

V1

1.1)

i) • Für jedes feste $n \in \mathbb{N}$ ist das Intervall $[n^3, n^3+1]$ abgeschlossen. Also ist M_1 als Vereinigung abg. Mengen wieder abgeschlossen.

• Es gilt

$$1 \in M_1 \text{ und } 1 \in \partial M_1 \Rightarrow M_1 \cap \partial M_1 \neq \emptyset$$

Also ist M_1 nicht offen.

• Eine Menge in $\mathbb{R}^n$, $n \in \mathbb{N}$ ist genau dann kompakt, wenn sie abgeschlossen und beschränkt ist. Es gilt

$$1 \leq x \leq 2018^3 + 1 \quad \forall x \in M_1$$

Also ist M_1 kompakt.

ii) • Sei $x_n := (\frac{1}{n}, 1)$, $n \in \mathbb{N} \Rightarrow x_n \in M_2 \quad \forall n \in \mathbb{N}$
Weiter gilt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (0, 1) \notin M_2$$

D.h. $\overline{M_2} \neq M_2$ und M_2 ist nicht abgeschlossen.

• Seien $r_1, r_2 \in \mathbb{R}$ mit $r_1 < r_2$, dann ex. ein $r \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$ mit

$$r_1 < r < r_2 \quad (\text{siehe Vorlesung})$$

Daraus folgt $\overset{\circ}{M_2} = \emptyset$. Also ist M_2 nicht offen

• Da M_2 nicht ~~kompakt~~ abgeschlossen ist, ist M_2 auch nicht kompakt.

iii) Offensichtlich gilt

$$\overset{\circ}{M}_3 = M_3$$

Also ist M_3 offen

• Sei $x_n := (\frac{1}{n+1}, \frac{1}{n})$, dann folgt $x_n \in M_3 \forall n \in \mathbb{N}$ und

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = (0, 0) \notin M_3$$

• Also ist M_3 nicht abgeschlossen und damit nicht kompakt.

iv) Sei $f: \mathbb{R} \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := e^{\frac{x \sin(\frac{1}{x})}{1+x}}$

$$\Rightarrow M_4 = f^{-1}(\{1\})$$

f ist stetig und da Urbilder abg. Mengen unter stetigen Funktionen wieder abg. sind, ist M_4 abgeschlossen.

Sei $x_n := \frac{1}{\pi n} \Rightarrow f(x_n) = \underbrace{e^{\frac{1}{\pi n} \sin(\pi n)}}_{=1} + \frac{1}{\pi n} \neq 1 \forall n \in \mathbb{N}$

$$\Rightarrow x_n \notin M_4 \forall n \in \mathbb{N}$$

Da aber

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0 \in M_4$$

gilt, kann kein $\varepsilon > 0$ existieren, so dass $B_\varepsilon(0) \subseteq M_4$ gilt.

Für jedes Element $x \in M_4$ gilt

$$\underbrace{e^{\frac{x \sin(\frac{1}{x})}{1+x}}}_{>0} + |x| = 1$$

Damit gilt $|x| < 1$ und die Menge M_4 ist kompakt.

1.2

GA: $f^{-1}: f(K) \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist nicht stetig.

Dann ex. $\varepsilon > 0$ und eine Folge $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ in $f(K)$ mit

$$y_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} y \in f(K) \text{ und } |f^{-1}(y_n) - f^{-1}(y)| \geq \varepsilon \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

Da f injektiv ist, ex. zu jedem y_n ein eindeutiges $x_n \in K$ mit

$$f(x_n) = y_n \text{ und } f(x) = y$$

für ein $x \in K$. Damit folgt

$$|x_n - x| = |f^{-1}(y_n) - f^{-1}(y)| \geq \varepsilon \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad (*)$$

Zusbesondere folgt $x_n \not\rightarrow x$.

Da K kompakt ist, ex. eine konvergente Teilfolge $(x_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$,
so dass

$$x_{n_k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \hat{x} \in K$$

Da f stetig ist, folgt

$$y \xleftarrow{k \rightarrow \infty} y_{n_k} = f(x_{n_k}) \xrightarrow{k \rightarrow \infty} f(\hat{x})$$

GV ist eindeutig
 $\Rightarrow$

$$y = f(\hat{x}) \Rightarrow \hat{x} = f^{-1}(y) = x$$

$$\Rightarrow x_{n_k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} x \quad \swarrow \text{zu } (*)$$

1.3

ii) $x=0 \Rightarrow f_n(x)=0 \quad \forall n \in \mathbb{N}$

Sei $x > 0 \Rightarrow 0 \leq f_n(x) = \frac{nx}{n^2x^2+1} = \frac{1}{nx + \underbrace{\frac{1}{nx}}_{>0}} \leq \frac{1}{nx} \rightarrow 0$

Also konv. f_n punktweise gegen $f \equiv 0$.

Weiter gilt

$$f_n\left(\frac{1}{n}\right) = \frac{1}{2} \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

$$\Rightarrow \sup_{x \in [0,1]} f_n(x) \geq \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow f_n \text{ konv. nicht glm. gegen } f.$$

i) Es gilt

$$0 \leq \frac{1}{n} e^{-\frac{x}{n}} \leq \frac{1}{n} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

$$\Rightarrow f_n \text{ konv. glm. gegen } f \equiv 0.$$

iii) Sei $x \in \mathbb{R}$ fest. Dann gilt wegen der Stetigkeit von $\sin(\cdot)$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sin\left(\frac{x}{n}\right) = \sin\left(\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x}{n}\right) = \sin(0) = 0$$

$$\Rightarrow f_n \text{ konv. punktweise gegen } f \equiv 0.$$

Weiter gilt

$$f_n\left(\frac{\pi n}{2}\right) = 1 \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

Also kann f_n nicht glm. konvergieren.

iv) Es gilt für $x \neq 0$

$$f_n(x) = x \sum_{k=0}^{\infty} \left(\frac{2}{2+x}\right)^k \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x \frac{1}{1 - \frac{2}{2+x}} = 2+x$$

$$\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = \begin{cases} 0, & x=0 \\ 2+x, & x>0 \end{cases}$$

Da f_n stetig sind und f eine Unstetigkeitsstelle in $x=0$ hat, kann f_n nicht glm. gegen f konvergieren. (siehe Vorlesung)

