

Analysis II, WiSe 2012\2013 - Erstes Tutorium

Themen der Analysis II:

(1) Analysis im $\mathbb{R}^n$

(2) Gewöhnliche Differentialgleichungen

Grober Überblick über Punkt (1):

(1) Analysis im $\mathbb{R}^n$

Ziel: Wollen Stetigkeit und Differenzierbarkeit von Funktionen

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

untersuchen.

Zunächst zur Stetigkeit. Frage: Was bedeutet Stetigkeit bei Funktionen $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$?

Erinnerung: (Analysis I)

$f: (a,b) \rightarrow \mathbb{R}$ ist in $t \in (a,b)$ stetig

$$\Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow t} f(x) = f(t)$$

$$\left(\Leftrightarrow \forall \text{ Folgen } (a_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ in } (a,b) \text{ mit } \lim_{n \rightarrow \infty} a_n = t \text{ gilt} \right. \\ \left. \lim_{n \rightarrow \infty} f(a_n) = f(t) \right)$$

Um den Stetigkeitsbegriff aus der Analysis I zu übertragen müssen wir also einen Grenzwertbegriff für Folgen im $\mathbb{R}^n$ definieren.

Erinnerung: (Analysis I)

Eine Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ reeller Zahlen heißt konvergent gegen $a \in \mathbb{R}$

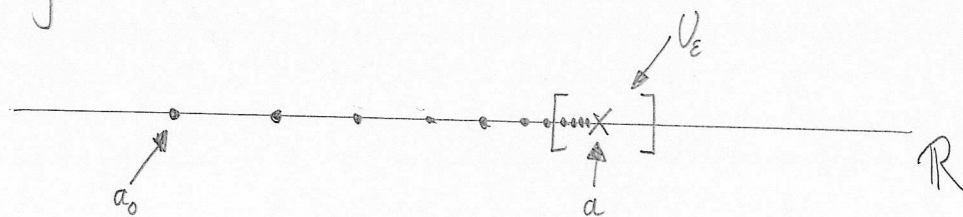
$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists N \in \mathbb{N} \text{ mit } |a_n - a| < \varepsilon \quad \forall n \geq N.$$

Anschauung:

Mit $|a_n - a|$ messen wir offenbar den Abstand zwischen a und dem Folgenglied a_n . Die Menge

$$U_\varepsilon = \{x \in \mathbb{R} \mid |x - a| < \varepsilon\}$$

enthält also alle Punkte, deren Abstand zu a kleiner als ε ist. Für die Konvergenz verlangen wir dass in jeder noch so kleinen Menge U_ε alle bis auf endlich viele („ N “) Folgenglieder liegen:



Also: Um den Konvergenzbegriff zu übertragen, benötigen wir einen Abstandsbegriff auf dem $\mathbb{R}^n$.

Gehen allgemeiner vor: Welche Eigenschaften erwartet man von einem Abstandsbegriff?

[M eine Menge. Eine Abbildung

$$d: M \times M \rightarrow \mathbb{R}$$

heißt Metrik, falls gilt:

$$(i) \quad d(x, y) = 0 \iff x = y$$

$$(ii) \quad d(x, y) = d(y, x) \quad \forall x, y \in M$$

$$(iii) \quad d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z) \quad \forall x, y, z \in M$$

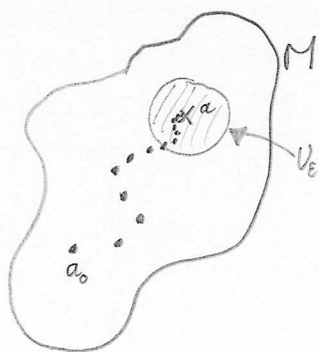
[(M, d) ist dann metrischer Raum.

~ Alle Forderungen müssen anschaulich an einen Abstandsbegriff geknüpft werden.

