x'(y)} \Rightarrow x(y) = \int \frac{1}{p(y)} dy$$

Anfangsbedingungen transformieren sich folgendermaßen:

$$\underbrace{y(x_0) = y_0}_{x(y_0)=x_0}, \quad y'(x_0) = y_1 \quad \rightsquigarrow \quad p(y_0) = y'(x(y_0)) = y_1$$

Spezialfall:

$$y'' = f(y)$$

Es sei F eine Stammfunktion von f . Man kann diese Differentialgleichung mit der sogenannten „Energie-Methode“ lösen:

$$\begin{aligned} y'' = f(y) &\Rightarrow 2y'y'' = 2y'f(y) \\ &\Leftrightarrow ((y')^2)' = 2 \frac{d}{dx} F(y(x)) \\ &\Leftrightarrow (y')^2 = 2F(y) + a \\ &\Rightarrow y' = \pm \sqrt{2F(x) + a}, \end{aligned}$$

wobei das Vorzeichen und der Wert von a durch Anfangsbedingungen festgelegt werden.

Warum „Energie-Methode“?

Sei F ein Kraftfeld, das einem Potential entspringt:

$$-\nabla V(x) = F(x)$$

Bewegungsgleichungen (NEWTON): $m\ddot{x}(t) = F(x(t)) = -\nabla V(x(t))$

$$\begin{aligned} &\Rightarrow 2m \cdot \dot{x} \cdot \ddot{x} = -2\dot{x} \cdot \nabla V(x) \\ &\Leftrightarrow m \frac{d}{dt} (\dot{x}^2) = -2 \frac{d}{dt} V(x(t)) \\ &\Leftrightarrow m\dot{x}^2 = -2V(x(t)) + 2E \\ &\Leftrightarrow E = \underbrace{\frac{m}{2}\dot{x}^2}_{\text{kin. Energie}} + \underbrace{V(x)}_{\text{pot. Energie}} = \text{konstant} \end{aligned}$$

Beispiel 26.7.

$$(1) \quad y'' = y'^2 \cdot \sin y, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 1 \rightsquigarrow x(0) = 0, \quad p(0) = y'(0) = 1$$

$$\Rightarrow p \cdot p' = p^2 \sin y$$

$$\log p(y) - \log p(0) = \int_0^y \sin \eta \, d\eta$$

$$\Leftrightarrow p(y) = e^{1 - \cos y} = y'(x) = \frac{1}{x'(y)}$$

$$\Rightarrow x(y) - x(0) = \int_0^y e^{\cos \eta - 1} \, d\eta$$

$$(2) \quad (y')^2 = 2 \cdot y \cdot y'', \quad p = y', \quad y'' = p \cdot p'$$

$$\Rightarrow p^2 = 2y \cdot pp'$$

Falls $p \neq 0$ ($y = c = \text{konst.}$ ist eine Lösung),:

$$\Rightarrow 2 \frac{p'}{p} = \frac{1}{y} \quad \Leftrightarrow \quad \log p^2 = \log(y \cdot c)$$

$$\Rightarrow p(y)^2 = c \cdot y \quad \Rightarrow \quad y' = \pm \sqrt{c \cdot y}$$

$$\Rightarrow \pm \frac{2}{c} \cdot \sqrt{cy} = x + b$$

$$\Rightarrow y(x) = \frac{c}{4} (x + b)^2 = a(x + b)^2$$

Weitere Lösungen der Differentialgleichung: $y(x) = c$.

$$(3) \quad y'' = \frac{(y')^2 + y'}{y}, \quad y' = p, \quad y'' = p \cdot p'$$

$$\Rightarrow pp' = \frac{p(p+1)}{y}$$

$$\Rightarrow \frac{p'}{p+1} = \frac{1}{y}, \quad (y = c \neq 0 \text{ ist eine Lösung})$$

$$\Leftrightarrow \log |p+1| = \log |\tilde{c}y| \quad \Rightarrow \quad p+1 = cy$$

$$\Rightarrow y' = cy - 1 \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{c} \log |cy - 1| = x + \tilde{b}$$

$$\Rightarrow cy - 1 = be^{cx}$$

$$\Rightarrow y(x) = \frac{1}{c} (1 + be^{cx}), \quad c \neq 0, \quad b \in \mathbb{R}$$

$$(4) \quad y'' = 2(y^3 + y), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 1$$

$$\Rightarrow 2y' \cdot y'' = ((y')^2)' = 4y' \cdot (y^3 + y) = (y^4 + 2y^2)'$$

$$\Rightarrow (y')^2 = y^4 + 2y^2 + y'(0)^2 = (y^2 + 1)^2$$

$$\Rightarrow y' = \pm (y^2 + 1)$$

$$\Rightarrow y(x) = \tan(x + b)$$

$$y(0) \stackrel{!}{=} 0 \quad \Rightarrow \quad b = k \cdot \pi \quad (k \in \mathbb{Z})$$

\Rightarrow Lösung $y(x) = \tan x$.

Kapitel 27

Die FOURIER-Transformation

Definition 27.1.

- (1) $y : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *stückweise stetig* auf $[a, b]$, wenn gilt: Es existiert eine Zerlegung $\{t_0, \dots, t_m\}$ von $[a, b]$ mit: g ist auf *jedem* Teilintervall (t_{j-1}, t_j) ($j = 1, \dots, m$) stetig und es existieren die *einseitigen* Grenzwerte

$$g(t_j+) = \lim_{t \rightarrow t_j+0} g(t), \quad g(t_j-) = \lim_{t \rightarrow t_j-0} g(t), \quad g(a+), \quad g(b-)$$

- (2) g *stückweise glatt*

$$:\Leftrightarrow \exists \text{ Zerlegung } z = \{t_0, \dots, t_m\} \forall j \in \{1, \dots, m\} \quad g \text{ stetig differenzierbar auf } (t_{j-1}, t_j)$$

und es existieren die einseitigen Grenzwerte

$$g(t_j+), \quad g(t_j-), \quad g'(t_j+), \quad g'(t_j-)$$

$$g(a+), \quad g(b-), \quad g'(a+), \quad g'(b-)$$

Klar: g stückweise glatt, so muss g in den Punkten t_j ($j = 1, \dots, m-1$) nicht stetig, also auch erst recht nicht differenzierbar sein.

- (3) $h : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ heißt *stückweise* $\left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right|$, wenn h auf *jedem* kompakten Intervall $[a, b] \subset \mathbb{R}$ stückweise $\left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right|$ ist.

- (4) Sei $h : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ stückweise glatt und $x_0 \in \mathbb{R}$ (dann existieren $h'(x_0-)$ und $h'(x_0+)$)

Definiere:

$$h'(x_0) := \frac{1}{2}(h'(x_0-) + h'(x_0+)) \tag{27-i}$$

(Falls h in x_0 differenzierbar, so stimmt (27-i) mit der Ableitung von h in x_0 überein.)

- (5) Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$; setze $u := \operatorname{Re} f$, $v := \operatorname{Im} f$ (also $f = u + iv$; $u, v : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$)

(i)

$$f \text{ heißt stückweise } \left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right| :\Leftrightarrow u \text{ und } v \text{ stückweise } \left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right|$$

Ist f stückweise glatt und $x_0 \in \mathbb{R}$, so setze

$$f'(x_0) := u'(x_0) + iv'(x_0),$$

wobei $u'(x_0)$, $v'(x_0)$ gemäß (27-i) definiert sind.

- (ii) Ist $[a, b] \subset \mathbb{R}$ und gilt $u, v \in R[a, b]$, so sagen wir, dass f (RIEMANN-) integrierbar über $[a, b]$ ist und setzen

$$\int_a^b f(x) dx := \int_a^b u(x) dx + i \int_a^b v(x) dx$$

- (iii) Sind

$$\int_{-\infty}^{\infty} u(x) dx \quad \text{und} \quad \int_{-\infty}^{\infty} v(x) dx$$

beide $\left| \begin{array}{l} \text{konvergent} \\ \text{absolut konvergent} \end{array} \right|$, so sagen wir, dass $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx \left| \begin{array}{l} \text{konvergent} \\ \text{absolut konvergent} \end{array} \right|$ ist, und setzen

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx := \int_{-\infty}^{\infty} u(x) dx + i \int_{-\infty}^{\infty} v(x) dx$$

Ist $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$ absolut konvergent, so heißt f *absolut integrierbar* (aib) über \mathbb{R} .
Entsprechende Definition für die anderen Typen uneigentlicher Integrale.

Bemerkung 27.2.

- (1) Sei $f = u + iv : [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$, $u, v \in R[a, b]$. Weiter seien $U, V : [a, b]$ Stammfunktionen zu u bzw. v auf $[a, b]$ und $F := U + iV : [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$.

Dann gilt

$$F' = U' + iV' = u + iv = f$$

Nenne also F auch *Stammfunktion* zu f .

- (2) Ferner:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(t) dt &= \int_a^b u(t) dt + i \int_a^b v(t) dt \\ &= U(b) - U(a) + i[V(b) - V(a)] \\ &= F(b) - F(a) \end{aligned}$$

Beispiel 27.3. Sei $z_0 \in \mathbb{C}$, $z_0 \neq 0$, $f(t) := e^{z_0 t}$

$$F(t) := \frac{1}{z_0} e^{z_0 t}$$

Dann (Nachrechnen!):

$$F'(t) = f(t) \quad \forall t \in \mathbb{R}$$

also:

$$\int_a^b e^{z_0 t} dt = \frac{1}{z_0} (e^{z_0 b} - e^{z_0 a})$$

Lemma 27.4.

$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ ist absolut integrierbar $\Leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |f(x)| dx$ ist konvergent

In diesem Fall ist $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$ konvergent, und

$$\left| \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx \right| \leq \int_{-\infty}^{\infty} |f(x)| dx$$

Entsprechendes gilt für die anderen Typen uneigentlicher Integrale.

Beweis: Sei $u := \operatorname{Re} f$, $v := \operatorname{Im} f$.

Nach 17.3:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad |u(x)|, |v(x)| \leq |f(x)| \leq |u(x)| + |v(x)| \quad (27\text{-ii})$$

Sei f absolut integrierbar $\Rightarrow u, v$ absolut integrierbar

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |u(x)| dx, \int_{-\infty}^{\infty} |v(x)| dx < \infty$$

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} (|u(x)| + |v(x)|) dx < \infty$$

Aus dem Majorantenkriterium und (27-ii) folgt:

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |f(x)| dx < \infty$$

Sei $\int_{-\infty}^{\infty} |f(x)| dx$ konvergent. Dann folgt aus dem Majorantenkriterium und (27-ii);

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} |u(x)| dx, \int_{-\infty}^{\infty} |v(x)| dx < \infty$$

$\Rightarrow f$ ist absolut integrierbar.

Zur Dreiecksungleichung:

Sei $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx =: r e^{i\varphi}$ mit $r \in (0, \infty)$, $\varphi \in (-\pi, \pi]$.