1.4

Nach Vorlesung ist eine stetige Funktion auf kompakten Mengen gleichmäßig stetig, d.h.

$$\forall \varepsilon_1 > 0 \exists \delta_1 > 0 : |x - y| < \delta_1 \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \varepsilon_1 \quad (*)$$

Da $(g_n)_{n \in \mathbb{N}}$ glm. gegen g konvergiert, gilt

$$\forall \varepsilon_2 > 0 \exists N \in \mathbb{N} : |g_n(x) - g(x)| < \varepsilon_2$$

für alle $x \in A$. Sei $\varepsilon_1 > 0$ fest, dann ex. ein $\delta_1 > 0$, so dass

$$|x - y| < \delta_1 \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \varepsilon_1$$

gilt. Wähle nun $\varepsilon_2 := \delta_1$, dann ex. ein $N \in \mathbb{N}$ mit

$$|g_n(x) - g(x)| < \delta_1 \quad \forall n \geq N.$$

Damit folgt nach $(*)$ sofort

$$|f(g_n(x)) - f(g(x))| < \varepsilon_1.$$

D.h. $h_n := f \circ g_n$ konvergiert glm. gegen $h := f \circ g$.

V2

2.1)

$$i) \int \cos(3x) e^{\sin(3x)+3} dx = \frac{1}{3} e^{\sin(3x)+3} + C, C \in \mathbb{R}.$$

ii) Wir unterscheiden zwischen $x = -1$ und $x \neq -1$

1. Fall: $x \neq -1$

Partielle Integration liefert

$$\begin{aligned} \int \underset{\uparrow}{x^x} \underset{\downarrow}{\ln(x)} dx &= \frac{1}{x+1} x^{x+1} \ln(x) - \frac{1}{x+1} \int x^x dx + C \\ &= \frac{1}{x+1} x^{x+1} \ln(x) - \frac{1}{(x+1)^2} x^{x+1} + C \end{aligned}$$

2. Fall: $x = -1$

$$\int \frac{\ln(x)}{x} dx \quad \begin{array}{l} u = \ln(x) \\ \frac{du}{dx} = \frac{1}{x} \end{array} \quad \int u du = \frac{1}{2} u^2 + C = \frac{1}{2} (\ln(x))^2 + C$$

iii)

$$\int \frac{e^{2x}}{e^x+1} dx \quad \begin{array}{l} u = e^x \\ \frac{du}{dx} = u \end{array} \quad \int \frac{u^2}{u+1} \cdot \frac{1}{u} du = \int \frac{u+1}{u+1} - \frac{1}{u+1} du$$

$$= u - \ln(u+1) + C = e^x - \ln(e^x+1) + C$$

iv) Wir verwenden $\frac{d}{dx}(\tan(x)) = \frac{1}{\cos^2(x)}$ und integrieren partiell:

$$\int \frac{x}{\cos^2(x)} dx = x \tan(x) - \int \tan(x) dx + C = x \tan(x) + \ln(|\cos(x)|) + C$$

2.2

$$i) \int_0^{\ln(e-1)} \frac{e^x - 1}{e^x + 1} dx = \int_0^{\ln(e-1)} \frac{e^x}{e^x + 1} - \int_0^{\ln(e-1)} \frac{1}{e^x + 1} dx$$

$$= \ln(e^x + 1) \Big|_0^{\ln(e-1)} - \int_0^{\ln(e-1)} \frac{e^x + 1}{e^x + 1} dx + \int_0^{\ln(e-1)} \frac{e^x}{e^x + 1} dx$$

$$= \ln(e^x + 1) \Big|_0^{\ln(e-1)} - x \Big|_0^{\ln(e-1)} + \ln(e^x + 1) \Big|_0^{\ln(e-1)}$$

$$= 2 \left(\underbrace{\ln(e-1+1)}_{=\ln(e)=1} - \underbrace{\ln(e^0+1)}_{=\ln(2)} \right) - \ln(e-1)$$

$$= 2 - 2 \ln(2) - \ln(e-1)$$

$$ii) \int_2^9 x \sqrt{x^2 - 4} dx \quad \begin{matrix} u = x^2 - 4 \\ \frac{du}{dx} = 2x \end{matrix} \quad \frac{1}{2} \int_0^9 \sqrt{u} du = \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{3} u^{\frac{3}{2}} \Big|_0^9 = \frac{1}{3} 9^{\frac{3}{2}} = 9$$

$$iii) \int_{-2}^{-1} \frac{21x^2 - 1}{x - 7x^3} dx = - \int_{-2}^{-1} \frac{1 - 21x^2}{x - 7x^3} dx = - \ln(x - 7x^3) \Big|_{-2}^{-1}$$

$$= - (\ln(-1 + 7) - \ln(-2 + 7 \cdot 8))$$

$$= - \ln\left(\frac{6}{54}\right) = - \ln\left(\frac{1}{9}\right) = \ln(9)$$

iv) Für das unbestimmte Integral gilt

$$\int e^{\sqrt{x+1}} dx \quad \begin{matrix} u = \sqrt{x+1} \\ \frac{du}{dx} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{x+1}} \end{matrix} \quad \begin{matrix} 2 \int u e^u du \\ \downarrow \uparrow \end{matrix} \quad \begin{matrix} \text{Partiell} \\ 2 \int u e^u du = 2 e^u (u - 1) = 2 e^{\sqrt{x+1}} (\sqrt{x+1} - 1) \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \int_0^1 e^{\sqrt{x+1}} dx = 2 e^{\sqrt{x+1}} (\sqrt{x+1} - 1) \Big|_0^1 = 2 e^{\sqrt{2}} (\sqrt{2} - 1)$$

2.3

a) Sei $x \in \mathbb{R}$ mit $x \neq (2k+1)\pi$, $k \in \mathbb{Z}$ und $u := \tan(\frac{x}{2})$.