Damit können wir Konvergenz in metrische Räume übertragen:

[$(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ Folge in M heißt konvergent gegen $a \in M$

$$\iff \forall \varepsilon > 0 \exists N \in \mathbb{N} \text{ mit } d(a_n, a) < \varepsilon \quad \forall n \geq N.$$



Entsprechend können wir dann die Stetigkeit von Funktionen

$$f: M \rightarrow N$$

definieren und untersuchen, wenn es auf M und N Metriken d bzw. d' gibt.

Spezialfälle:

- V ein $\mathbb{R}$ -Vektorraum, $\|\cdot\|: V \rightarrow \mathbb{R}$ eine Norm auf V .

$$\Rightarrow d: V \times V \rightarrow \mathbb{R}, \quad (v, w) \mapsto \|v - w\|$$

definiert Metrik auf V .

- Speziell: $\mathbb{R}^n$ mit euklidischer Norm

$$\|x\| = \left(\sum_{k=1}^n x_k^2 \right)^{1/2} \quad \xrightarrow{\text{Metrik}} \quad d(x, y) = \left(\sum_{k=1}^n (x_k - y_k)^2 \right)^{1/2}$$

Also: Können von Stetigkeit bei Funktionen

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

sprechen

- Insbesondere: $n = 1$:

$$\|x\| = \sqrt{x^2} = |x| \quad \text{d.h.} \quad d(x, y) = \sqrt{(x-y)^2} = |x-y|$$

$\rightsquigarrow$ erhalten auf $\mathbb{R}$ den üblichen Konvergenzbegriff.

FAZIT: Um Stetigkeit zu untersuchen sollten wir metrische Räume untersuchen!

Überlegung:

- Abstands begriff war erforderlich um Folgen Konvergenz zu erklären.
- Haben dann Stetigkeit mit Folgen Konvergenz definiert.

Frage: Ist Abstands begriff für Stetigkeitsbegriff zwingend erforderlich?

Antwort: Nein.

Erinnerung: (Analysis I)

- $p \in \mathbb{R}, \varepsilon > 0$. $U_\varepsilon(p) := \{x \in \mathbb{R} \mid |x-p| < \varepsilon\}$.
- $U \subset \mathbb{R}$ heißt offen $\Leftrightarrow \forall p \in U$ ist $U_\varepsilon(p) \subset U$ für ein $\varepsilon > 0$ geeignet.
- Satz: $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ist stetig
 $\Leftrightarrow \forall U \subset \mathbb{R}$ offen ist $f^{-1}(U) \subset \mathbb{R}$ offen.
Hier taucht Abstands begriff nur noch indirekt auf!

Also:

- Übertragen Begriff der offenen Menge auf metrische Räume (M, d) :

$$p \in M, \varepsilon > 0 \quad U_\varepsilon(p) := \{q \in M \mid d(q, p) < \varepsilon\}$$

$$U \subset M \text{ offen} \Leftrightarrow \forall p \in U \text{ ist } U_\varepsilon(p) \subset U \text{ für } \varepsilon > 0 \text{ geeignet.}$$

Dann: Obiger Satz bleibt richtig!

Eigenschaften offener Mengen:

- (i) $\emptyset, M$ sind offen
- (ii) $U, V \subset M$ offen $\Rightarrow U \cap V$ ist offen
- (iii) $U_i \subset M$ für $i \in I$ offen $\Rightarrow \bigcup_{i \in I} U_i \subset M$ offen

Wir erheben diese Eigenschaften zu einem neuen Begriff:

- X eine Menge. Dann heißt $\underline{X} \subset \mathcal{P}(X)$ Topologie auf X , $:\Leftrightarrow$
 - (i) $\emptyset, X \in \underline{X}$
 - (ii) $U, V \in \underline{X} \Rightarrow U \cap V \in \underline{X}$
 - (iii) $U_i \in \underline{X}$ für $i \in I \Rightarrow \bigcup_{i \in I} U_i \in \underline{X}$

