

§ 11 DGL-System 1. Ordnung

M-1

Wir interessieren uns für Lösungen von $f(t, u) = u$.

11.1 (Lemma): Sei $h: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$, $h = (h_1, \dots, h_n)$, so dass alle h_i , $i=1, \dots, n$ Regelfunktionen sind. Betrachte $\int h(t) dt := \left(\int h_1(t) dt, \dots, \int h_n(t) dt \right) \in \mathbb{R}^n$

Ist h zusätzlich stetig differenzierbar, so gilt $\int_a^b h'(t) dt = h(b) - h(a)$. Regelfunktion.

Beweis: Sei $\varphi: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^n$, $\varphi = (\varphi_1, \dots, \varphi_n)$, so dass alle φ_i , $i=1, \dots, n$ Treppenfunktionen sind. Dann sind auch φ und $\|\varphi\|: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ Treppenfunktionen (nach der Vereinigung der Unterteilungen von $[a,b]$ aller φ_i).

Da h_1, \dots, h_n Regelfunktionen sind, ist diese Folge $(\varphi^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$,
 so dass alle $\varphi_1^{(k)}, \dots, \varphi_n^{(k)}$ Regelfunktionen sind (smt A und $\varphi^{(k)}$)
 $\rightarrow A, \|h_i - \varphi_i^{(k)}\|_2 \rightarrow 0$ für $k \rightarrow \infty$.

$$\text{Da } \int_a^b \varphi^{(k)}(t) dt = \sum_{j=1}^n c_j (t_j - t_{j-1}) \quad (\text{wegen } \varphi^{(k)} \text{ Nullfunktion}), \quad (3)$$

$$\left\| \int_a^b \varphi^{(k)}(t) dt \right\| \leq \sum_j \|c_j\| |t_j - t_{j-1}| = \int_a^b \|\varphi^{(k)}(t)\| dt$$

$$\downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow$$

$$\left\| \int_a^b h(t) dt \right\| \qquad \qquad \qquad \int_a^b \|h(t)\| dt$$

Ist außerdem h stetig abflösbar, so gilt der HSDI-Kompatibilitätssatz.

11.2 Definition: Eine Funktion $\mathbb{R}^m \ni x \mapsto \mathbb{R}^m$ ist Lipschitz-stetig (oder: genügt einer Lipschitz-Bedingung), falls es ein $L \geq 0$ gibt mit

$$\|f(x) - f(y)\| \leq L\|x - y\| \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^m$$

11.3 Bemerkung: a) f Lipschitz-stetig $\Rightarrow f$ stetig

(denn für $\delta := \frac{\varepsilon}{L} > 0$ ist $\|x-y\| < \delta \Rightarrow \|f(x)-f(y)\| < \varepsilon$)

b) f linear $\Rightarrow f$ Lipschitz-stetig $L = \|f\| = \sup\{\|f(x)\| \mid \|x\|=1\}$

c) f stetig differenzierbar auf $U = B(z, r) \subseteq \mathbb{R}^n$, $\|Df(x)\| \leq C \quad \forall x \in B(z, r)$
 $\Rightarrow f$ Lipschitz-stetig mit $L = C$.

(Betrachte $l(t) := f(x + t(y-x))$ für $x, y \in B(z, r)$. Dann:

$$\begin{aligned} \|f(x) - f(y)\| &= \|l(0) - l(1)\| \stackrel{1.1}{=} \left\| \int_0^1 l'(t) dt \right\| = \left\| \int_0^1 Df(x + t(y-x))(y-x) dt \right\| \\ &\stackrel{1.1}{\leq} \int_0^1 \|Df(x + t(y-x))\| \|y-x\| dt \leq C \|y-x\| \end{aligned}$$

11.4 Satz (Picard-Lindelöf): Seien $a, b \geq 0$, $t_0 \in \mathbb{R}$ und $x_0 \in \mathbb{R}^N$. Sei

$I := [t_0-a, t_0+a]$ und $f: I \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$, $D := I \times B(x_0, 1) \subseteq I \times \mathbb{R}^N$.

Sei f stetig auf D und sei $f(t, \cdot)$ Lipschitz-stetig auf $B(x_0, 1)$ $\forall t \in I$,

d.h. $\exists L \geq 0 : \|f(t, x) - f(t, y)\| \leq L \|x-y\| \quad \forall (t, x), (t, y) \in D$.