Dann gilt

$$i) \quad \frac{2u}{1+u^2} = \frac{2 \tan(\frac{x}{2})}{1 + \frac{\sin^2(\frac{x}{2})}{\cos^2(\frac{x}{2})}} = 2 \frac{\frac{\sin(\frac{x}{2})}{\cos(\frac{x}{2})}}{\frac{1}{\cos^2(\frac{x}{2})}}$$

$$= 2 \sin(\frac{x}{2}) \cos(\frac{x}{2})$$

$$= 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2i} (e^{i\frac{x}{2}} - e^{-i\frac{x}{2}}) (e^{i\frac{x}{2}} + e^{-i\frac{x}{2}})$$

$$= \frac{1}{2i} (e^{ix} - e^{-ix}) = \sin(x)$$

ii)

$$\frac{1-u^2}{1+u^2} = \cos^2(\frac{x}{2}) - \sin^2(\frac{x}{2}) = \frac{1}{4} (e^{ix} + 2 + e^{-ix}) + \frac{1}{4} (e^{ix} - 2 + e^{-ix})$$

$$= \cos(x)$$

$$b) \text{ Substituiere } u = \tan(\frac{x}{2}) \Rightarrow \frac{du}{dx} = \frac{1}{2\cos^2(\frac{x}{2})} = \frac{1}{1+\cos(x)} \stackrel{a)}{=} \frac{1+u^2}{2}$$

Damit folgt

$$\int \frac{1}{\sin(x) + \cos(x) + 1} dx = \int \frac{1}{\frac{2u}{1+u^2} + \frac{1-u^2}{1+u^2} + 1} \cdot \frac{2}{1+u^2} du = \int \frac{2}{2(u+1)} du$$

$$= \ln(|\tan(\frac{x}{2})|) + C$$

2.4

Ziel: Finde jeweils ein Intervall $[a, b]$ mit einer Intervallzerlegung $z = (t_0, \dots, t_n)$, eine Treppenfkt. φ_n mit $\varphi_n|_{(t_{k-1}, t_k)} = c_k$ und

$$S_n = \sum_{k=1}^n c_k (t_k - t_{k-1}),$$

so dass φ_n gleichmäßig gegen eine Funktion f konvergiert. Dann folgt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \int_a^b f(x) dx$$

i) Betrachte die Intervallzerlegung $z = \{t_k = \frac{k}{n}; k=0, \dots, n\}$ des Intervalls $[0, 1]$ und die Treppenfunktion

$$\varphi_n(x) = \begin{cases} \cos\left(\frac{k\pi}{n}\right), & x \in (t_{k-1}, t_k) \\ 1, & x = 0 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

Dann konvergiert φ_n glm. gegen f , wobei $f(x) = \cos(\pi x)$. Nach Definition folgt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \underbrace{\frac{1}{n} \cos\left(\frac{k\pi}{n}\right)}_{= c_k \quad \substack{= \frac{1}{n} - \frac{1}{n+1} \\ = t_k - t_{k-1}}} = \int_0^1 \cos(\pi x) dx = \frac{1}{\pi} \sin(\pi x) \Big|_0^1 = 0$$

ii) Es gilt

$$\sum_{k=1}^n \frac{n}{k^2 + n^2} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{n} \cdot \frac{n^2}{k^2 + n^2} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{n} \frac{1}{\left(\frac{k}{n}\right)^2 + 1}$$

Wähle $\tau = \left\{ \frac{k}{n} = t_k \mid k=0, \dots, n \right\}$ und

$$\varphi_n(x) := \begin{cases} \frac{1}{\left(\frac{k}{n}\right)^2 + 1} & , \quad x \in (t_{k-1}, t_k) \\ 1 & , \quad x=0 \\ 0 & , \quad \text{sonst} \end{cases}$$

Dann konvergiert φ_n glm. auf $[0,1]$ gegen die Funktion

$$x \mapsto f(x) = \frac{1}{x^2 + 1}$$

Damit folgt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \frac{n}{k^2 + n^2} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \underbrace{\frac{1}{n}}_{t_k - t_{k-1}} \underbrace{\frac{1}{\left(\frac{k}{n}\right)^2 + 1}}_{\varphi_k} = \int_0^1 \frac{1}{x^2 + 1} dx$$

$$= \arctan \Big|_0^1 = \arctan(1) = \frac{\pi}{4}$$

iii) Es gilt

$$\sum_{k=n+1}^{2n} \frac{n}{k^2} = \sum_{k=1}^n \frac{n}{(n+k)^2} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{n} \frac{n^2}{(n+k)^2} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{n} \frac{1}{\left(1 + \frac{k}{n}\right)^2}$$

$$\text{Wähle } \tau = \left\{ t_k = \frac{k}{n} \mid k=0, \dots, n \right\} \text{ und } \varphi_n(x) = \begin{cases} \frac{1}{\left(1 + \frac{k}{n}\right)^2} & , \quad x \in (t_{k-1}, t_k) \\ 1 & , \quad x=0 \\ 0 & , \quad \text{sonst} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \varphi_n \xrightarrow{\text{glm.}} f, \quad f(x) = \frac{1}{(1+x)^2}$$

$$\text{Damit folgt } \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=n+1}^{2n} \frac{n}{k^2} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \frac{1}{n} \frac{1}{\left(1 + \frac{k}{n}\right)^2} = \int_0^1 \frac{1}{(x+1)^2} dx = \frac{1}{2}$$

2.5

a) Es gilt

$$\begin{aligned} I_n &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin(x) \sin^{n-1}(x) dx = - \underbrace{\cos(x) \sin^{n-1}(x)}_{=0} \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} + (n-1) \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^2(x) \sin^{n-2}(x) dx \\ &= (n-1) \int_0^{\frac{\pi}{2}} (1 - \sin^2(x)) \sin^{n-2}(x) dx = (n-1) I_{n-2} - (n-1) I_n \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow I_n = (n-1) I_{n-2} - (n-1) I_n$$
$$\Leftrightarrow I_n = \frac{n-1}{n} I_{n-2} \quad \text{mit } I_0 = \int_0^{\frac{\pi}{2}} dx = \frac{\pi}{2}, \quad I_1 = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin(x) dx = 1$$

b) Nach a) gilt

$$I_{2n} = \frac{\pi}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{4} \cdots \frac{2n-1}{2n}$$

$$I_{2n+1} = \frac{2}{3} \cdot \frac{4}{5} \cdots \frac{2n}{2n+1}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \frac{I_{2n+1}}{I_{2n}} &= \left(\frac{2}{3} \cdot \frac{4}{5} \cdots \frac{2n}{2n+1} \right) \left(\frac{2}{\pi} \cdot \frac{2}{1} \cdot \frac{4}{3} \cdots \frac{2n}{2n-1} \right) \\ &= \frac{2}{\pi} \left(\frac{2 \cdot 2}{1 \cdot 3} \cdot \frac{4 \cdot 4}{3 \cdot 5} \cdots \frac{2n \cdot 2n}{(2n-1)(2n+1)} \right) = \frac{2}{\pi} \prod_{k=1}^n \frac{(2k)^2}{(2k-1)(2k+1)} \end{aligned}$$