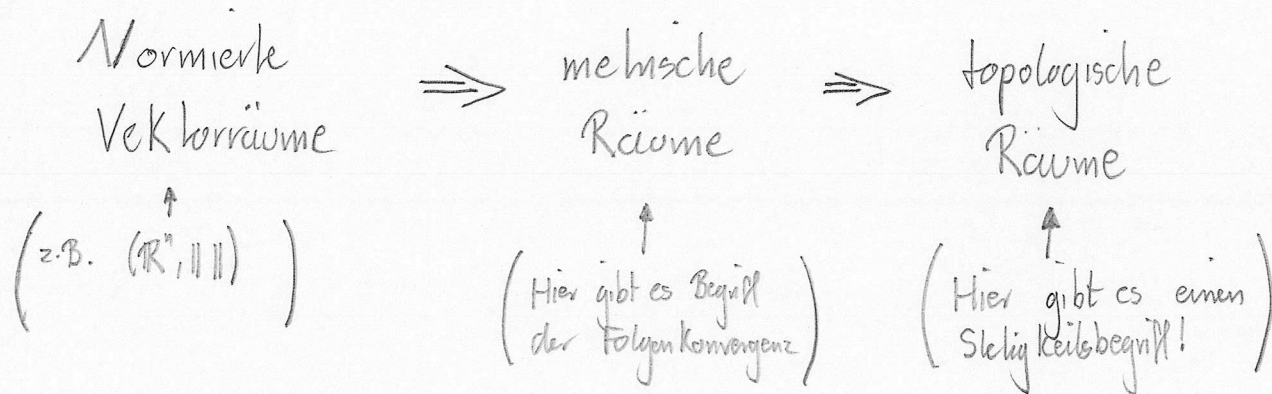
Elemente von $\underline{X}$ nennen wir offene Mengen, $(X, \underline{X})$ topologischen Raum. Dann haben wir:

M metrischer Raum $\Rightarrow M$ topologischer Raum

Wegen des Satzes kann Stetigkeit auf topologischen Räumen definiert werden:

$(X, \underline{X}), (Y, \underline{Y})$ topologische Räume, dann:
 $f: X \rightarrow Y$ heißt stetig $\Leftrightarrow \forall U \in \underline{Y}$ ist $f^{-1}(U) \in \underline{X}$.

Haben also folgende Räume betrachtet:



Nun zur Differentialrechnung. Frage: Was bedeutet Differenzierbarkeit bei Funktionen $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$?

Erinnerung: (Analysis I)

$f: (a,b) \rightarrow \mathbb{R}$ ist in $t \in (a,b)$ differenzierbar

$$\Leftrightarrow \lim_{\substack{x \rightarrow t \\ x \neq t}} \frac{f(x) - f(t)}{x - t} \text{ existiert in } \mathbb{R}$$

Problem: Nicht direkt auf den $\mathbb{R}^n$ übertragbar ($\mathbb{R}^n$ ist kein Körper, d.h. $\frac{1}{x-t}$ für $x, t \in \mathbb{R}^n$ nicht definiert).

Lösung: Haben andere Charakterisierung der Differenzierbarkeit kennen gelernt:

Erinnerung: (Analysis I).

Für $f: (a,b) \rightarrow \mathbb{R}$ sind äquivalent:

(i) f in $t \in (a,b)$ differenzierbar

(ii) f ist in $t \in (a,b)$ linear approximierbar.

Dabei bedeutet die lineare Approximierbarkeit von f in t , dass es eine lineare Abbildung

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

gibt, so dass gilt:

$$f(t+\xi) = f(t) + A(\xi) + \varepsilon(\xi)$$

← Fehler

wobei ε eine Funktion ist mit

$$\lim_{\xi \rightarrow 0} \frac{\varepsilon(\xi)}{|\xi|} = 0$$

(„Fehler der Approximation geht gegen 0“)

Um diese Definition zu überhagen benötigen wir nur einen normierten Vektorraum (bspl. $(\mathbb{R}^n, \|\cdot\|)$) !