Setze $c := e^{-i\varphi}$, also

$$c \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = r$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \left| \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx \right| &= r = c \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \operatorname{Re} \left[c \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx \right] \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \operatorname{Re}[cf(x)] dx = \left| \int_{-\infty}^{\infty} \operatorname{Re}[cf(x)] dx \right| \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \underbrace{|\operatorname{Re}[cf(x)]|}_{\leq |cf(x)| = |f(x)|} dx \end{aligned}$$

□

Satz 27.5 (Vergleichskriterium). Ist $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ stückweise stetig und $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ absolut integrierbar und gilt

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad |f(x)| \leq |g(x)|,$$

so ist f absolut integrierbar. (Entsprechend für andere Typen uneigentlicher Integrale)

Beweis: Majorantenkriterium, 27.4 □

27.1 Die FOURIER-Transformierte

Definition 27.6. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ stückweise stetig und absolut integrierbar. Sei $s \in \mathbb{R}$ und

$$g_s(t) := f(t)e^{-ist}$$

(dann: g stückweise stetig und g absolut integrierbar, da $|e^{-ist}| = 1$ und 27.5)

Setze

$$\boxed{\hat{f}(s) := \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t)e^{-ist} dt} \quad (27\text{-iii})$$

Dieses definiert eine Funktion $\hat{f} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$.

\hat{f} heißt FOURIER-Transformierte von f

Satz 27.7. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ stückweise stetig und absolut integrierbar.

Dann ist $\hat{f} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ stetig.

(ohne Beweis)

Beispiel 27.8.

(1) $f(t) := e^{-|t|}$ (ist stückweise stetig und absolut integrierbar)

$$\begin{aligned} \hat{f}(s) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-|t|} \cdot e^{-ist} dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \left[\int_{-\infty}^0 e^t \cdot e^{-ist} dt + \int_0^{\infty} e^{-t} \cdot e^{-ist} dt \right] \end{aligned}$$

Es ist

$$\int_c^0 e^t e^{-ist} dt = \int_c^0 e^{(1-is)t} dt = \frac{1}{1-is} \cdot e^{(1-is)t} \Big|_{t=c}^{t=0} = \frac{1}{1-is} \left(1 - \underbrace{e^{(1-is)c}}_{e^c e^{-isc}} \right) \xrightarrow{c \rightarrow -\infty} \frac{1}{1-is}$$

Analog:

$$\begin{aligned} \int_0^{\infty} e^{-t} e^{-ist} dt &= \frac{1}{1+is} \\ \Rightarrow \hat{f}(s) &= \frac{1}{2\pi} \left[\frac{1}{1-is} + \frac{1}{1+is} \right] = \frac{1}{\pi} \cdot \frac{1}{1+s^2} \end{aligned}$$

(2)

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{für } |x| \leq 1 \\ 0 & \text{für } |x| > 1 \end{cases}$$

 $s = 0$:

$$\hat{f}(0) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-i \cdot 0 \cdot t} dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-1}^1 1 dt = \frac{1}{\pi}$$

 $s \neq 0$:

$$\begin{aligned} \hat{f}(s) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-ist} dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-1}^1 e^{-ist} dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \left[\frac{1}{-is} (e^{-is} - e^{is}) \right] \\ &= \frac{1}{s\pi} \cdot \underbrace{\frac{e^{is} - e^{-is}}{2i}}_{=\sin(s)} \\ &= \frac{1}{\pi} \cdot \frac{\sin(s)}{s} \end{aligned}$$

27.2 CAUCHYSCHER Hauptwert

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ war $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$ definiert als

$$\lim_{d \rightarrow -\infty} \int_d^0 f(x) dx + \lim_{c \rightarrow \infty} \int_0^c f(x) dx,$$

falls beide Grenzwerte existieren, und *nicht* als

$$\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} f(x) dx$$

Beispiel 27.9. $f(x) := x$, dann

$$\begin{aligned} \int_d^0 f(x) dx &\xrightarrow{d \rightarrow -\infty} -\infty \\ \int_0^c f(x) dx &\xrightarrow{c \rightarrow +\infty} +\infty \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} x dx \text{ nicht konvergent, aber}$$

$$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} \underbrace{\int_{-\alpha}^{\alpha} x dx}_{=0} = 0$$

Definition 27.10. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ gegeben. Falls

$$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} f(x) dx$$

existiert, so heißt er der *CAUCHYsche Hauptwert* (CH) und man schreibt

$$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} f(x) dx =: \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$$

Beispiel 27.11. $\int_{-\infty}^{\infty} x dx$ ist divergent, aber

$$\text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} x dx = 0$$

27.3 Umkehrung stückweise glatter Funktionen

Satz 27.12 (Umkehrsatz für stückweise glatte Funktionen). $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ sei stückweise glatt und absolut integrierbar.

Dann gilt:

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad \frac{f(x+) + f(x-)}{2} = \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} \hat{f}(s) e^{ixs} ds$$

Ist also f stetig in x , so gilt

$$f(x) = \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} \hat{f}(s) e^{ixs} dx$$

Ist außerdem \hat{f} absolut integrierbar, so gilt

$$f(x) = \int_{-\infty}^{\infty} \hat{f}(s) e^{ixs} ds$$

(Formel der selben Bauart wie (27-iii).)

(ohne Beweis)

Das folgende Beispiel zeigt, dass im Allgemeinen der CAUCHYsche Hauptwert in obiger Transformation *nicht* durch das uneigentliche Integral ersetzt werden kann.

Beispiel 27.13.

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{für } |x| \leq 1 \\ 0 & \text{für } |x| > 1 \end{cases} \quad \left(\Rightarrow \hat{f}(s) = \begin{cases} \frac{1}{\pi} & s = 0 \\ \frac{1}{\pi} \cdot \frac{\sin s}{s} & s \neq 0 \end{cases} \right)$$

$$\hat{f}(s) e^{is} = \frac{1}{\pi} \cdot \begin{cases} (\cos s + i \sin s) \cdot \frac{\sin s}{s} & \text{für } s \neq 0 \\ 1 & \text{für } s = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} \hat{f}(s) e^{is} ds \text{ ist nicht konvergent}$$

Aber:

$$\begin{aligned}
 \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}(s)e^{is} ds &= \frac{1}{\pi} \int_{-\alpha}^{\alpha} \frac{\cos s \cdot \sin s}{s} ds + i \cdot \underbrace{\frac{1}{\pi} \int_{-\alpha}^{\alpha} \frac{\sin^2 s}{s} ds}_{=0} \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\alpha}^{\alpha} \frac{\sin(2s)}{s} ds \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-2\alpha}^{2\alpha} \frac{\sin u}{u} du \tag{27-iv}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \Rightarrow 1 = f(0) &\stackrel{27.12}{=} \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}(s)e^{i \cdot 0 \cdot s} ds \\
 &= \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}(s) ds = \frac{1}{\pi} \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_{-\alpha}^{\alpha} \frac{\sin s}{s} ds \\
 &= \frac{2}{\pi} \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \int_0^{\alpha} \frac{\sin s}{s} ds
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \int_0^{\infty} \frac{\sin s}{s} ds = \frac{\pi}{2} \quad (\text{siehe HM I})$$

$$\stackrel{(27-iv)}{\Rightarrow} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}(s)e^{is} ds = \frac{1}{2\pi} \int_{-2\alpha}^{2\alpha} \frac{\sin u}{u} du = \frac{1}{2\pi} \cdot 2 \int_0^{2\alpha} \frac{\sin u}{u} du \xrightarrow{\alpha \rightarrow \infty} \frac{1}{2\pi} \cdot 2 \cdot \frac{\pi}{2} = \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow \text{CH} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}(s)e^{is} ds = \frac{1}{2}$$

Da auch $\frac{1}{2}(f(1+) + f(1-)) = \frac{1}{2}(0 + 1) = \frac{1}{2}$, ist dies konsistent mit Satz 27.12.

Satz 27.14. $f_1, f_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ seien stückweise glatt und absolut integrierbar. Falls $\hat{f}_1 \equiv \hat{f}_2$, so gilt

$$f_1(x) = f_2(x) \text{ in allen Punkten } x, \text{ in denen } f_1 \text{ und } f_2 \text{ beide stetig sind.}$$

Beweis: Sei x ein solcher Punkt.

$$\Rightarrow f_1(x) \stackrel{27.12}{=} \text{CH} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}_1(s)e^{ixs} ds = \text{CH} \int_{-\alpha}^{\alpha} \hat{f}_2(s)e^{ixs} ds \stackrel{27.12}{=} f_2(x)$$

□

Satz 27.15. $f_1, f_2 : \mathbb{R}(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$ seien stückweise stetig und absolut integrierbar, ferner $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

Dann gilt:

$$(\alpha \widehat{f_1} + \beta \widehat{f_2}) = \alpha \hat{f}_1 + \beta \hat{f}_2,$$

d.h. die Zuordnung $f \mapsto \hat{f}$ ist linear.

Beweis: trivial (Linearität des Integrals)

□

Satz 27.16. $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ sei stückweise stetig und absolut integrierbar. Für $h \in \mathbb{R}$ fest setze

$$f_h(x) := f(x+h) \quad (\text{für } x \in \mathbb{R})$$

Dann gilt:

$$\hat{f}_h(s) = e^{ish} \cdot \hat{f}(s) \quad \text{für alle } s \in \mathbb{R}$$

Beweis:

$$\hat{f}_h(s) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \underbrace{f_h(t)}_{=f(t+h)} e^{-ist} dt$$

Sei $c > 0$:

$$\int_0^c f(t+h)e^{-ist} dt$$

Substituiere $\tau = t+h$, $d\tau = dt$

$$= \int_h^{c+h} f(\tau)e^{-is(\tau-h)} d\tau = e^{ish} \int_h^{c+h} f(\tau)e^{is\tau} d\tau$$

Sei $d < 0$:

$$\int_d^0 f(t+h)e^{-ist} dt$$

wie oben:

$$= e^{ish} \int_{d+h}^h f(\tau)e^{-is\tau} d\tau$$

$$\Rightarrow \int_d^0 f(t+h)e^{-ist} dt + \int_0^c f(t+h)e^{-ist} dt = e^{ist} \underbrace{\int_{d+h}^{c+h} f(\tau)e^{-is\tau} d\tau}_{\rightarrow \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)e^{-is\tau} d\tau}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \hat{f}_h(s) &= \frac{1}{2\pi} \left[\lim_{d \rightarrow -\infty} \int_d^0 f(t+h)e^{-ist} dt + \lim_{c \rightarrow \infty} \int_0^c f(t+h)e^{-ist} dt \right] \\ &= e^{ish} \cdot \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)e^{-is\tau} d\tau}_{=\hat{f}(s)} \end{aligned}$$

□

27.4 Faltungen

Definition 27.17. Es seien $f_1, f_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ so, dass für jedes $t \in \mathbb{R}$ das Integral

$$\int_{-\infty}^{\infty} f_1(t-x)f_2(x) dx \text{ konvergent}$$

Dann heißt die Funktion $f_1 * f_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$

$$(f_1 * f_2)(t) := \int_{-\infty}^{\infty} f_1(t-x)f_2(x) dx$$

die *Faltung* von f_1 und f_2 .

Satz 27.18. f_1, f_2 seien *stetig* und absolut integrierbar. Weiter sei f_1 auf \mathbb{R} *beschränkt*.

Dann:

(1)

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad \int_{-\infty}^{\infty} f_1(t-x)f_2(x) dx \text{ absolut konvergent}$$

(2)

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad |(f_1 * f_2)(t)| \leq \sup_{x \in \mathbb{R}} |f_1(x)| \cdot \int_{-\infty}^{\infty} |f_2(x)| dx$$

(3) $f_1 * f_2$ ist stetig auf \mathbb{R} und absolut integrierbar.