(Wir müssen also $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{I_{2n+1}}{I_{2n}} = 1$ zeigen)

Wegen $1 \geq \sin(x) \geq 0 \quad \forall x \in [0, \frac{\pi}{2}]$ folgt $\sin^{2n}(x) \geq \sin^{2n+1}(x) \geq \sin^{2n+2}(x)$

$$\Rightarrow I_{2n} \geq I_{2n+1} \geq I_{2n+2}$$

$$\Rightarrow 1 \geq \frac{I_{2n+1}}{I_{2n}} \geq \frac{I_{2n+2}}{I_{2n}} = \frac{2n+1}{2n+2} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 1$$

$$\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{I_{2n+1}}{I_{2n}} = 1 \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \prod_{k=1}^n \frac{(2k)^2}{(2k-1)(2k+1)} = \frac{\pi}{2}$$

V3

3.1)

i) Es gilt

$$\int_1^{\infty} \frac{x^2}{x^4 + 4x^2 + 1} dx \leq \int_1^{\infty} \frac{x^2}{x^4} dx = \lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R \frac{1}{x^2} dx$$
$$= \lim_{R \rightarrow \infty} -\frac{1}{x} \Big|_1^R = \lim_{R \rightarrow \infty} \left(-\frac{1}{R} + 1\right) = 1$$

Damit konvergiert das Integral nach dem Majorantenkriterium.

ii) Es gilt

$$\int_{-1}^1 \frac{\sin(e^{\sqrt{x+1}})}{\sqrt{x+1}} dx \leq \int_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{x+1}} dx = \lim_{R \rightarrow -1} \int_R^1 \frac{1}{\sqrt{x+1}} dx$$
$$= \lim_{R \rightarrow -1} 2\sqrt{x+1} \Big|_R^1 = \lim_{R \rightarrow -1} (2\sqrt{2} - 2\sqrt{R+1})$$
$$= 2\sqrt{2}$$

Damit konvergiert das Integral nach dem Majorantenkriterium.

iii) Es gilt

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{1}{x} - \frac{1}{\sin(x)} = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{\sin(x) - x}{x \sin(x)} \stackrel{\text{l'Hospital}}{=} \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{\cos(x) - 1}{\sin(x) + x \cos(x)}$$
$$\stackrel{\text{l'Hospital}}{=} \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{-\sin(x)}{\cos(x) + \cos(x) - x \sin(x)} = 0$$

Damit lässt sich die Funktion $x \mapsto \frac{1}{x} - \frac{1}{\sin(x)}$ auf $[0, 1]$ stetig fortsetzen und wir können aus der Vorlesung ablesen, dass das Integral $\int_0^1 \frac{1}{x} - \frac{1}{\sin(x)} dx$ konvergiert.

3.2

a) Sei $x \in \mathbb{R}$ beliebig. Hauptsatz d. Integralrechnung liefert

$$f(x) = f(0) + \int_0^x f'(y) dy$$

Damit folgt unmittelbar

$$|f(x)| \leq |f(0)| + \underbrace{\int_0^x |f'(y)| dy}_{\geq 0}$$

$$\leq |f(0)| + \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} |f'(y)| dy}_{< \infty \text{ n.V.}} < \infty$$

Wähle $C := |f(0)| + \int_{-\infty}^{\infty} |f'(y)| dy$

$$\Rightarrow |f(x)| \leq C \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

Also ist die Funktion beschränkt.

b) Die Umkehrung gilt nicht.

Gegenbeispiel: Sei $f(x) := \cos(x)$, dann ist f offensichtlich stetig differenzierbar auf ganz $\mathbb{R}$ und beschränkt.

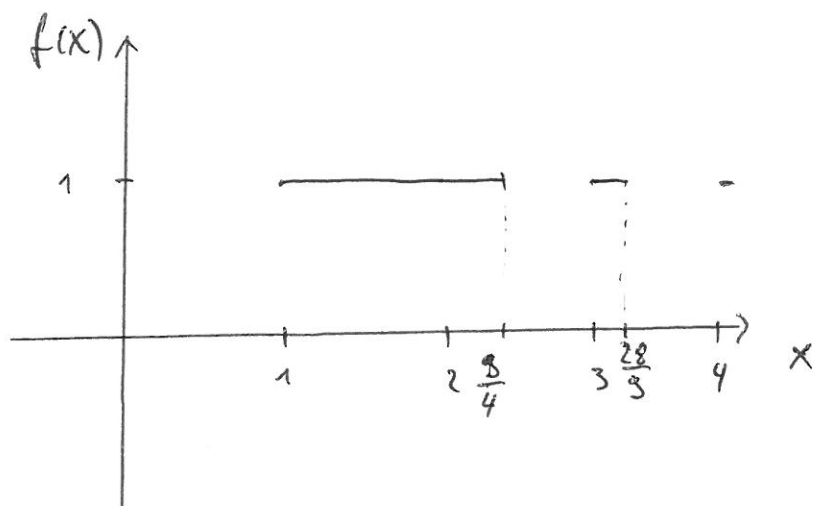
Weiter gilt aber

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} |\sin(x)| dx &\geq \int_0^{\infty} |\sin(x)| dx \geq \sum_{k=0}^{\infty} \int_{2k\pi}^{(2k+1)\pi} |\sin(x)| dx \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} \int_{2k\pi}^{(2k+1)\pi} \sin(x) dx = \sum_{k=0}^{\infty} 2 = \infty \end{aligned}$$

Es gilt $\sin(x) \geq 0 \quad \forall x \in [2k\pi, (2k+1)\pi], k \in \mathbb{Z}$.

3.3

Wir skizzieren f .