Um gute Resultate zu erhalten war in Analysis I wichtig:

$\mathbb{R}$ ist vollständig (jede Cauchy-Folge konvergiert).

Wir werden also Vollständigkeit fordern:

Definition:

Ein normierter Vektorraum $(V, \|\cdot\|)$ heißt Banachraum, wenn (bzgl. $\|\cdot\|$) jede Cauchy-Folge in V konvergiert.

Wir erhalten dann Differenzierbarkeitsebegriff für Abbildungen

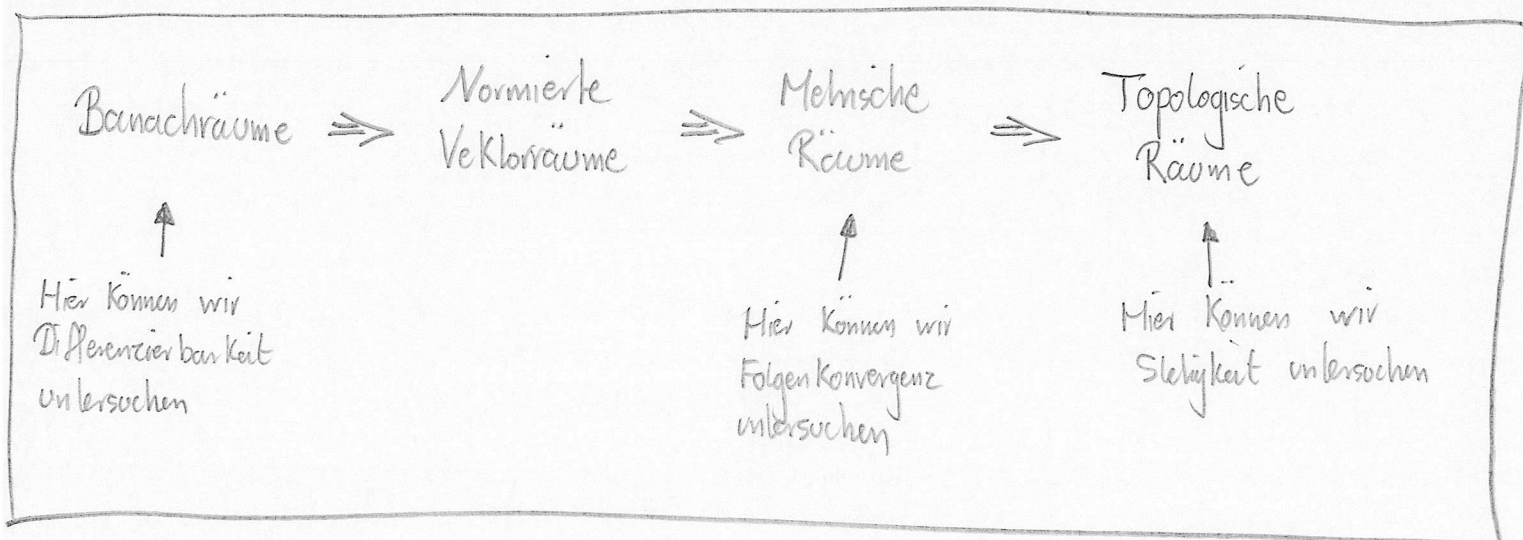
$$f: V \rightarrow W$$

wenn V und W Banachräume sind!

Beispiel:

$(\mathbb{R}^n, \|\cdot\|)$ ist Banachraum.

Also: Betrachten in der Analysis II folgende Typen von Räumen:



Als Spezialfälle erhalten wir:

- Theorie für Funktionen $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$
- Theorie für Funktionen $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ (d.h. Analysis I)