(4)

$$\boxed{\forall s \in \mathbb{R} \quad \widehat{(f_1 * f_2)}(s) = \hat{f}_1(s)\hat{f}_2(s)}$$

(ohne Beweis)

Satz 27.19. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ stetig und stückweise glatt. Weiter seien f und f' absolut integrierbar (beachte: f' ist gemäß Definition 27.1 überall definiert.)

Dann gilt:

(1)

$$\boxed{\left(\hat{f}'\right)(s) = is \cdot \hat{f}(s)} \text{ für alle } s \in \mathbb{R}$$

(2) $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = 0$

Beweis: Zeige zunächst die Hilfsaussage (2), dies aber nur für $\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x)$. Es ist zu zeigen:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists c > 0 \forall x > c \quad |f(x)| < \varepsilon$$

Annahme: dies sei falsch. Also existiert ein $\varepsilon > 0$ derart dass

$$\forall c > 0 \exists x_c > 0 \quad |f(x_c)| \geq \varepsilon \tag{27-v}$$

Da $\int_{-\infty}^{\infty} |f'(x)| dx$ konvergent, existiert ein $x_0 > 0$ mit

(i)

$$\int_{x_0}^{\infty} |f'(x)| dx < \frac{\varepsilon}{2}$$

(ii) nach (27-v): $|f(x_0)| \geq \varepsilon$

Sei $x > x_0$; dann

$$\begin{aligned} |f(x) - f(x_0)| &= \left| \int_{x_0}^x f'(t) dt \right| \leq \int_{x_0}^x |f'(t)| dt \leq \int_{x_0}^{\infty} |f'(t)| dt < \frac{\varepsilon}{2} \\ \Rightarrow |f(x)| &\geq |f(x_0)| - \frac{\varepsilon}{2} > \frac{\varepsilon}{2} \\ \Rightarrow \int_{x_0}^x |f(t)| dt &< \int_{x_0}^x \frac{\varepsilon}{2} dt = \frac{\varepsilon}{2}(x - x_0) \xrightarrow{x \rightarrow \infty} \infty \end{aligned}$$

\Rightarrow Widerspruch zu: f absolut integrierbar.

zu (1):

Sei $c > 0$. Seien $x_1, \dots, x_k \in (0, c)$ die Unstetigkeitsstellen von f' im Intervall $(0, c)$. $t := 0$, $t_{k+1} := c$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_0^c f'(t)e^{-ist} dt &= \sum_{j=0}^k \int_{x_j}^{x_{j+1}} f'(t)e^{-ist} dt \\ &= \sum_{j=0}^k \left[f(t)e^{-ist} \Big|_{t=x_j}^{t=x_{j+1}} + \int_{x_j}^{x_{j+1}} f'(t)(is)e^{-ist} dt \right] \\ &= \sum_{j=0}^k \underbrace{[f(x_{j+1}-)e^{-isx_{j+1}} - f(x_j+)e^{-isx_j}]}_{=0, f \text{ stetig}} + (is) \int_0^c f(t)e^{-ist} dt \\ &= f(c)e^{-isc} + \sum_{j=1}^k \underbrace{[f(x_j-) - f(x_j+)]}_{=0, f \text{ stetig}} e^{-isx_j} - f(0) \\ &= (is) \int_0^c f(t)e^{-ist} dt + f(c)e^{-isc} - f(0) \\ &\xrightarrow{c \rightarrow \infty} (is) \int_0^{\infty} f(t)e^{-ist} dt - f(0), \quad \text{da } f(c) \rightarrow 0 \text{ und } |e^{-isc}| = 1 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \int_0^{\infty} f'(t)e^{-ist} dt = (is) \int_0^{\infty} f(t)e^{-ist} dt - f(0)$$

Analog:

$$\int_{-\infty}^0 f'(t)e^{-ist} dt = (is) \int_{-\infty}^0 f(t)e^{-ist} dt + f(0)$$

Addieren, durch 2π dividieren:

$$\hat{f}'(s) = is\hat{f}(s).$$

□

Aus dem Beweis ist ersichtlich:

Satz 27.20. $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ sei stückweise glatt und f, f' seien absolut integrierbar. f besitze höchstens endlich viele Unstetigkeitsstellen $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$.

Dann gilt:

$$\hat{f}'(s) = (is)\hat{f}(s) + \frac{1}{2\pi} \sum_{j=1}^n [f(x_j-) - f(x_j+)] e^{-isx_j}$$

für alle $x \in \mathbb{R}$.

(Teil (2) von Satz 27.19 gilt genauso.)

Aus 27.19 ergibt sich rekursiv (durch vollständige Induktion):

Satz 27.21. Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ $(n-1)$ -mal *stetig* differenzierbar (d.h. $\operatorname{Re} f, \operatorname{Im} f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ seien $(n-1)$ -mal stetig differenzierbar). Weiter existiere $f^{(n)}$ auf \mathbb{R} und sei stückweise stetig (arithmetisches Mittel in den Sprungstellen!); anders formuliert: $f^{(n-1)}$ sei stückweise glatt.

Ferner seien $f, f', \dots, f^{(n)}$ absolut integrierbar.

Dann gilt:

$$\widehat{f^{(k)}}(s) = (is)^k \hat{f}(s)$$

für alle $s \in \mathbb{R}$, $k = 1, \dots, n$.

Kapitel 28

Die LAPLACE-Transformation

Definition 28.1. Gegeben sei $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{C}$.

$$K_f := \left\{ s \in \mathbb{C} : \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt \text{ konvergent} \right\}$$

Die Funktion $F : K_f \rightarrow \mathbb{C}$, definiert durch

$$F(s) := \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

heißt LAPLACE-Transformierte von f und wird mit $\mathcal{L}[f]$ bezeichnet.

Beispiel 28.2. Sei $a \geq 0$ und

$$h_a(t) := \begin{cases} 1 & t \geq a \\ 0 & 0 \leq t < a \end{cases}$$

(also $h_0 \equiv 1$)

h_a heißt auch *Heavyside-Funktion*.

Sei $c > a$:

$$\int_0^c e^{-st} h_a(t) dt = \int_a^c e^{-st} dt \stackrel{s \neq 0}{=} -\frac{1}{s} e^{-st} \Big|_{t=a}^{t=c} = \frac{1}{s} (e^{-sa} - e^{-sc})$$

Nun ist (falls $s = \varrho + i\sigma$ mit $\varrho, \sigma \in \mathbb{R}$):

$$e^{-sc} = e^{-(\varrho+i\sigma)c} = e^{-\varrho c} \cdot \underbrace{e^{-i\sigma c}}_{|\cdot|=1} \xrightarrow{c \rightarrow \infty} 0 \Leftrightarrow \varrho > 0$$

$$\Rightarrow \int_0^c e^{-st} h_a(t) dt \xrightarrow{c \rightarrow \infty} \frac{1}{s} \cdot e^{-sa}, \text{ falls } \operatorname{Re} s > 0$$

Also $K_f \supseteq \{s \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} s > 0\}$.

D.h.

$$\mathcal{L}[h_a] = \frac{e^{-sa}}{s}, \quad \text{insbesondere } \mathcal{L}[1] = \frac{1}{s}$$

Definition 28.3.

(1) $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}(\mathbb{C})$ heißt stückweise $\left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right|$, wenn f in jedem kompakten Teilintervall $[a, b] \subset [0, \infty)$ stückweise $\left| \begin{array}{l} \text{stetig} \\ \text{glatt} \end{array} \right|$ ist.

(2) $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}(\mathbb{C})$ heißt von exponentieller Ordnung γ , falls $\gamma \in \mathbb{R}$ und

$$\exists M > 0 \forall t \in [0, \infty) \quad |f(t)| \leq M e^{\gamma t}$$

(3) $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}(\mathbb{C})$ heißt von exponentieller Ordnung, falls

$$\exists \gamma \in \mathbb{R} \quad f \text{ ist von exponentieller Ordnung } \gamma$$

Beispiel 28.4.

(1) Sei $n \in \mathbb{N}$ und $f(t) = t^n$. Wir wissen, dass für jedes $\gamma > 0$:

$$e^{\gamma t} = 1 + \gamma t + \frac{1}{2}(\gamma t)^2 + \dots + \frac{1}{n!}(\gamma t)^n + \dots \geq \frac{1}{n!}(\gamma t)^n \quad \text{für } t \in [0, \infty)$$

$$\Rightarrow |f(t)| = t^n \leq \underbrace{\frac{n!}{\gamma^n}}_{=: M} e^{\gamma t} \quad \text{für } t \in [0, \infty)$$

$$\Rightarrow \forall \gamma > 0 \quad f(t) = t^n \text{ ist von exponentieller Ordnung } \gamma$$

f ist aber *nicht* von exponentieller Ordnung 0 (außer wenn $n = 0$), denn

$$|f(t)| \leq M e^{0t} \quad (t \in [0, \infty))$$

ist für kein M richtig.

(2) Aus (1) folgt: Jedes Polynom ist von exponentieller Ordnung γ , für jedes $\gamma > 0$.

(3) Konstante Funktionen $\neq 0$ sind von exponentieller Ordnung 0.

Die Nullfunktion ist von exponentieller Ordnung γ für jedes $\gamma \in \mathbb{R}$.

(4) Jede beschränkte Funktion (z.B. auch die Heavyside-Funktion, die Sinus-Funktion, die Cosinus-Funktion) ist von exponentieller Ordnung 0.

Satz 28.5. Sei $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{C}$ stückweise stetig.

Dann gilt:

(1) Ist $s_0 \in \mathbb{C}$ und $\int_0^\infty e^{-s_0 t} f(t) dt$ absolut konvergent, so ist $K_f \supseteq \{s \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} s \geq \operatorname{Re} s_0\}$.

Für $s \in \mathbb{C}$ mit $\operatorname{Re} s \geq \operatorname{Re} s_0$ konvergiert $\int_0^\infty e^{-st} f(t) dt$ sogar *absolut*.

(2) Ist f von exponentieller Ordnung γ , so gilt:

$$K_f \supseteq \{s \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} s > \gamma\}$$

Für $s \in \mathbb{C}$ mit $\operatorname{Re} s > \gamma$ konvergiert $\int_0^\infty e^{-st} f(t) dt$ sogar *absolut*.

Beweis:

zu (1) Sei $s \in \mathbb{C}$, $\operatorname{Re} s \geq \operatorname{Re} s_0$

$$\begin{aligned} |e^{-st} f(t)| &= \left| e^{-(\operatorname{Re} s)t} \right| \cdot \underbrace{\left| e^{-i(\operatorname{Im} s)t} \right|}_{=1} \cdot |f(t)| \\ &= e^{-(\operatorname{Re} s)t} \cdot |f(t)| \\ &\leq e^{-(\operatorname{Re} s_0)t} \cdot |f(t)| = |e^{-s_0 t} \cdot f(t)| \end{aligned}$$

\Rightarrow Nach Majorantenkriterium ist $\int_0^\infty |e^{-st} f(t)| dt$ konvergent.

zu (2) Nach Voraussetzung existiert ein $M > 0$ mit $\forall t \geq 0 \quad |f(t)| \leq Me^{\gamma t}$.

$$\Rightarrow |e^{-st} f(t)| = e^{-(\operatorname{Re} s)t} \cdot |f(t)| \leq Me^{-(\operatorname{Re} s - \gamma)t}$$

Da

$$\int_0^{\infty} e^{-(\operatorname{Re} s - \gamma)t} dt \text{ konvergent} \quad \Rightarrow \quad \operatorname{Re} s > \gamma,$$

folgt die Behauptung aus dem Majorantenkriterium.