Das n -te Flächenstück, das der Graph von f mit der x -Achse einschließt, hat die Fläche $\int_n^{n+\frac{1}{n}} f(x) dx = \frac{1}{n^2}$. Damit folgt

$$\int_1^{\infty} f(x) dx = \sum_{n=1}^{\infty} \int_n^{n+\frac{1}{n}} f(x) dx = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2} < \infty$$

Die Existenz des uneigentlichen Integrals folgt aus der Nichtnegativität von f . Andererseits gilt

$$\sum_{n=1}^{\infty} f(n) = \sum_{n=1}^{\infty} 1 = \infty$$

Das Beispiel steht nicht im Widerspruch zum Integralvergleichskriterium, da f nicht monoton ist.

Das Beispiel zeigt auch, dass für die Konvergenz des uneigentlichen Integrals nicht notwendig $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = 0$ gelten muss (im Gegensatz zur Konvergenz von Reihen)

3.4

i) Sei $f(x) = \frac{e^{-2\sqrt{x}}}{\sqrt{x}}$, dann ist f offensichtlich positiv und monoton fallend (Zähler ist fallend, Nenner ist wachsend)

Wegen

$$\int_1^{\infty} \frac{e^{-2\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} dx \stackrel{u=\sqrt{x}}{=} \int_1^{\infty} e^{-2u} du = \lim_{R \rightarrow \infty} -e^{-2u} \Big|_1^R = e^{-2} < \infty$$

konvergiert die Reihe nach dem JVK.

ii) Die Funktion $f(x) = \frac{1}{x \ln(\ln(x))}$ ist nicht-negativ und monoton fallend für $x \geq 3$. Weiter gilt

$$\int_3^{\infty} \frac{1}{x \ln(\ln(x))} dx \stackrel{u=\ln(x)}{=} \int_{\ln(3)}^{\infty} \frac{1}{\ln u} du \stackrel{\ln(u) < u}{\geq} \int_{\ln(3)}^{\infty} \frac{1}{u} du = \infty$$

Damit divergiert die Reihe nach dem JVK.

c) Sei $f(x) = \frac{\ln(\ln(x))}{x(\ln(x))^2}$, dann gilt $f(x) \geq 0$ für $x \geq 3$.

Weiter gilt

$$\frac{d}{dx} f(x) = - \frac{(\ln(\ln(x)) + \frac{1}{\ln(x)})}{(x \ln(\ln(x)))^2} < 0, \text{ denn}$$

$$\ln(\ln(x)) > 0 \text{ und } \frac{1}{\ln(x)} > 0 \text{ für } x \geq 3.$$

$$\begin{aligned} \text{Mit } \int_3^{\infty} \frac{\ln(\ln(x))}{x(\ln(x))^2} dx &\stackrel{u=\ln(x)}{=} \int_{\ln(3)}^{\infty} \frac{\ln(u)}{u^2} du \stackrel{\text{Aufs. 2.1 ii)}}{=} \lim_{R \rightarrow \infty} \left(-\frac{\ln(u)}{u} - \frac{1}{u} \right) \Big|_{\ln(3)}^R \\ &= \frac{\ln(\ln(3))}{\ln(3)} + \frac{1}{\ln(3)} < \infty \end{aligned}$$

folgt die Konvergenz der Reihe nach dem JVK.

V4

Zusatzaufgabe: Konvergiert das uneigentliche Integral $\int_0^{\infty} \sin(x^3) dx$?

Antwort: Ja!

Es gilt

$$\int_0^{\infty} \sin(x^3) dx = \underbrace{\int_0^1 \sin(x^3) dx}_{\leq C_1, \text{ da } x \mapsto \sin(x^3) \text{ stetig in } [0,1] \text{ ist}} + \int_1^{\infty} \sin(x^3) dx$$

Weiter gilt

$$\lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R \sin(x^3) dx \stackrel{\substack{u=x^3 \\ \frac{du}{dx}=3x^2}}{=} \lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R \frac{\sin(u)}{3u^{\frac{2}{3}}} du$$

$$\begin{aligned} & \text{Partielle} \\ & = \text{Integration} \quad \lim_{R \rightarrow \infty} \underbrace{\frac{-\cos(u)}{3u^{\frac{2}{3}}}}_1 \bigg|_1^R - \lim_{R \rightarrow \infty} \frac{2}{9} \int_1^R \frac{\cos(u)}{u^{\frac{5}{3}}} du \\ & \quad = 0 + \frac{\cos(1)}{3} = C_2 \end{aligned}$$

Für das letzte Integral gilt

$$\begin{aligned} \lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R \frac{\cos(u)}{u^{\frac{5}{3}}} du & \leq \lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R \frac{1}{u^{\frac{5}{3}}} du = \lim_{R \rightarrow \infty} -\frac{3}{2u^{\frac{2}{3}}} \bigg|_1^R \\ & = \frac{3}{2} \end{aligned}$$

Damit folgt insgesamt

$$\int_0^{\infty} \sin(x^3) dx < \infty$$

4.1

a) Es gilt

$$\dot{x} = e^{t-x} = e^t \quad (\Rightarrow) \quad \dot{x} = e^t (e^{-x} + 1)$$

Trennung der Variablen liefert

$$\int \frac{1}{e^{-x} + 1} dx = \int e^t dt$$

Rechtes Integral:

$$\int e^t dt = e^t + c$$

Linkes Integral:

$$\int \frac{1}{e^{-x} + 1} dx \stackrel{u=e^{-x}}{=} \int \frac{1}{u(u+1)} du \stackrel{\text{PBZ}}{=} \int \frac{1}{u+1} du - \int \frac{1}{u} du$$
$$\frac{du}{dx} = -u$$

$$= \ln\left(\frac{u+1}{u}\right) = \ln(e^x + 1)$$

D.h.

$$e^x(t) = \exp(e^t + c) - 1$$

und damit

$$x(t) = \ln(\hat{c} e^{e^t} - 1)$$

$$\text{Awsp: } x(0) = \ln(\hat{c} e - 1) \stackrel{!}{=} 0 \quad (\Rightarrow) \quad \hat{c} = \frac{2}{e}$$

$$\Rightarrow x(t) = \ln\left(\frac{2}{e} e^{e^t} - 1\right)$$

$$b) (t^2 - 3t + 2) \dot{x} = \frac{1}{2}x - \frac{1}{x} = \frac{x^2 - 2}{2x}$$

Trennung der Variablen liefert

$$\int \frac{2x}{x^2 - 2} dx = \int \frac{1}{t^2 - 3t + 2} dt$$

Rechte Seite:

$$\int \frac{1}{t^2 - 3t + 2} dt \stackrel{\text{PBZ}}{=} \int \frac{1}{t-2} dt - \int \frac{1}{t-1} dt = \ln\left(\frac{t-2}{t-1}\right) + c$$