Sei $\alpha := \min(a, \frac{1}{L})$ und $M := \sup\{\|f(t, x)\| \mid (t, x) \in D\}$.

Dann besitzt das DGL-System 1.ter Ordnung $f(t, u) = u'$ mit Anfangswert $u(t_0) = x_0$ eine Lösung $u: [t_0-\alpha, t_0+\alpha] \rightarrow \mathbb{R}^N$.

Beweis: u mit $u(t_0) = x_0$ löst $f(t, u) = u'$

$$\Leftrightarrow u(t) - u(t_0) = \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds, \quad u(t_0) = x_0$$

$$\Leftrightarrow u(t) = \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds + x_0 =: T_u(t)$$

Muss als Fixpunktproblem $u = T_u$ lösen.

Idee: Banachsches Fixpunktatz,

Mrs: brauche Verfeinerung davon.

1.) $X := \{f : [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha] \rightarrow \overline{B(x_0, r)} \mid f \text{ stetig}\}$ ist ein vollständiger, normierter Raum mit $\| \cdot \|_\infty$ und $T : X \rightarrow X, Tg(t) := \int_{t_0}^t f(s, g(s)) ds$ ist wohldefiniert.

Beweis von 1.): X ist vollständig, normiert (wie in 2.) von 8.2).

Sei $g \in X$ und $t \in I$. Dann ist $(Tg)(t) \in \overline{B(x_0, r)}$, also.

$$\|Tg(t) - x_0\| = \left\| \int_{t_0}^t f(s, g(s)) ds \right\| \stackrel{\text{1.1.1}}{\leq} \int_{t_0}^t \|f(s, g(s))\| ds \leq M \alpha \leq b$$

2.) $\forall g, h \in X, \forall t \in [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha] : \| (Tg)(t) - (Th)(t) \| \leq L |t - t_0| \|g - h\|_\infty$. $\square(1.1)$

Beweis von 2.): Sei $t \in I$. Dann

$$\begin{aligned} \| (Tg)(t) - (Th)(t) \| &= \left\| \int_{t_0}^t f(s, g(s)) - f(s, h(s)) ds \right\| \\ &\stackrel{\text{1.1.1}}{\leq} \int_{t_0}^t \|f(s, g(s)) - f(s, h(s))\| ds \leq L |t - t_0| \|g - h\|_\infty \\ &\leq L \|g(s) - h(s)\| \leq L \|g - h\|_\infty \end{aligned} \quad \square(2.1)$$

Für $t \in (t_0 - \frac{1}{L}, t_0 + \frac{1}{L})$ (d.h. $L|t - t_0| < 1$) gibt es also eine Lösung $Tg = u$ und den Fixpunktatz - aber für $t \in [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha]$? Verfehlte Betrachtung der Kontraktionsbedingung...

3.) $\forall n \in \mathbb{N} \forall g, h \in X \forall t \in [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha] : \| T^n g(t) - T^n h(t) \| \leq \frac{L^n |t - t_0|^n}{n!} \|g - h\|_\infty$

Beweis von 3.): $n=1$: 2.)

$$\begin{aligned} n=2: \| T^2 g(t) - T^2 h(t) \| &\stackrel{\text{wie 2.1.}}{\leq} \int_{t_0}^t \left\| f(s, Tg(s)) - f(s, Th(s)) \right\| ds \\ &\leq L \| Tg(s) - Th(s) \| \\ &\stackrel{\text{V.}}{\leq} \frac{L^{n+1} |s - t_0|^{n+1}}{n!} \|g - h\|_\infty \\ &\leq \frac{L^{n+1}}{n!} \|g - h\|_\infty \int_{t_0}^t |s - t_0|^{n+1} ds = \frac{L^{n+1}}{n!} \|g - h\|_\infty \cdot \frac{|t - t_0|^{n+1}}{n+1} \end{aligned} \quad \square(3.1)$$

4.) $\forall g \in X: (T^n g)_{n \in \mathbb{N}}$ Cauchyfolge in X .