□

Beispiel 28.6. Sei $\omega \in \mathbb{R}$, $f(t) := \cos(\omega t)$, $g(t) := \sin(\omega t)$.

Seien $F := \mathcal{L}[f]$, $G := \mathcal{L}[g]$, definiert mindestens auf $\{s \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} s > 0\}$ (da f, g von exponentieller Ordnung 0)

$$\begin{aligned} F(s) + iG(s) &= \int_0^{\infty} e^{-st} \cos(\omega t) dt + i \int_0^{\infty} e^{-st} \sin(\omega t) dt \\ &= \int_0^{\infty} e^{-st} \underbrace{[\cos(\omega t) + i \sin(\omega t)]}_{=e^{i\omega t}} dt \\ &= \int_0^{\infty} e^{(-s+i\omega)t} dt \\ &= \lim_{c \rightarrow \infty} \int_0^c e^{(-s+i\omega)t} dt = \lim_{c \rightarrow \infty} \frac{1}{-s+i\omega} [e^{(-s+i\omega)c} - 1] \\ &= \frac{1}{s-i\omega}, \end{aligned}$$

da $\operatorname{Re} s > 0$ und somit

$$\left| e^{(-s+i\omega)c} \right| = e^{-(\operatorname{Re} s)c} \xrightarrow{c \rightarrow \infty} 0$$

Betrachte hilfsweise $\tilde{f}(t) = \cos(-\omega t) (= f(t))$, $\tilde{g}(t) = \sin(-\omega t) (= -g(t))$, $\tilde{F} := \mathcal{L}[\tilde{f}]$, $\tilde{G} := \mathcal{L}[\tilde{g}]$
 $\Rightarrow \tilde{F} = F$, $\tilde{G} = -G$

Nach obigem:

$$\tilde{F}(s) + i\tilde{G}(s) = \frac{1}{s - i(-\omega)}, \text{ also}$$

$$F(s) - iG(s) = \frac{1}{s + i\omega}$$

Addiere dies zu $F(s) + iG(s) = \frac{1}{s-i\omega}$:

$$2F(s) = \frac{1}{s+i\omega} + \frac{1}{s-i\omega} = \frac{2s}{s^2 + \omega^2}$$

$$\Rightarrow \boxed{F(s) = \frac{s}{s^2 + \omega^2}}$$

Entsprechend durch Subtraktion:

$$2iG(s) = \frac{1}{s-i\omega} - \frac{1}{s+i\omega} = \frac{2i\omega}{s^2 + \omega^2}$$

$$\Rightarrow \boxed{G(s) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}}$$

Also

$$\boxed{\begin{aligned} \mathcal{L}[\cos(\omega \cdot)](s) &= \frac{s}{s^2 + \omega^2} \\ \mathcal{L}[\sin(\omega \cdot)](s) &= \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \end{aligned}}$$

$$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s-a} \quad \text{für } \operatorname{Re} s > a$$

Satz 28.7 (Umkehrsatz für die LAPLACE-Transformation). $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ sei stückweise glatt und

$$\forall t \geq 0 \quad |f(t)| \leq M e^{\gamma t}$$

$$F := \mathcal{L}[f] \quad \text{für } \operatorname{Re} s > \gamma$$

Dann gilt für jedes $x > \gamma$:

$$\frac{1}{2\pi} \cdot \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} F(x+is) e^{(x+is)t} ds = \begin{cases} \frac{f(t+) + f(t-)}{2} & t > 0 \\ \frac{f(0+)}{2} & t = 0 \end{cases}$$

Insbesondere: Ist f in $t \in (0, \infty)$ stetig

$$\Rightarrow f(t) = \frac{1}{2\pi} \cdot \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} F(x+iy) e^{(x+iy)t} dy$$

Beweis: Sei $x > \gamma$.

$$g(t) := \begin{cases} e^{-xt} f(t) & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

$g(t)$ ist stückweise glatt,

$$|g(t)| = |e^{-xt} f(t)| \leq M e^{-(x-\gamma)t} \quad \forall t \geq 0$$

\Rightarrow (Majorantenkriterium) $\int_{-\infty}^{\infty} |g(t)| dt$ konvergiert.

$\Rightarrow g$ ist absolut integrierbar.

Nach Abschnitt 27:

$$\hat{g}(s) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} g(t) e^{-ist} dt = \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} f(t) e^{-(x+is)t} dt = F(x+is)$$

$$27.12 \Rightarrow \forall t \geq 0 \quad \frac{g(t+) + g(t-)}{2} = \frac{1}{2\pi} \cdot \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} \hat{g}(s) e^{its} ds = \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2\pi} F(x+is) e^{its} ds$$

$$\Leftrightarrow \frac{f(t+) + f(t-)}{2} = \frac{1}{2\pi} \cdot \text{CH} \int_{-\infty}^{\infty} F(x+is) e^{(x+is)t} ds \quad \forall t \geq 0$$

$t = 0$: $f(\tau) =$ für $\tau < 0 \Rightarrow f(0-) = 0$

$$\Rightarrow \frac{f(t+) + f(t-)}{2} = \frac{f(0+)}{2}$$

□

Für diesen Sachverhalt in 28.7 schreibt man symbolisch:

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)]$$

Korollar 28.8 (Eindeutigkeitsatz). $f_1, f_2 : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ beide stückweise glatt und von exponentieller Ordnung γ . F_1, F_2 seien die LAPLACE-Transformierten von f_1, f_2 .

Gilt $F_1(s) = F_2(s)$ für $\operatorname{Re} s > \gamma$, so gilt in jedem Stetigkeitspunkt von f_1 und f_2 :

$$f_1(t) = f_2(t)$$

Insbesondere folgt für stetige f_1, f_2 : $f_1 = f_2$

Beweis: folgt unmittelbar aus 28.7 □

28.1 Eigenschaften der LAPLACE-Transformation

In den folgenden Sätzen seien die vorkommenden Funktion f, f_1, f_2, \dots stets stückweise stetig auf \mathbb{R} und $= 0$ für $t < 0$.

Außerdem seien sie von exponentieller Ordnung.

Satz 28.9. f_1, f_2 seien von exponentieller Ordnung γ und $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

Dann gilt:

$$\mathcal{L}[\alpha f_1 + \beta f_2] = \alpha \mathcal{L}[f_1] + \beta \mathcal{L}[f_2]$$

Beweis: Nachrechnen. □

Beispiel 28.10. $f(t) = \cosh(\omega t)$ für $t \geq 0$ ($\omega > 0$)

$$\Rightarrow f(t) = \frac{1}{2}e^{\omega t} + \frac{1}{2}e^{-\omega t}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{für } \operatorname{Re} s > \omega: \quad \mathcal{L}[\cosh(\omega t)](s) &= \frac{1}{2}\mathcal{L}[e^{\omega t}](s) + \frac{1}{2}\mathcal{L}[e^{-\omega t}](s) \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{s - \omega} + \frac{1}{s + \omega} \right) = \frac{s}{s^2 - \omega^2} \end{aligned}$$

Satz 28.11. f sei von exponentieller Ordnung γ und $F = \mathcal{L}[f]$.

(1)

$$\mathcal{L}[e^{\delta t} f(t)] = F(s - \delta) \quad \text{für } \operatorname{Re} s > \gamma + \delta, \delta \in \mathbb{R}$$

(2) Sei h_δ die Heavyside-Funktion ($\delta > 0$)

$$g(t) := h_\delta(t) f(t - \delta)$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[g] = e^{-\delta s} F(s), \quad \text{für } \operatorname{Re} s > \gamma$$

(3) Sei $a \neq 0, a \in \mathbb{R}$.

$$\mathcal{L}[f(at)] = \frac{1}{a} \cdot F\left(\frac{s}{a}\right) \quad \text{für } \operatorname{Re} s > \gamma \cdot a$$

(1), (2) heißen *Verschiebungssätze*, (3) heißt *Streckungssatz*.

Beweis: Wir zeigen nur (2). (Der Rest wurde in der Saalübung erbracht.)

$$\begin{aligned}
\mathcal{L}[g] &= \int_0^{\infty} e^{-st} g(t) dt = \int_{\delta}^{\infty} e^{-st} f(t - \delta) dt \\
&= \lim_{\eta \rightarrow \infty} \int_{\delta}^{\eta} e^{-st} f(t - \delta) dt = \left\{ \begin{array}{l} \tau = t - \delta \\ d\tau = dt \end{array} \right\} \\
&= \lim_{\eta \rightarrow \infty} \int_0^{\eta - \delta} e^{-s(\tau + \delta)} f(\tau) d\tau = \int_0^{\infty} e^{-s\tau} f(\tau) d\tau e^{-s\delta} \\
&= e^{-s\delta} F(s)
\end{aligned}$$

□

Beispiel 28.12. $f(t) = e^{\delta t} \cos(\omega t)$, $\mathcal{L}[\cos \omega t](s) = \frac{s}{s^2 + \omega^2}$

$$\stackrel{28.11}{\Rightarrow} \mathcal{L}[f] = \frac{s - \delta}{(s - \delta)^2 + \omega^2}$$

28.2 Faltungen

Definition 28.13. Seien $f_1, f_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ stückweise stetig und

$$f_1(t) = f_2(t) = 0 \text{ für } t < 0$$

$$(f_1 *_L f_2)(t) := \int_0^t f_1(t-u) f_2(u) du \quad (t \in \mathbb{R})$$

heißt die *Faltung* (*Konvolution*) von f_1, f_2 .

Bemerkung 28.14. Zwischen der eben definierten Faltung $*_L$ und der Faltung $*_F$ bei der FOURIER-Transformation (vgl. 27.17) besteht folgender Zusammenhang:

$$\begin{aligned}
(f_1 *_F f_2)(t) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f_1(t-u) f_2(u) du \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\infty} f_1(t-u) f_2(u) du = \frac{1}{2\pi} \int_0^t f_1(t-u) f_2(u) du \\
&= \frac{1}{2\pi} (f_1 *_L f_2)(t)
\end{aligned}$$

Vereinbarung: In diesem Abschnitt schreiben wir $*$ statt $*_L$.

Satz 28.15 (Faltungssatz). f_1 sei stetig, f_2 sei stückweise stetig und beide seien von exponentieller Ordnung γ ($f_1 = f_2 = 0$ auf $(-\infty, 0)$)

Dann existiert $\mathcal{L}[f_1 * f_2](s)$ für alle $\operatorname{Re} s > \gamma$ und es gilt

$$\mathcal{L}[f_1 * f_2] = \mathcal{L}[f_1] \cdot \mathcal{L}[f_2]$$

(ohne Beweis)

Beispiel 28.16. Sei $F(s) = \frac{1}{s} \cdot \frac{2}{s^2+4}$ gegeben. Gesucht: f mit $\mathcal{L}[f] = F$.

Sei

$$g(t) = \left\{ \begin{array}{ll} 1 & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{array} \right\} = h_0(t)$$

und $h(t) = \sin(2t)$.