Linke Seite:

$$\int \frac{2x}{x^2 - 2} dx \stackrel{\left(\frac{f'}{f}\right)}{=} \ln(x^2 - 2)$$

D.h.

$$\ln(x^2 - 2) = \ln\left(\frac{t-2}{t-1}\right) + c$$

Wir erhalten damit zunächst die Lösungen

$$X_{\pm}(t) = \pm \sqrt{2 + \tilde{c} \frac{t-2}{t-1}}$$

AWP: $x(3) = -3$ (damit fällt x_+ weg)

$$\Rightarrow 2 + \hat{c} \frac{3-2}{3-1} \stackrel{!}{=} 9 \quad (\Rightarrow) \quad \hat{c} = 14$$

Damit folgt

$$x(t) = - \sqrt{2 + 14 \frac{t-2}{t-1}}$$

c) Es handelt sich um eine inhomogene DGL von der Form

$$\dot{x} = a(t)x + b(t)$$

Variation der Konstanten liefert die Lösung

$$x(t) = e^{\int_{t_0}^t a(s) ds} \left(x(t_0) + \int_{t_0}^t e^{-\int_{t_0}^s a(u) du} b(s) ds \right) \quad (\text{siehe Skript})$$

Hier: $a(s) = -2s$, $b(s) = s e^{-s^2}$, $t_0 = 0$, $x(0) = 0$

Einsetzen liefert

$$x(t) = e^{-t^2} \left(0 + \int_0^t e^{s^2} \cdot e^{-s^2} \cdot s ds \right) = \frac{1}{2} e^{-t^2} t^2$$

$\underbrace{\int_0^t e^{s^2} \cdot e^{-s^2} \cdot s ds}_{= \frac{1}{2} t^2}$

d) Bei der DGL

$$\ddot{x} = 2x^3$$

handelt es sich um eine DGL zweiter Ordnung.

Wir multiplizieren beide Seiten mit $\dot{x}$:

$$\dot{x} \ddot{x} = 2x^3 \cdot \dot{x} \quad (1)$$

Nach der Kettenregel gilt

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} \dot{x}^2 \right) = \dot{x} \ddot{x} \quad \text{und} \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} x^4 \right)$$

Damit müssen wir nur noch

$$\frac{1}{2} \dot{x}^2 = \frac{1}{2} x^4 + C, \quad \dot{x}(0) = 1 = x(0)$$

lösen. Wir erhalten die beiden Lösungen der Ableitungen

$$\dot{x}_{\pm} = \pm \sqrt{x^4 + \tilde{C}}$$

Das AWP liefert $1 = \pm \sqrt{1 + \tilde{C}}$, d.h. $\tilde{C} = 0$ und $\dot{x}(t) = x^2(t) \stackrel{\text{T.d.V.}}{\Rightarrow} -\frac{1}{x} = t + \tilde{C} \stackrel{\text{AWP}}{\Rightarrow} x(t) = \frac{1}{1-t}$

4.2

a) Es handelt sich um eine separierbare DGL. Trennung der Variablen liefert

$$\int \frac{1}{x^2+1} dx = \int 8t dt, \text{ d.h. } \arctan(x) = 4t^2 + c$$

Die Lösung ist also gegeben

$$x(t) = \tan(4t^2 + c)$$

Aus $x(0) = 1$ folgt $c = \frac{\pi}{4} \pmod{\pi\mathbb{Z}}$. Damit $4t^2 + c \in (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$ gilt, muss $t \in (-\frac{\sqrt{\pi}}{4}, \frac{\sqrt{\pi}}{4})$ gelten. Damit ist

$$I = (-\frac{\sqrt{\pi}}{4}, \frac{\sqrt{\pi}}{4})$$

das maximale Existenzintervall.

b) Trennung der Variablen liefert

$$\int e^{-x} dx = \int \cos(t) dt \Rightarrow e^{-x} = -\sin(t) + c \Rightarrow x(t) = -\ln(-\sin(t) + c).$$

Die Lösung ist genau dann auf ganz $\mathbb{R}$ definiert, wenn

$$-\sin(t) + c > 0 \text{ für alle } t \in \mathbb{R} \text{ gilt.}$$

Das ist genau dann erfüllt, wenn $x(0) = x_0 < 0$ gilt, denn

$$x_0 = -\ln(c) < 0 \Leftrightarrow c > 1 \Leftrightarrow -\sin(t) + c > 0 \quad \forall t \in \mathbb{R}.$$

c)

$$(i) \quad \dot{x} = \frac{x(1-tx)}{t} = \frac{x}{t} - x^2 \quad (1)$$

Hinweis: Eine DGL von der Form

$$\dot{x} = f(t)x(t) + g(t)x^\alpha(t), \quad \alpha \neq 0, 1$$

heißt Bernoullische Differentialgleichung.

Hier kann man die Substitution

$$z(t) := (x(t))^{1-\alpha}$$

nutzen, dann erhält man

$$\dot{z} = (1-\alpha)(f(t)z(t) + g(t)),$$

was man z.B. mit Variation der Konstanten lösen kann.