Beweis (4.): $\|T^n g - T^m g\|_\infty \leq \frac{L^n}{n!} \|g - g\|_0$ für $\|f\|_\infty := \sup_{t \in [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha]} |f(t)|$ nach 3.).

$$\text{Also } \|T^n g - T^{n+k} g\|_\infty = \|T^n g - T^n(T^k g)\|_\infty \leq \frac{L^n}{n!} \|g - T^k g\|_0 \leq 2L \frac{L^\alpha}{n!} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{(unabhängig von k)} 0$$

5.) Für $u := \lim_{n \rightarrow \infty} T^n g$, $\forall g \in X$, ist $Tu = u$ und die Lösung ist eindeutig (hängt unabhängig nicht von $g \in X$ ab).

$$\text{Beweis (5.): } Tu = T(\lim_{n \rightarrow \infty} T^n g) = \lim_{n \rightarrow \infty} T^{n+1} g = u.$$

$$\text{Und ist } Tv = v, \text{ so gilt } \|u - v\|_0 \leq \underbrace{\|u - Tu\|_0}_{=0} + \underbrace{\|Tu - Tv\|_0}_{\leq \frac{L^\alpha}{\alpha!} \|u - v\|_0} + \underbrace{\|Tv - v\|_0}_{=0} \leq \frac{L^\alpha}{\alpha!} \|u - v\|_0.$$

(5.1)

□ (A.4)

11.5 Bemerkung: Satz 11.4 beantwortet also die Frage nach der Existenz und der Eindeutigkeit des AWP $f(t, u) = u$, $u(t_0) = x_0$.

Gleichzeitig liefert es eine und eine Verfahren zur Bestimmung von u .

Man setze $g(t) := x_0$ und berechne induktiv $T^n g$ durch

$$(T^n g)(t) = \int_0^t f(s, g(s)) ds + x_0.$$

mit $u(0) = c$

11.6 Beispiel: a) Was ist die Lösung zu $u' = u$ ($\text{also } N=1, f(t, u) = u$)?

$$g(t) = C$$

$$Tg(t) = \int_0^t g(s) ds + C = C + Ct$$

$$T^2 g(t) = \int_0^t (C + Cs) ds + C = C + Ct + \frac{1}{2} Ct^2$$

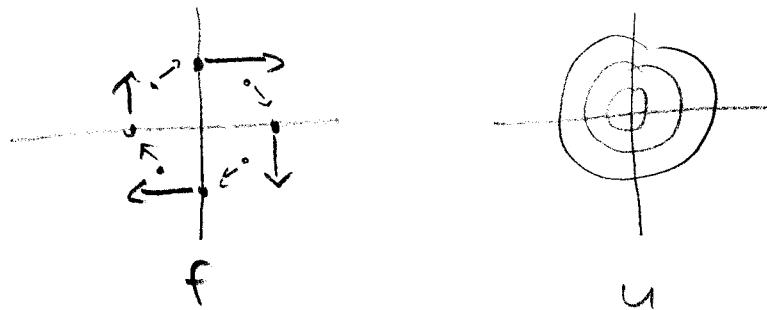
$$T^n g(t) = C \sum_{k=0}^n \frac{t^k}{k!} \rightarrow Ce^t$$

Wussten wir aber bereits: $(Ce^t)' = Ce^t$ mit $Ce^0 = C$.

5) System $\dot{u}_1 = u_2$ also DGL-System ($N=2$) 1. Ordnung
 $\dot{u}_2 = -u_1$

$$\rightsquigarrow \dot{u} = f(u), \text{ wo } f(x_1, x_2) = (x_2, -x_1) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

Wieviel Lösungen dieses DGL-Systems für $u(0) = (a, b)$?



$$g(t) = (a, b)$$

$$Tg(t) = \int (b, -a) ds + (a, b) = (a + bt, b - at)$$

$$T^2 g(t) = \int \int (b-as, -a-bs) ds + (a, b) = (a + bt - a\frac{t^2}{2}, b - at - b\frac{t^2}{2})$$

$$T^n g(t) \rightarrow (a \cos t + b \sin t, b \cos t - a \sin t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

11.7 Bemerkung:

Drei DGL aus 11.6 sind bestimmt. Kann man allgemein eine Lösung für $\dot{u} = Au$, $A \in M_N(\mathbb{R})$ angeben? ($\rightsquigarrow u(t_0) = x_0$)

Vermute

$$g(t) = x_0$$

$$Tg(t) = \int_{t_0}^t Ax_0 ds + x_0 = x_0 + A x_0 (t-t_0)$$

$$T^2 g(t) = \int_{t_0}^t \left(Ax_0 + A^2 x_0 (s-t_0) \right) ds + x_0 = x_0 + Ax_0 (t-t_0) + A^2 x_0 \left(\frac{t-t_0}{2} \right)^2$$

$$T^n g(t) = \left(1 + A(t-t_0) + \dots + A^{\frac{n}{2}} \left(\frac{t-t_0}{n!} \right)^n \right) x_0$$

Konvergiert dies gegen „ $e^{A(t-t_0)} x_0$ “?