Bekannt:

$$\mathcal{L}[g] = \frac{1}{s}, \quad \mathcal{L}[h] = \frac{2}{s^2 + 4} \quad \text{für } \operatorname{Re} s > 0$$

also:

$$F(s) = \mathcal{L}[g](s) \cdot \mathcal{L}[h](s) \stackrel{28.15}{=} \mathcal{L}[g * h](s)$$

$$\Rightarrow f(t) = (g * h)(t) = \int_0^t g(t-u)h(u) du = \int_0^t \sin(2u) du = \frac{1}{2}(1 - \cos(2t))$$

28.3 Ableitungen und Stammfunktionen

Satz 28.17. f sei auf $[0, \infty)$ stetig und stückweise glatt. f sei von exponentieller Ordnung γ .

Dann existiert die LAPLACE-Transformierte $\mathcal{L}[f']$ von f' für $\operatorname{Re}(s) > \gamma$, und

$$\boxed{\mathcal{L}[f'](s) = s\mathcal{L}[f](s) - f(0)}$$

Beweis: Sei $s \in \mathbb{C}$, $\operatorname{Re} s > \gamma$, $F := \mathcal{L}[f]$.

Dann gilt für $\eta \in (0, \infty)$:

$$\int_0^\eta e^{-st} f'(t) dt = e^{-st} \cdot f(t) \Big|_{t=0}^{t=\eta} + \int_0^\eta s e^{-st} f(t) dt = e^{-s\eta} f(\eta) - f(0) + s \underbrace{\int_0^\eta e^{-st} f(t) dt}_{\xrightarrow{\eta \rightarrow \infty} F(s)}$$

Zu zeigen: $e^{-s\eta} f(\eta) \rightarrow 0$ für $\eta \rightarrow \infty$

$$|e^{-s\eta} f(\eta)| = e^{-\operatorname{Re}(s) \cdot \eta} \cdot |f(\eta)| \leq e^{-\operatorname{Re}(s) \cdot \eta} \cdot M e^{\gamma \eta} = M e^{-(\operatorname{Re}(s) - \gamma) \eta} \xrightarrow{\gamma \rightarrow \infty} 0 \quad (\operatorname{Re}(s) > \gamma)$$

$$\Rightarrow \int_0^\infty e^{-st} f'(t) dt$$

ist konvergent (und damit $= \mathcal{L}[f'](s)$) und

$$\mathcal{L}[f'](s) = -f(0) + s\mathcal{L}[f](s)$$

□

Mit Induktion erhält man aus 28.17:

Satz 28.18. f sei auf $[0, \infty)$ $(r-1)$ -mal stetig differenzierbar, und $f^{(r-1)}$ sei stückweise glatt. $f, \dots, f^{(r-1)}$ seien von exponentieller Ordnung γ .

Dann existiert die LAPLACE-Transformierte $\mathcal{L}[f^{(r)}]$ von $f^{(r)}$ für $\operatorname{Re}(s) > \gamma$, und es gilt

$$\boxed{\mathcal{L}[f^{(r)}](s) = s^r \cdot \mathcal{L}[f](s) - \left[s^{r-1} f(0) + s^{r-2} f'(0) + \dots + s f^{(r-2)}(0) + f^{(r-1)}(0) \right]}$$

Beispiel 28.19. Sei $f(t) := \sin(\omega t + \varphi)$

$$\left[\begin{array}{l} f(t) = \sin(\omega t) \cos \varphi + \cos(\omega t) \sin \varphi \\ \Rightarrow \mathcal{L}[f](s) = \cos \varphi \cdot \mathcal{L}[\sin(\omega \cdot)](s) + \sin \varphi \cdot \mathcal{L}[\cos(\omega \cdot)](s) = \cos \varphi \frac{\omega}{\omega^2 + s^2} + \sin \varphi \frac{s}{\omega^2 + s^2} \end{array} \right]$$

Berechne (einfacher, falls $\mathcal{L}[\sin(\omega \cdot)]$ und $\mathcal{L}[\cos(\omega \cdot)]$ noch nicht bekannt) $\mathcal{L}[f]$ mit Hilfe von 28.18:

$$\begin{aligned} f''(t) &= -\omega^2 f(t) \\ \Rightarrow 0 &= \mathcal{L}[0](s) = \mathcal{L}[f'' + \omega^2 f](s) = \mathcal{L}[f''](s) + \omega^2 \mathcal{L}[f](s) \\ \mathcal{L}[f''](s) &= s^2 \mathcal{L}[f](s) - \underbrace{(s f(0))}_{\sin \varphi} + \underbrace{f'(0)}_{\omega \cos \varphi} \\ \Rightarrow 0 &= (s^2 + \omega^2) \cdot \mathcal{L}[f](s) - (s \sin \varphi + \omega \cos \varphi) \\ \Rightarrow \mathcal{L}[f](s) &= \frac{s \sin \varphi + \omega \cos \varphi}{s^2 + \omega^2} \end{aligned}$$

Verhalten der LAPLACE-Transformation bei Stammfunktionsbildung:

Sei $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ stückweise stetig und von exponentieller Ordnung γ . Weiter sei $g : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch

$$\forall t \in [0, \infty) \quad g(t) := \int_0^t f(u) \, du$$

Nach HM I ist g stetig und stückweise glatt ($g'(t) = f(t)$ in allen Stetigkeitsstellen t von f) Ferner:

$$\forall t > 0 \quad |g(t)| \leq \int_0^t |f(u)| \, du \leq M \int_0^t e^{\gamma u} \, du = \begin{cases} \frac{1}{\gamma} \cdot (e^{\gamma t} - 1) & \text{falls } \gamma > 0 \\ t & \text{falls } \gamma = 0 \\ \frac{1}{|\gamma|} \cdot (1 - e^{\gamma t}) & \text{falls } \gamma < 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow g \text{ ist von exponentieller Ordnung } \begin{cases} \gamma & \gamma > 0 \\ \delta (> 0 \text{ beliebig}) & \gamma = 0 \\ 0 & \gamma < 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[g](s) \text{ ist definiert für } \begin{cases} \operatorname{Re}(s) > \gamma & \gamma > 0 \\ \operatorname{Re}(s) > 0 & \gamma \leq 0 \end{cases}$$

und nach 28.17 gilt

$$\begin{aligned} \mathcal{L}[f](s) &= \mathcal{L}[g'](s) = s \mathcal{L}[g](s) - \underbrace{g(0)}_{=0} \\ \Rightarrow \mathcal{L}[g](s) &= \frac{1}{s} \mathcal{L}[f](s) \text{ für } \begin{cases} \operatorname{Re}(s) > \gamma & \gamma > 0 \\ \operatorname{Re}(s) > 0 & \gamma \leq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Beispiel 28.20. Sei $f(t) := t^n$ mit einem $n \in \mathbb{N}_0$

Behauptung:

$$\mathcal{L}[f](s) = \frac{n!}{s^{n+1}} \quad \text{für } \operatorname{Re}(s) > 0$$

Beweis: $n = 0$: Schon bekannt: $\mathcal{L}[1](s) = \frac{1}{s}$ für $\operatorname{Re}(s) > 0$

$n \rightarrow n + 1$: Gelte (mit $f_n(t) := t^n$):

$$\mathcal{L}[f_n](s) = \frac{n!}{s^{n+1}}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[f_{n+1}](s) = \mathcal{L} \left[(n+1) \int_0^t u^n \, du \right] (s) = (n+1) \cdot \frac{1}{s} \cdot \mathcal{L}[f_n](s) \stackrel{\text{I.A.}}{=} (n+1) \cdot \frac{1}{s} \cdot \frac{n!}{s^{n+1}} = \frac{(n+1)!}{s^{n+2}}$$

□

Satz 28.21. $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ sei stückweise stetig und periodisch mit Periode $T > 0$, d.h. es gelte

$$\forall t \in [0, \infty) \quad f(t+T) = f(t)$$

(Insbesondere ist also f beschränkt, d.h. von exponentieller Ordnung 0.)

Dann gilt für $\operatorname{Re}(s) > 0$:

$$\mathcal{L}[f](s) = \frac{1}{1 - e^{-Ts}} \cdot \int_0^T e^{-st} f(t) dt$$

Beweis:

$$\forall k \in \mathbb{N} \forall t \geq 0 \quad f(t+kT) = f(t)$$

Daher für $\operatorname{Re}(s) > 0$:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}[f](s) &= \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt = \sum_{k=0}^{\infty} \underbrace{\int_{kT}^{(k+1)T} e^{-st} f(t) dt}_{\text{Subst. } u=t-kT} \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} \int_0^T e^{-s(u+kT)} \underbrace{f(u+kT)}_{=f(u)} du \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} e^{-skT} \underbrace{\int_0^T e^{-su} f(u) du}_{\text{unabh. von } k} \\ &= \left[\sum_{k=0}^{\infty} (e^{-sT})^k \right] \cdot \int_0^T e^{-su} f(u) du \\ &= \frac{1}{1 - e^{-sT}} \cdot \int_0^T e^{-su} f(u) du \end{aligned}$$

da $|e^{-sT}| = e^{-\operatorname{Re}(s)T} < 1$, da $\operatorname{Re}(s) > 0$, $T > 0$. (vgl. auch Seite 167) □

Beispiel 28.22. Sei $h := h_0 := \begin{cases} 0 & t \leq 0 \\ 1 & t > 0 \end{cases}$, sei $T > 0$

Setze

$$\forall t \in [0, T) \quad f(t) := h(t) - 2h\left(t - \frac{T}{2}\right)$$

Setze f T -periodisch auf $[0, \infty)$ fort.

Also nach 28.21: Für $\operatorname{Re}(s) > 0$ gilt:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}[f](s) &= \frac{1}{1 - e^{-sT}} \cdot \int_0^T e^{-st} f(t) dt \\ &= \frac{1}{1 - e^{-sT}} \left[\int_0^{\frac{T}{2}} e^{-st} dt - \int_{\frac{T}{2}}^T e^{-st} dt \right] \\ &= \frac{1}{1 - e^{-sT}} \cdot \left[\frac{1 - e^{-s\frac{T}{2}}}{s} - \frac{e^{-s\frac{T}{2}} - e^{-sT}}{s} \right] \\ &= \frac{1}{s} \cdot \frac{1 - 2e^{-s\frac{T}{2}} + e^{-sT}}{1 - e^{-sT}} = \frac{1}{s} \cdot \frac{\left(1 - e^{-s\frac{T}{2}}\right)^2}{\left(1 - e^{-s\frac{T}{2}}\right) \cdot \left(1 + e^{-s\frac{T}{2}}\right)} \\ &= \frac{1}{s} \cdot \frac{1 - e^{-s\frac{T}{2}}}{1 + e^{-s\frac{T}{2}}} = \frac{1}{s} \cdot \frac{e^{s\frac{T}{4}} - e^{-s\frac{T}{4}}}{e^{s\frac{T}{4}} + e^{-s\frac{T}{4}}} \\ &= \frac{1}{s} \cdot \tanh\left(s \cdot \frac{T}{4}\right) \end{aligned}$$

Tabellen wie A.5 (Seite 278) sind insbesondere wichtig, um die Umkehrabbildung der LAPLACE-Transformation zumindest teilweise zu kennen.

$\mathcal{L}^{-1}[F]$ berechnen \Leftrightarrow Aus Tabellen „erkennen“, welches Urbild F hat.