Bei (1) handelt es sich um eine Bernoullische DGL, deswegen substituieren wir

$$z(t) = \frac{1}{x(t)} \quad (\alpha = 2)$$

Damit führen wir (1) zurück auf

$$\dot{z} = -\frac{z}{t} + 1$$

Variation d. Konstanten liefert

$$z(t) = \frac{1}{t} \left(c + \frac{1}{2}t^2 \right)$$

Rücksubstitution:

$$x(t) = \frac{1}{z(t)} = \frac{t}{c + \frac{1}{2}t^2}$$

(ii)

Es gilt

$$\dot{x} = \frac{x^2 + 2tx}{t^2} = \left(\frac{x}{t}\right)^2 + 2\left(\frac{x}{t}\right) =: f\left(\frac{x}{t}\right)$$

mit $f(z) = z^2 + 2z$

Substitution: $z = \frac{x}{t} \Rightarrow \dot{z} = \frac{z^2 + z}{t}$

Trennung der Variablen liefert

$$\ln\left(\frac{z}{z+1}\right) = \ln(t) + C$$

$$\Rightarrow \frac{z}{z+1} = \tilde{c} t$$

Rücksubstitution:

$$\frac{\frac{x}{t}}{\frac{x}{t} + 1} = \tilde{c} t \Rightarrow x(t) = \frac{\tilde{c} t^2}{1 - \tilde{c} t}$$

Beim Separieren kommen außerdem die konstanten Lösungen $z = -1$ und $z = 0$ hinzu. Also sind

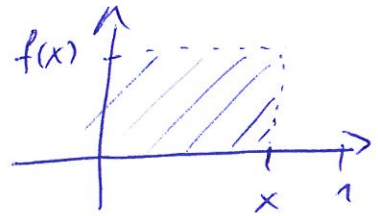
$$x(t) = -t \quad \text{und} \quad x(t) = 0$$

ebenfalls Lösungen.

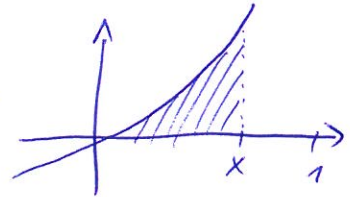
4.3

Sei $x \in (0, 1]$

Fläche des Rechtecks $\hat{=} x \cdot f(x)$



Fläche unter dem Graphen von $f \hat{=} \int_0^x f(y) dy$



Die zweite Bedingung liefert die Gleichung

$$x f(x) = u \cdot \int_0^x f(y) dy \quad \forall x \in [0, 1]$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dx} (x f(x)) = \frac{d}{dx} \left(u \int_0^x f(y) dy \right) \begin{matrix} \text{Hauptsatz} \\ \text{d. Integralrechnung} \end{matrix} u \cdot f(x)$$

$$\Leftrightarrow x f'(x) = u - 1 f(x)$$

Trennung der Variablen:

$$\ln(f) = (u-1) \ln(x) + c \Rightarrow f(x) = e^c x^{u-1}$$

$$\text{Bedingung (i): } f(1) = e^c = a \quad (\Rightarrow) \quad c = \ln(a)$$

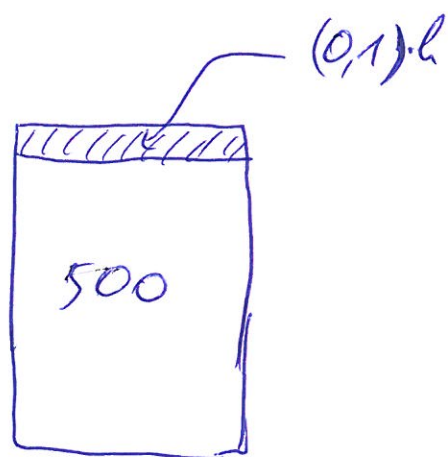
$$\Rightarrow f(x) = a \cdot x^{u-1}$$

4.4

Wir rechnen in den Einheiten Liter und Sekunde.

Sei $V(t)$ das Volumen von dem Whisky zum Zeitpunkt t .

Wir befüllen das Fass $h > 0$ Sekunden lang mit Wasser



Setze $A(t) := \frac{V(t)}{500 + (0,1) \cdot h}$

Ausgelassener Whisky: $A(t) \cdot (0,1) \cdot h$

$$\Rightarrow V(t+h) = V(t) - A(t) \cdot (0,1) \cdot h$$

$$\Leftrightarrow \frac{V(t+h) - V(t)}{h} = - \frac{V(t)}{500 + (0,1) \cdot h} \cdot (0,1)$$

Da die Flüssigkeit sofort abfließt, muss $h \rightarrow 0$ betrachtet werden, d.h.

$$V'(t) = - \frac{1}{5000} V(t)$$

Trennung der Variablen:

$$\ln(V) = \int \frac{1}{V} dV = - \frac{1}{5000} t + c \Rightarrow V(t) = \tilde{c} e^{-\frac{1}{5000} t}$$

AWP: $V(0) = 500 \Rightarrow V(t) = 500 e^{-\frac{1}{5000} t}$

10% Whisky $\hat{=}$ 50 Liter

$$\Rightarrow V(t_0) \stackrel{!}{=} 50 \Leftrightarrow 50 e^{-\frac{1}{5000} t_0} = 50 \Leftrightarrow t_0 = -5000 \ln\left(\frac{1}{10}\right) \approx 3 \text{ Stunden und } 12 \text{ Min.}$$

V5

5.1

a) Wir betrachten o.B.d.A

$$\gamma(x) = x^{\frac{3}{2}}, \quad x \in [0, 2018]$$

Parametrisierung:

$$\gamma: [0, 2018] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = \begin{pmatrix} t \\ t^{\frac{3}{2}} \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \dot{\gamma}(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{3}{2}\sqrt{t} \end{pmatrix}, \quad \|\dot{\gamma}(t)\| = \sqrt{1 + \frac{9}{4}t}$$

Für die Bogenlängenfunktion gilt somit

$$\begin{aligned} s(t) &= \int_0^t \|\dot{\gamma}(\gamma)\| d\gamma = \int_0^t \sqrt{1 + \frac{9}{4}\gamma} d\gamma \\ &= \frac{8}{27} \left(1 + \frac{9}{4}t\right)^{\frac{3}{2}} - \frac{8}{27} \end{aligned}$$

Die gesuchte Länge ist damit

$$L(\gamma) = s(2018) = \frac{8}{27} \left(1 + \frac{9}{4}2018\right)^{\frac{3}{2}} - \frac{8}{27}$$

b) Die Bogenlängenfunktion $t \mapsto s(t)$ ist stetig und streng monoton wachsend, besitzt also eine Umkehrfunktion $y \mapsto s^{-1}(y)$, $y \in [0, L(\gamma)]$. Setze

$$\varphi(y) := \gamma(s^{-1}(y)), \quad y \in [0, L(\gamma)],$$

und bezeichne $b(y)$ die Bogenlängenfunktion von φ , dann gilt

$$b(y) = s(s^{-1}(y)) = y.$$

D.h. die Länge des Teilweges $\varphi([0, y_0])$ ist y_0 . Konkret ist die Umkehrfunktion gegeben durch

$$s^{-1}(y) = \left(\frac{8}{27} + y \right)^{\frac{2}{3}} - \frac{4}{9}$$

Damit ist

$$\varphi(y) := \begin{pmatrix} s^{-1}(y) \\ (s^{-1}(y))^{\frac{3}{2}} \end{pmatrix}$$

die gesuchte Parametrisierung.