Macht dieser Ansatz Sinn?

11.8 Satz: Das lineare DGL-System 1. Ordnung

$Ax = u \quad \wedge \quad u(t_0) = x_0, \quad A \in M_N(\mathbb{R})$

hat die eindeutig bestimmte Lösung $u(t) = e^{A(t-t_0)}x_0$.

Beweis: 1.) Das Paar $M_N(\mathbb{R}) \wedge$ der Metrik

$\|A\| := \sup \{\|Ax\| \mid \|x\|=1\}$ ist vollständig, für $(\mathbb{R}^N, \|\cdot\|_1)$.

Beweis 1.): Sei $A = (a_{ij}) \in M_N(\mathbb{R})$.

Sei $\|x\|=1$, dh. $x = \sum_{i=1}^N x_i e_i \in \mathbb{R}^N$ mit $|x_i| \leq 1 \quad \forall i$
 $(|x_i|^2 \leq \sum_j |x_j|^2 = \|x\|^2 = 1)$

$$\text{Also } \|Ax\| = \left\| \sum_{i=1}^N x_i A e_i \right\| = \left\| \sum_{ij} x_i a_{ij} e_j \right\| \leq \sum_{ij} |x_i| |a_{ij}| \|e_j\| \leq \sum_{ij} |a_{ij}|$$

$$\text{und } \|A\| \geq \|Ax\| = \left\| \sum_{ij} a_{ij} e_j \right\| \geq |a_{ij}|$$

$$\Rightarrow \max \{|a_{ij}| \mid ij = 1, \dots, N\} \leq \|A\| \leq \sum_{ij} |a_{ij}|$$

Unter $M_N(\mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{N^2}$ ist $\|A\|_{\text{max-norm}} \leq \|A\| \leq \|A\|_1$

und $(\mathbb{R}^{N^2}, \|\cdot\|_{\text{max}})$, $(\mathbb{R}^{N^2}, \|\cdot\|_1)$ vollständig $\Rightarrow (M_N(\mathbb{R}), \|\cdot\|)$ vollst.

□(1.1)

2.) Die Reihe $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!}$ konvergiert in $M_N(\mathbb{R})$

und der Grenzwert $e^{A(t-t_0)} := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!}$ existiert also in $M_N(\mathbb{R})$.

Für jeden Vektor $x \in \mathbb{R}^N$ konvergiert $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(t-t_0)^n A^n x}{n!}$ gegen $e^{A(t-t_0)} x \in \mathbb{R}^N$.

Beweis 2.): Da für Matrizen gilt Satz: $\|AB\| \leq \|A\| \|B\|$, habe $\|A^n\| \leq \|A\|^n$.

$$\text{Also } \left\| \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!} \right\| \leq \frac{|t-t_0|^n}{n!} \|A\|^n, \text{ dh. } \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\|A\|^n |t-t_0|^n}{n!} = e^{\|A\| |t-t_0|} \in \mathbb{R}.$$

$$\Rightarrow \left\| \sum_{n=0}^{m+k} \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!} - \sum_{n=0}^m \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!} \right\| = \left\| \sum_{n=m+1}^{m+k} \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!} \right\| \leq \sum_{n=m+1}^{m+k} \frac{\|A\|^n |t-t_0|^n}{n!} \leq \varepsilon$$

$\Rightarrow \left(\sum_{n=0}^m \frac{A^n (t-t_0)^n}{n!} \right)$ men ist Cauchy in $M_N(\mathbb{R})$ \Rightarrow Grenzwert ex. für ε genommen

$$\text{Und } \|e^{A(t-t_0)} x - \sum_{n=0}^m \frac{(t-t_0)^n A^n x}{n!}\| \leq \|e^{A(t-t_0)} - \sum_{n=0}^m \frac{(t-t_0)^n A^n}{n!}\| \|x\|$$

3.) Nach 11.4 (und 11.3b) ist $Ax = u$ eindeutig lösbar, dann 11.7. \square

11.9 Beispiel (11.6 revisited).

a) Lösung von $\dot{u} = u$, $u(0) = c^2$. Mit $N=1$, $A=rd$ ist nach 11.8 $u(t) = ce^t$ die eindeutige Lösung.

b) Lösung von $\begin{matrix} \dot{u}_1 \\ \dot{u}_2 \end{matrix} = \begin{matrix} u_2 \\ -u_1 \end{matrix}$, $u(0) = (a, b)$?