28.4 Anwendungen auf lineare Differentialgleichungen mit konstanten Koeffizienten

Wir betrachten das Anfangswertproblem

$$y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = g(x)$$

$$y(0) = y_0, \quad y'(0) = y_1, \dots, y^{(n-1)}(0) = y_{n-1}$$

mit $a_0, \dots, a_{n-1} \in \mathbb{R}(\mathbb{C})$, $y_0, \dots, y_{n-1} \in \mathbb{R}(\mathbb{C})$, $g : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}(\mathbb{C})$ stetig und von exponentieller Ordnung. Setze $a_n := 1$

Dann:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}[g](s) &\stackrel{!}{=} \mathcal{L}\left[\sum_{k=0}^n a_k y^{(k)}\right](s) \\ &= \sum_{k=0}^n a_k \mathcal{L}[y^{(k)}](s) \\ &= a_0 \mathcal{L}[y](s) + \sum_{k=1}^n a_k \left[s^k \mathcal{L}[y](s) - \sum_{j=0}^{k-1} s^{k-1-j} \cdot \underbrace{y^{(j)}(0)}_{\stackrel{!}{=} y_j} \right] \\ &= \underbrace{\left(\sum_{k=0}^n a_k s^k\right)}_{=: p(s)} \cdot \mathcal{L}[y](s) - \sum_{k=1}^n a_k \sum_{j=0}^{k-1} s^{k-1-j} y_j \end{aligned}$$

(p ist das charakteristische Polynom der Differentialgleichung)

$$\Rightarrow \boxed{\mathcal{L}[y](s) = \frac{1}{p(s)} \cdot \left(\mathcal{L}[g](s) + \sum_{k=1}^n a_k \sum_{j=0}^{k-1} s^{k-1-j} y_j \right)}$$

Hieraus mittels Inversion der LAPLACE-Transformation die Lösung y bestimmen!

Beispiel 28.23. $y'' + y = 0$, $y(0) = 1$, $y'(0) = \pi$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 0 &= \mathcal{L}[0](s) = \mathcal{L}[y'' + y](s) = \mathcal{L}[y''](s) + \mathcal{L}[y](s) \\ &= s^2 \mathcal{L}[y](s) - \underbrace{y'(0)}_{=\pi} - s \cdot \underbrace{y(0)}_{=1} + \mathcal{L}[y](s) \\ &= (s^2 + 1) \mathcal{L}[y](s) - (s + \pi) \\ \Rightarrow \mathcal{L}[y](s) &= \frac{s + \pi}{s^2 + 1} = \underbrace{\frac{s}{s^2 + 1}}_{\mathcal{L}[\cos](s)} + \pi \cdot \underbrace{\frac{1}{s^2 + 1}}_{\mathcal{L}[\sin](s)} = \mathcal{L}[\cos + \pi \cdot \sin](s) \\ \Rightarrow y(x) &= \cos(x) + \pi \cdot \sin(x) \end{aligned}$$

28.8

Probe: ist tatsächlich Lösung

Beispiel 28.24. Randwertproblem:

$$y'' + 9y = \cos(2x), \quad y(0) = 1, \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = -1$$

$$\mathcal{L}[\cos(2\cdot)](s) = \frac{s}{s^2 + 4}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \frac{s}{s^2 + 4} &\stackrel{!}{=} \mathcal{L}[y'' + 9y](s) = \mathcal{L}[y''](s) + 9\mathcal{L}[y](s) \\ &= s^2 \mathcal{L}[y](s) - \underbrace{y'(0)}_{=c} - s \cdot \underbrace{y(0)}_{=1} + 9\mathcal{L}[y](s) \\ &= (s^2 + 9) \mathcal{L}[y](s) - (s + c) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[y](s) = \frac{1}{s^2 + 9} \cdot \left(\frac{s}{s^2 + 4} + s + c \right) = \frac{s}{(s^2 + 9)(s^2 + 4)} + \underbrace{\frac{s}{s^2 + 9}}_{\mathcal{L}[\cos(3\cdot)](s)} + \underbrace{c \cdot \frac{1}{s^2 + 9}}_{= \tilde{c} \cdot \frac{3}{s^2 + 9}}$$

Wir brauchen das Urbild von $\frac{s}{(s^2+9)(s^2+4)}$ unter \mathcal{L} :

$$\frac{s}{(s^2 + 9)(s^2 + 4)} = \frac{As + B}{s^2 + 9} + \frac{Cs + D}{s^2 + 4}$$

$$\Leftrightarrow s = (As + B)(s^2 + 4) + (Cs + D)(s^2 + 9) = s^3(A + C) + s^2(B + D) + s(4A + 9C) + (4B + 9D)$$

$$1 \stackrel{!}{=} 4A + 9C = -5A \quad \Rightarrow \quad A = -\frac{1}{5} \quad \Rightarrow \quad C = \frac{1}{5}$$

$$0 \stackrel{!}{=} 4B + 9D = -5B \quad \Rightarrow \quad B = D = 0$$

$$\Rightarrow \frac{s}{(s^2 + 9)(s^2 + 4)} = -\frac{1}{5} \cdot \frac{s}{s^2 + 9} + \frac{1}{5} \cdot \frac{s}{s^2 + 4} = -\frac{1}{5} \cdot \mathcal{L}[\cos(3\cdot)](s) + \frac{1}{5} \cdot \mathcal{L}[\cos(2\cdot)](s)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \mathcal{L}[y](s) &= -\frac{1}{5} \cdot \mathcal{L}[\cos(3\cdot)](s) + \frac{1}{5} \cdot \mathcal{L}[\cos(2\cdot)](s) + \mathcal{L}[\cos(3\cdot)](s) + \tilde{c} \cdot \mathcal{L}[\sin(3\cdot)](s) \\ &= \mathcal{L}\left[\frac{4}{5} \cos(3\cdot) + \frac{1}{5} \cos(2\cdot) + \tilde{c} \sin(3\cdot)\right](s) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y(x) = \frac{4}{5} \cdot \cos(3x) + \frac{1}{5} \cdot \cos(2x) + \tilde{c} \cdot \sin(3x)$$

28.8

Jetzt \tilde{c} so einrichten, dass die zweite Randbedingung $y\left(\frac{\pi}{2}\right) = -1$ erfüllt ist:

$$-1 \stackrel{!}{=} \frac{4}{5} \cdot \cos\left(\frac{3}{2} \cdot \pi\right) + \frac{1}{5} \cdot \cos(\pi) + \tilde{c} \cdot \sin\left(\frac{3}{2} \cdot \pi\right) = -\frac{1}{5} - \tilde{c} \quad \Rightarrow \quad \tilde{c} = \frac{4}{5}$$

$$\Rightarrow y(x) = \frac{4}{5} \cdot [\cos(3x) + \sin(3x)] + \frac{1}{5} \cdot \cos(2x)$$

Beispiel 28.25. System:

$$y' = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 4 & -2 \end{pmatrix} y, \quad y(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Setze $y = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$, also

$$u' = u + v$$

$$v' = 4u - 2v$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[u'](s) \stackrel{!}{=} \mathcal{L}[u](s) + \mathcal{L}[v](s) = s\mathcal{L}[u](s) - u(0) = s\mathcal{L}[u](s)$$

$$\mathcal{L}[v'](s) \stackrel{!}{=} 4\mathcal{L}[u](s) - 2\mathcal{L}[v](s) = s\mathcal{L}[v](s) - v(0) = s\mathcal{L}[v](s) - 5$$

$$\Leftrightarrow (s-1) \cdot \mathcal{L}[u](s) - \mathcal{L}[v](s) = 0$$

$$4\mathcal{L}[u](s) - (s+2) \cdot \mathcal{L}[v](s) = -5$$

$$\Rightarrow [4 - (s+2) \cdot (s-1)] \cdot \mathcal{L}[u](s) = -5$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}[u](s) = \frac{5}{s^2 + s - 6} = \frac{5}{(s-2)(s+3)} = \frac{1}{s-2} - \frac{1}{s+3} = \mathcal{L}[e^{2\cdot}] - \mathcal{L}[e^{-3\cdot}](s)$$

$$\stackrel{28.8}{\Rightarrow} u(x) = e^{2x} - e^{-3x}$$

$$\Rightarrow v(x) = (u(x) + v(x)) - u(x) = u'(x) - u(x) = 2e^{2x} + 3e^{-3x} - e^{2x} + e^{-3x} = e^{2x} + 4e^{-3x}$$

$$\Rightarrow y(x) = \begin{pmatrix} e^{2x} - e^{-3x} \\ e^{2x} + 4e^{-3x} \end{pmatrix}$$

Anhang A

Tabellen

Verschiedene Funktionsdefinitionen

e^x	$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = 1 + \frac{x}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \dots$
$\sin x$	$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \cdot \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!} = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \dots$
$\cos x$	$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \cdot \frac{x^{2n}}{(2n)!} = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \dots$
$\tan x$	$\frac{\sin x}{\cos x}, \quad x \in \mathbb{R} \setminus \{(2k+1) \cdot \frac{\pi}{2} \mid k \in \mathbb{Z}\}$
$\cot x$	$\frac{\cos x}{\sin x} = \frac{1}{\tan x}, \quad x \in \mathbb{R} \setminus \{k \cdot \pi \mid k \in \mathbb{Z}\}$
$\sinh x$	$\frac{1}{2} \cdot (e^x - e^{-x})$
$\cosh x$	$\frac{1}{2} \cdot (e^x + e^{-x})$
$\tanh x$	$\frac{\sinh x}{\cosh x} = \frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}}$
$\coth x$	$\frac{\cosh x}{\sinh x} = \frac{e^x + e^{-x}}{e^x - e^{-x}}$
$\operatorname{arsinh} x$	$\log(x + \sqrt{x^2 + 1})$
$\operatorname{arcosh} x$	$\log(x + \sqrt{x^2 - 1})$
$\operatorname{artanh} x$	$\frac{1}{2} \cdot \log \frac{1+x}{1-x}$
$\operatorname{arcoth} x$	$\frac{1}{2} \cdot \log \frac{x+1}{x-1}$

Tabelle A.1: Funktionsdefinitionen

Additionstheoreme

- $\sin(x + y) = \sin x \cos y + \sin y \cos x$
- $\cos(x + y) = \cos x \cos y - \sin x \sin y$
- $\sin^2 x + \cos^2 x = 1$
- $\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1$

Tabelle A.2: Additionstheoreme

Einige Funktionen und ihre Ableitungen

f	f'
x^n	nx^{n-1}
$\frac{1}{x^n}$	$\frac{-n}{x^{n+1}}$
\sqrt{x}	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$
$\sqrt[n]{x}$	$\frac{1}{n \sqrt[n]{x^{n-1}}}$
e^x	e^x
$\log x$	$\frac{1}{x}$
a^x	$a^x \log a$
$\log_a x$	$\frac{1}{\log a} \cdot \frac{1}{x}$

Tabelle A.3: Funktionen und ihre Ableitungen

Trigonometrische Funktionen und ihre Ableitungen und Stammfunktionen

Ableitung $f'(x)$	Funktion $f(x)$	Stammfunktion $F(x)$
$\cos(x)$	$\sin(x)$	$-\cos(x)$
$-\sin(x)$	$\cos(x)$	$\sin(x)$
$\frac{1}{\cos^2(x)} = 1 + \tan^2(x)$	$\tan(x)$	$-\log \cos(x) $
$\frac{-1}{\sin^2(x)} = -(1 + \cot^2(x))$	$\cot(x)$	$\log \sin(x) $
$\cosh(x)$	$\sinh(x)$	$\cosh(x)$
$\sinh(x)$	$\cosh(x)$	$\sinh(x)$
$\frac{1}{\cosh^2(x)}$	$\tanh(x)$	$\log(\cosh(x))$
$\frac{-1}{\sinh^2(x)}$	$\coth(x)$	$\log(\sinh(x))$
$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$\arcsin(x)$	$x \cdot \arcsin(x) + \sqrt{1-x^2}$
$\frac{-1}{\sqrt{1-x^2}}$	$\arccos(x)$	$x \cdot \arccos(x) - \sqrt{1-x^2}$
$\frac{1}{1+x^2}$	$\arctan(x)$	$x \cdot \arctan(x) - \frac{1}{2} \log(1+x^2)$
$\frac{-1}{1+x^2}$	$\operatorname{arccot}(x)$	$x \cdot \operatorname{arccot}(x) + \frac{1}{2} \log(1+x^2)$
$\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$	$\operatorname{arsinh}(x)$	$x \cdot \operatorname{arsinh}(x) - \sqrt{x^2+1}$
$\frac{1}{\sqrt{x^2-1}}$	$\operatorname{arcosh}(x)$	$x \cdot \operatorname{arcosh}(x) - \sqrt{x^2-1}$
$\frac{1}{1-x^2}$	$\operatorname{artanh}(x)$	$x \cdot \operatorname{artanh}(x) + \frac{1}{2} \cdot \log(1-x^2)$
$\frac{-1}{x^2-1}$	$\operatorname{arcoth}(x)$	$x \cdot \operatorname{arcoth}(x) + \frac{1}{2} \cdot \log(x^2-1)$

Tabelle A.4: Trig. Funktionen und ihre Ableitungen und Stammfunktionen

Einige Funktionen und ihre LAPLACE-Transformierten

$f(t)$ (auf $[0, \infty)$)	$\mathcal{L}[f](s)$
1	$\frac{1}{s}$
t	$\frac{1}{s^2}$
t^n	$\frac{n!}{s^{n+1}}$
e^{at}	$\frac{1}{s-a}$
$\frac{t^{n-1}e^{at}}{(n-1)!}$ ($n \in \mathbb{N}$)	$\frac{1}{(s-a)^n}$
$\sin(\omega t)$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
$\cos(\omega t)$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$
$e^{at} \sin(\omega t)$	$\frac{\omega}{(s-a)^2 + \omega^2}$
$e^{at} \cos(\omega t)$	$\frac{s-a}{(s-a)^2 + \omega^2}$
$\sinh(at)$	$\frac{a}{s^2 - a^2}$
$\cosh(at)$	$\frac{s}{s^2 - a^2}$
$e^{bt} \sinh(at)$	$\frac{a}{(s-b)^2 - a^2}$
$e^{bt} \cosh(bt)$	$\frac{s-b}{(s-b)^2 - a^2}$
$t \sin(\omega t)$	$\frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$t \cos(\omega t)$	$\frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$
$g'(t)$	$s\mathcal{L}[g](s) - g(0)$
$g^{(n)}(t)$	$s^n\mathcal{L}[g](s) - (s^{n-1}g(0) + \dots + g^{(n-1)}(0))$
$\int_0^t g(t) dt$	$\frac{1}{s} \cdot \mathcal{L}[g](s)$
$\int_0^t f_1(u)f_2(t-u) du$	$\mathcal{L}[f_1](s) \cdot \mathcal{L}[f_2](s)$
$e^{-at}g(t)$	$\mathcal{L}[g](s+a)$
$\frac{1}{a} \cdot g\left(\frac{t}{a}\right)$	$\mathcal{L}[g](as)$

Tabelle A.5: Funktionen und LAPLACE-Transformierte

Anhang B

Index

A

- Abbildung, 7
 - bijektiv, 8
 - injektiv, 8
 - surjektiv, 8
- abgeschlossen, 152, 155
- Ableitung, 73, 174, 186, 276, 277
 - höhere, 85
 - partielle, 169, 171
 - Regeln, 74
- absolut
 - integrierbar, 252
 - konvergent, 164
- Abstand, 149
- abzählbar, 21
- Additionstheoreme, 84, 137, 138, 276
- Äquivalenz, 8
- D’ALEMBERT, Reduktionsverfahren von, 240
- All-Quantor \forall , 8
- Anfangswertproblem, 219, 231
- Anordnungsaxiome, 12
- Arcuscosinus, 277
- Arcussinus, 111, 277
- Arcustangens, 123, 277
- Areacosinus hyperbolicus, 275, 277
- Areacotangens hyperbolicus, 275, 277
- Areasinus hyperbolicus, 275, 277
- Areatangens hyperbolicus, 275, 277
- Aussagen, 8
- Axiome
 - PEANO-, 9
 - reelle Zahlen, 11

B

- BERNOULLISCHE Differentialgleichung, 229
- BERNOULLISCHE Ungleichung, 18
- beschränkt, 14, 152, 153
- BESSELSche Ungleichung, 146
- Betrag, 149
 - komplexe Zahlen, 137
 - reelle Zahlen, 13

- bijektiv, 8, 41
- Binomialkoeffizient, 17
- Binomischer Lehrsatz, 18
- BOLZANO–WEIERSTRASS, Satz von, 154
- BOLZANO–WEIERSTRASS, Satz von, 29

C

- \mathbb{C} , 163
- CANTOR, 7
- CAUCHY-Folge, 30
- CAUCHY-Kriterium
 - Folgen, 30, 154
 - Funktionen, 57, 157
 - Reihen, 34, 164
 - uneigentliche Integrale, 130
- CAUCHY-Produkt, 42, 164
- CAUCHY-SCHWARZsche Ungleichung, 150
- CAUCHYScher Hauptwert, 256
- CAVALIERI, Prinzip von, 207
- CH, 256
- charakteristische Funktion, 202
- charakteristisches Polynom, 235
- C^n , 85, 171, 185
- Cosinus, 48, 49, 83, 86, 126, 167, 275, 277
 - hyperbolicus, 167, 275, 277
 - komplexer, 137, 138
 - Periodizität, 84
- Cotangens, 275, 277
 - hyperbolicus, 275, 277
- CSU, 150

D

- ∂ , 169
- definit
 - negativ, 181
 - positiv, 181
- DGL, *siehe* Differentialgleichungen
- Differentialgleichungen
 - 1. Ordnung, 219
 - BERNOULLISCHE, 229
 - EULERSche, 247
 - exakte, 220

homogene, 226
 inhomogene, 226
 lineare, 226
 mit getrennten Veränderlichen, 224
 partielle, 223
 RICCATISCHE, 230
 Systeme, 231, 274
 Differentialrechnung, 169
 Differentiation, *siehe* Ableitung
 differenzierbar, 73, 173, 174, 185
 in Richtung a , 177
 partiell, 169
 stetig partiell, 170
 differenzierbar, stetig, 85
 disjunkt, 7
 divergent, 22, 164
 Dreiecksungleichung, 13, 150
 Integrale, 104, 200
E
 e , 41
 Eigenwert, 181, 235
 Eindeutigkeitssatz, 267
 Einheitsvektoren, 149
 endlich, 21
 Energie-Methode, 248
 Entwicklung, g -adische, 51
 ε -Umgebung, 22
 EULERSche Differentialgleichung, 247
 EULERSche Zahl, 41
 exakt, 220
 Existenzquantor \exists , 8
 Exponentialfunktion, 41, 58, 61, 64, 275
 Eigenschaften, 42
 komplexe, 137, 167
 Reihenentwicklung, 275
 exponentielle Ordnung, 264
 Extrema, 77, 90
 Extremum, 181
F
 Faltung, 259, 268
 Faltungssatz, 268
 Folgen, 21
 CAUCHY-Kriterium, 30
 Funktionen-, 67
 Teil-, 28
 Zerlegungen, 116
 FOURIER
 -Koeffizienten, 142
 -Reihen, 141, 142
 komplexe Schreibweise, 147
 -Transformierte, 254
 FUBINI, Satz von, 200
 Fundamentalmatrix, 239
 Fundamentalsatz der Algebra, 119
 Fundamentalsystem, 235, 244

Funktionalmatrix, 185
 Funktionen, 55, 275
 CAUCHY-Kriterium, 57
 charakteristische, 202
 gerade, 143
 implizit definiert, 189
 komplexe, 165
 ungerade, 143
 Funktionenfolgen, 67, 166
 Konvergenz von f'_n , 117
 Funktionenreihen, 67
 Majorantenkriterium von WEIERSTRASS, 69

G

g -adische Darstellung, 52
 g -adische Entwicklung, 51
 ganze Zahlen, 17
 GAUSS-Klammer, 51
 Gebiet, 175
 geometrische Reihe, 167
 gerade, 143
 glatt, stückweise, 143, 251, 264
 gleichmäßig
 konvergent, 166
 stetig, 159, 160
 gliedweise, 103
 Gradient, 170
 Graph, 206
 Grenzfunktion, 67
 Grenzwert, 55, 153, 157
 Grenzwertsatz, ABELScher, 84

H

Häufungspunkt, 55
 Häufungspunkt, 155
 Häufungswert, 28
 harmonische Reihe, 34
 Hauptsätze der Diff.- und Integralrechnung
 1. Hauptsatz, 99
 2. Hauptsatz, 105
 Potenzreihen, 103
 Hauptwert, CAUCHYScher, 256
 Heavyside-Funktion, 263
 HESSE-Matrix, 180
 Hintereinanderausführung, 8
 homogen, 226
 l'HOSPITAL, 80

I

Implikation, 8
 implizit definiert, 189
 indefinit, 181
 Induktionsmenge, 15
 Infimum, 14
 Inhalt, 197, 203
 inhomogen, 226
 injektiv, 8