Mit $u^1 = u_1$, $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ ist $u(t) = e^{At} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ die Lösung.

Berechne also $e^{At} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n t^n}{n!}$.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -E, \quad A^3 = -A, \dots$$

$$\text{Also } e^{At} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n t^n}{n!} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{A^{2m} t^{2m}}{(2m)!} + \sum_{m=0}^{\infty} \frac{A^{2m+1} t^{2m+1}}{(2m+1)!}$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m t^{2m}}{(2m)!} E + \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m t^{2m+1}}{(2m+1)!} A$$

$$= \text{cost} \cdot E + \sin t \cdot A$$

$$= \begin{pmatrix} \text{cost} & \sin t \\ -\sin t & \text{cost} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow u(t) = \begin{pmatrix} \text{cost} & \sin t \\ -\sin t & \text{cost} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \text{ eindeutige Lösung.}$$

11.10 Satz: Das DGL-System 1. Ordnung ("affin linear")

$$Au + b = u' \text{ mit } u(t_0) = x_0, \quad A \in M_N(\mathbb{R}), b \in \mathbb{R}^N$$

hat die eindeutig bestimmte Lösung

$$u(t) = e^{(t-t_0)A} x_0 + \frac{e^{(t-t_0)A} - 1}{A} b.$$

Beweis: 1.) Die Reihe $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{A^{n-1}(t-t_0)^n}{n!}$ konvergiert in $M_N(\mathbb{R})$ und der Grenzwert $\frac{e^{(t-t_0)A} - 1}{A}$ existiert also in $M_N(\mathbb{R})$.

$$\text{Beweis 1.): } \left\| A \frac{(t-t_0)^n}{n!} \right\| \leq \frac{\|A\|^{n-1} |t-t_0|^n}{n!}.$$

$$\text{und } \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\|A\|^{n-1} |t-t_0|^n}{n!} = \frac{e^{|t-t_0|\|A\|} - 1}{\|A\|}.$$

wie in 11.8, Schritt 2.)
 $\Rightarrow \left(\sum_{n=1}^{\infty} \frac{A^{n-1}(t-t_0)^n}{n!} \right) \text{ ist Cauchy in } M_N(\mathbb{R}). \quad \square(1))$

2.) Nach 11.4 ist $Ax_0 + b = u$ \Rightarrow AWP eindeutig lösbar per:

$$f(x) = Ax + b$$

$$g(t) \equiv x_0 \\ T_g(t) = \int_{t_0}^t f(g(s)) ds = \int_{t_0}^t (Ax_0 + b) ds + x_0 = x_0 + A x_0 (t-t_0) + \int_{t_0}^t (t-s) ds$$

$$T_g^2(t) = \int_{t_0}^t (Ax_0 + A^2 x_0 (s-t_0) + Ab(s-t_0) + b) ds + x_0 \\ = x_0 + A x_0 (t-t_0) + A^2 x_0 \frac{(t-t_0)^2}{2} + Ab \frac{(t-t_0)^2}{2} + b(t-t_0)$$

$$T_g^n(t) = \sum_{m=0}^n \frac{A^m (t-t_0)^m}{m!} x_0 + \sum_{m=1}^n \frac{A^{m-1} (t-t_0)^m}{m!} b$$

$$\xrightarrow{11.8 \text{ & 1.1}} e^{A(t-t_0)} x_0 + \frac{e^{(t-t_0)A} - 1}{A} b = u(t).$$

11.11 Bemerkung: WBBM jetzt über DGL mit AWP: □

	$N=1$	$N \geq 2$
$n=1$	Existenz, Eindeutigkeit, Verfahren: 11.4 (neuer Fall: sogar explizite Lösung 11.8 (komplettgelistet) alt: linear: " 11.10 "	
$n \geq 2$	per 11.3 auf obige Zeile zurückgeführt	\square