- lokal, 193
- Innenprodukt, 149
- innerer Punkt, 76
- Integrabilitätskriterium, RIEMANNSches, 97
- Integral
 - oberes, 95, 198
 - RIEMANN-, 95, 198, 252
 - über allg. Mengen, 202
 - unbestimmtes, 107
 - uneigentliches, 129
 - unteres, 95, 198
- Integralkriterium, 133
- Integration
 - partielle, 108
 - rationale Funktionen, 123
 - Substitution, 109, 125, 211
 - Unstetigkeitsstellen, 112
 - Warnungen, 99
- integrierender Faktor, 223
- Intervall, 14, 197
- J**
- JAKOBI-Matrix, 185
- JORDAN-messbar, 203
- K**
- Kettenregel, 75, 175, 187
- kompakt, 152, 155, 160
- Komplementmenge, 7
- komplexe Zahlen
 - Betrag, 137
 - Polarkoordinaten, 139
- konvergent, 22, 153
 - absolut, 164
 - punktweise, 166
- Konvergenz, 22, 153
 - absolut, 36, 131
 - Folgen, 163
 - Funktionenfolgen, 166
 - gleichmäßig, 68, 117
 - punktweise, 67
 - Reihen, 33, 164
 - uneigentliche Integrale, 129, 130
- Konvergenzkriterium
 - Folgen, *siehe* Folgen
 - Integrale, 131, 133
 - Potenzreihen, 69
 - Reihen
 - LEIBNITZ, 37
 - Majoranten, 37
 - Minoranten, 37
 - Quotient, 39
 - Wurzel, 38
- Konvergenzradius, 165
- konvex, 175
- Konvolution, 268
- Koordinaten
 - Kugel-, 216
 - Polar-, 212
 - Zylinder-, 215
- Kreisring, 212
- Kriterium, RIEMANNSches, 199
- Kugel, 151
- Kugelkoordinaten, 216
- L**
- Länge, 149
- LAGRANGESche Multiplikatorenregel, 194
- LAPLACE-Transformation, 263
 - Eindeutigkeitssatz, 267
 - Faltung, 268
 - Streckungssatz, 267
 - Umkehrsatz, 266
 - Verschiebungssätze, 267
- LAPLACE-Transformierte, 278
- Lehrsatz, Binomischer, 18
- LEIBNITZ-Kriterium, 37
- Limes, 22, 153
 - inferior, 30
 - superior, 30
- LIPSCHITZ-Bedingung, 232
- LIPSCHITZ-stetig, 159
- Lösung, 219, 231
- Logarithmus, 64
- lokal injektiv, 193
- M**
- Majorantenkriterium
 - Integrale, 131
 - Reihen, 37, 164
- Matrix
 - HESSE-, 180
 - JAKOBI-, 185
 - Norm, 151
 - Submultiplikativität, 151
- maximieren, 194
- Maximum, 76, 181
- Menge, 7
 - abgeschlossen, 62
 - kompakt, 62
 - Komplement-, 7
 - konvex, 175
 - Schnitt-, 7
 - total geordnet, 12
 - Vereinigungs-, 7
- messbar, 203
- Minimum, 76, 181
- Minorantenkriterium
 - Integrale, 131
 - Reihen, 37, 164
- Mittelwertsatz, 176
 - Differentialrechnung, 77
 - Verallgemeinerung, 80
 - Integralrechnung, 114, 205

- DE MOIVRE, Formel von, 139
 Monotonie, 26
 Kriterium, 26
 Multiplikatorenregel, LAGRANGESche, 194
- N**
 n -te Wurzel
 komplexe, 140
 reelle, 19
 Nabla-Operator ∇ , 180
 natürliche Zahlen, 15, 17
 Nebenbedingung, 194
 Negation, 8
 negativ definit, 181
 niedrig, 29
 Norm
 Matrix, 151
 Submultiplikativität, 151
 Vektor, 149
 Normalbereich, 208
 Nullmenge, 204
 Nullstellen, 62, 119
 Nullstellensatz von BOLZANO, 62
- O**
 Obersumme, 93, 198
 offen, 152
 Ordnung, exponentielle, 264
 Orthogonalitätsrelation, 141
- P**
 Partialbruchzerlegung, 119, 120
 Partialsumme, 33
 partiell differenzierbar, 169
 partikulär, 226, 228
 passend, 115
 PEANO
 Existenzsatz von, 231
 PEANO-Axiome, 9
 π , 83
 PICARD-LINDELÖF, Satz von, 232
 Polarkoordinaten, 139, 212
 Multiplikation, 139
 Polynom, charakteristisches, 235
 Polynomdivision, 120
 positiv definit, 181
 Potenz, 17
 allgemein, 64
 rationale Exponenten, 19
 Potenzmenge, 7
 Potenzreihe, 45, 60, 69, 165
 Höhere Ableitungen, 87
 Identitätssatz, 71
 Konvergenzradius, 46, 48
 Prinzip von CAVALIERI, 207
 Produkt
 inneres, 149
 Skalar-, 149
 Produktzeichen, 18
 punktweise konvergent, 166
- Q**
 Quader, 197
 Quantor
 All-, 8
 Existenz-, 8
- R**
 \mathbb{R}^n , 149
 $R[a, b]$, 95, 199, 252
 Rand, 204
 Randpunkt, 204
 Randwertproblem, 273
 rationale Zahlen, 17
 Raum, 149
 Reduktionsverfahren von D'ALEMBERT, 240
 reelle Zahlen, 11
 Reihe, 33, 164
 alternierende harmonische, 36
 CAUCHY-Produkt, 42
 geometrische, 33, 167
 harmonische, 34
 Konvergenz, *siehe* Konvergenzkriterium
 Potenz-, *siehe* Potenzreihen
 trigonometrische, 142
 RICCATISCHE Differentialgleichung, 230
 Richtung, 177
 Richtungsableitung, 177
 RIEMANNSche Summe, 115
 RIEMANNSches Kriterium, 199
 Rotationskörper, 208
 Rotationsparaboloid, 208, 215
- S**
 Sattelfläche, 182
 Satz
 von BOLZANO-WEIERSTRASS, 29
 von PEANO, 231
 von TAYLOR, 88
 von BOLZANO-WEIERSTRASS, 154
 von FUBINI, 200
 von PICARD-LINDELÖF, 232
 von SCHWARZ, 172
 von TAYLOR, 180
 Schnittmenge, 7
 Schranke, 14
 SCHWARZ, Satz von, 172
 Sinus, 48, 49, 83, 86, 126, 167, 275, 277
 hyperbolicus, 167, 275, 277
 komplexer, 137, 138
 Periodizität, 84
 Skalarprodukt, 149
 stückweise glatt, 143
 Stammfunktion, 99, 106, 220, 252, 277

stetig, 59, 157, 159, 165
 gleichmäßig, 65, 159, 160
 LIPSCHITZ, 66, 159
 stückweise, 251, 264
 stetig differenzierbar, 85, 175, 185
 Streckenzug, 175
 Streckungssatz, 267
 stückweise
 glatt, 251, 264
 stetig, 251, 264
 Submultiplikativität, 151
 Substitutionsregel, 109, 211
 Summenfunktion, 67
 Summenzeichen, 18
 Supremum, 14
 surjektiv, 8
 System, 231
 lineares, 235

T

Tangens, 167, 275, 277
 hyperbolicus, 167, 275, 277
 Tangentensteigung, 73
 TAYLOR
 Reihe, 87
 Satz von, 88, 180
 Teilfolge, 28, 153
 Teilintervall, 197
 Teilsomme, 33
 total geordnet, 12
 Transformationssatz, 211
 Transformierte
 FOURIER-, 254
 LAPLACE-, 263, 278
 trigonometrische Reihe, 142

U

überabzählbar, 21
 überlappend, 205
 Umgebung, 22, 191
 Umkehrfunktion, 63, 76, 160
 Umkehrsatz
 LAPLACE-Transformation, 266
 Umordnung, 41
 unbeschränkt, 45
 ungerade, 143
 Ungleichung
 BERNOULLISCHE, 18
 BESSELSche, 146
 CAUCHY-SCHWARZsche, 150
 Dreiecks-, 13, 150
 Unstetigkeitsstellen, 112
 Untersumme, 93, 198

V

Variablentransformation, 229
 Variation der Konstanten, 228

Vektor

Richtungs-, 177
 Vektorraum, 133, 199, 226, 234
 Verbindungsstrecke, 175
 Vereinigungsmenge, 7
 Verfeinerung, 198
 Vergleichskriterium, 254
 Verschiebungssätze, 267
 Vollständige Induktion, 16

W

Wurzel, 19, 140
 Wurzelkriterium, 38

Z

Zahlen, 11
 ganze, 17
 komplexe Zahlen
 Betrag, 137
 Polarkoordinaten, 139
 natürliche, 17
 rationale, 17
 reelle, 11
 Zerlegung, 93, 197
 Feinheitmaß, 116
 Verfeinerung, 94
 Zwischenwertsatz, 61, 160
 Zylinderkoordinaten, 215

Anhang C

Abbildungsverzeichnis

10.1	Ober- und Untersummen	93
10.2	Graph von $f(x)$ aus Beispiel 10.13	100
10.3	Funktionenfolge f_n (Beispiel 10.17)	102
10.4	Funktion zu 10.30-4	112
10.5	Skizze zum Beweis von 10.31	112
10.6	Funktion zu 10.32	114
10.7	ξ passend zu Z	115
14.1	Funktion zu Beispiel 14.11	135
15.1	Betrag von z	138
15.2	Polarkoordinaten-Darstellung	138
15.3	Polarkoordinaten-Darstellung	139
15.4	Multiplikation in \mathbb{C}	140
17.1	Länge und Abstand eines Vektors im \mathbb{R}^2	149
17.2	Länge eines Vektors im \mathbb{R}^3	150
18.1	Häufungspunkte	155
19.1	$n = 2, m = 1$	158
19.2	$n = 1, m = 2$ (Kurve im Raum)	158
19.3	$f(x) = (\cos(x), \sin(x))$	161
20.1	Konvergenzradius, Konvergenz und Divergenz	166
20.2	Potenzreihen konvergieren glm. auf kompakten Teilmengen des Konvergenzkreises	167
21.1	Konvexe und nicht konvexe Mengen	176
21.2	Streckenzug	176
21.3	Gebiet	176
21.4	Richtungsableitung	178
21.5	Beispiel 21.33	179
21.6	Sattelfläche ohne Extremum in $(0,0)$ trotz $(\text{grad } f)(0,0) = 0$	182
21.7	Skizze zum Beweis des Satzes 21.43	183

22.1	$f(x, y) = 2x^2 + 3y, y = -\frac{2}{3}x^2$	190
22.2	$f(x, y) = x^2 - y^2 + 1, y = \pm\sqrt{x^2 + 1}$	190
22.3	$f(x, y) = x^2 - y^2, y = \pm x$ (nicht „lokal“ eindeutig auflösbar in $(0, 0)$)	190
22.4	Lokale Eindeutigkeit und Invertierbarkeit	191
22.5	Skizze zur Definition 22.18	194
23.1	ein kompakter Quader	197
23.2	Ober- und Untersummen im \mathbb{R}^n	198
23.3	Kompaktes Intervall als Obermenge einer allgemeinen Menge	202
23.4	äußere und innere Approximation	203
23.5	zwei nicht überlappende Mengen	206
23.6	Graph einer Funktion	206
23.7	Fläche zwischen Graphen bzw. zwischen Graph und Achse	207
23.8	Kreis um $(0, 0)$	207
23.9	Rotationskörper	210
23.10	Rotationsparaboloid	210
23.11	Normalbereiche	210
23.12	Normalbereich im 3-dimensionalen Fall	210
23.13	Polarkoordinaten-Darstellung	212
23.14	Polarkoordinaten zur vereinfachten Integration	212
23.15	Integration über einen Kreisring	213
23.16	Zylinderkoordinaten	215
23.17	Kugelkoordinaten	216
23.18	Achtelkugel	217
24.1	Zwei Lösungen der Differentialgleichung	225
25.1	Eine Lösung zum Beispiel 25.5	232
25.2	Weitere Lösungen zum Beispiel 25.5	233

Anhang D

Literaturverzeichnis

- [1] W. WALTER, *Analysis 1 + 2*, Springer, 2001
- [2] W. WALTER, *Gewöhnliche Differentialgleichungen*, Springer, 2000
- [3] H. HEUSER, *Lehrbuch der Analysis 1 + 2*, Teubner, 2003
- [4] H. HEUSER, *Gewöhnliche Differentialgleichungen*, Teubner, 1995
- [5] K. BURG / H. HAF / F. WILLE, *Höhere Mathematik für Ingenieure*, Band 1 + 2, Teubner, 2002
- [6] R. ANSORGE / H. J. OBERLE, *Mathematik für Ingenieure*, Band 1 + 2, Akademie Verlag, 2001
- [7] K. MEYBERG / P. VACHENAUER, *Höhere Mathematik 2*, Springer, 2001