5.2

a) Die Injektivität von γ folgt aus der Injektivität der ersten Komponenten.

Für die Differenzierbarkeit von γ müssen wir nur die Differenzierbarkeit von

$$t \mapsto t^2 \cos\left(\frac{\pi}{t^2}\right) =: f(t)$$

in $t=0$ nachweisen. Es gilt nach Definition $f(0)=0$, d.h.

$$\begin{aligned} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0+h) - f(0)}{h} &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h)}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} h \underbrace{\cos\left(\frac{\pi}{h^2}\right)}_{|-1| \leq 1} = 0 \end{aligned}$$

Damit ist γ differenzierbar in $[0,1]$.

b) Wir betrachten die Zerlegung $T = (t_0, \dots, t_n)$ mit

$$0 = t_0 < t_1 = \frac{1}{\sqrt{n}} < t_2 = \frac{1}{\sqrt{n-1}} < \dots < \frac{1}{\sqrt{2}} < 1 = t_n$$

$$\text{Es gilt } \gamma\left(\frac{1}{\sqrt{n}}\right) = \left(\frac{1}{\sqrt{n}}, \underbrace{\frac{1}{n} \cos(n\pi)}_{=(-1)^n}\right) = \left(\frac{1}{\sqrt{n}}, \frac{(-1)^n}{n}\right)$$

$$\Rightarrow \sum_T(\gamma) = \sum_{k=1}^n \|\gamma(t_k) - \gamma(t_{k-1})\|_2 \geq \sum_{k=1}^n \frac{1}{k}$$

$$\Rightarrow \sup_T \sum_T(\gamma) = \infty, \text{ also ist } \gamma \text{ nicht rektifizierbar.}$$

5.3

a)

Homogenität:

$$f \in C([0,1]), \lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow \| \lambda f \|_1 = \int_0^1 |\lambda f(x)| dx = |\lambda| \int_0^1 |f(x)| dx = |\lambda| \|f\|_1$$

Subadditivität:

$$f, g \in C([0,1]) \Rightarrow \|f+g\|_1 = \int_0^1 |f(x)+g(x)| dx \leq \int_0^1 |f(x)| dx + \int_0^1 |g(x)| dx = \|f\|_1 + \|g\|_1$$

Definitheit:

$f \in C([0,1]), \|f\|_1 = 0$ gegeben. Angenommen, $f(x) \neq 0$ für ein $x_0 \in [0,1]$.

Da f stetig ist, existiert ein $\varepsilon > 0$ mit $f(x) \neq 0 \forall x \in [x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon]$

$$\Rightarrow \int_0^1 |f(x)| dx \geq \int_{x_0 - \varepsilon}^{x_0 + \varepsilon} |f(x)| dx \geq (x_0 + \varepsilon - (x_0 - \varepsilon)) \cdot \underbrace{\min_{x \in [x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon]} |f(x)|}_{= c_0 > 0}$$

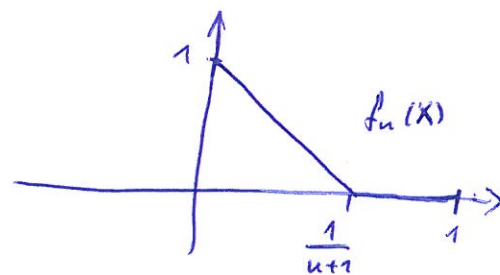
$$= 2\varepsilon \cdot c_0 > 0 \quad \text{⚡}$$

Also gilt $f(x) = 0 \forall x \in [0,1]$.

Damit ist $\|\cdot\|_1$ eine Norm auf $C([0,1])$.

$C([0,1], \|\cdot\|_1)$ ist kein Banachraum:

Sei z.B. $f_n(x) := \begin{cases} 0, & x \in (\frac{1}{n+1}, 1] \\ 1 - (n+1)x, & x \in [0, \frac{1}{n+1}] \end{cases}$



$\Rightarrow f_n \in C([0,1], \|\cdot\|_1) \forall n \in \mathbb{N}$. Weiter gilt offensichtlich

$$\|f_n - f_m\|_1 \rightarrow 0, \text{ aber } f_n \not\rightarrow f, f(x) = \begin{cases} 1, & x=0 \\ 0, & x \in (0,1] \end{cases}$$

Da $f \notin C([0,1])$, kann $C([0,1], \|\cdot\|_1)$ nicht vollst. sein.

b)

Homogenität:

$$f \in C([0,1]), \lambda \in \mathbb{C} \Rightarrow \|\lambda f\|_\infty = \sup_x |\lambda f(x)| = |\lambda| \sup_x |f(x)| = |\lambda| \|f\|_\infty$$

Subadditivität:

$$f, g \in C([0,1]) \Rightarrow \|f+g\|_\infty = \sup_x |f(x)+g(x)| \leq \sup_x |f(x)| + \sup_x |g(x)| = \|f\|_\infty + \|g\|_\infty$$

Definitheit:

$$f \in C([0,1]), \|f\|_\infty = 0 \Rightarrow \sup_x |f(x)| = 0 \Rightarrow f(x) = 0 \quad \forall x \in [0,1].$$

$C([0,1], \|\cdot\|_\infty)$ ist ein Banachraum:

Sei $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Cauchy-Folge in $C([0,1], \|\cdot\|_\infty)$, d.h.

zu jedem $\varepsilon > 0$ existiert ein $N_\varepsilon \in \mathbb{N}$ mit

$$\|f_n - f_m\|_\infty < \varepsilon \quad \text{für } n, m \geq N_\varepsilon.$$

Für jedes $x \in [0,1]$ folgt

$$|f_n(x) - f_m(x)| \leq \sup_{y \in [0,1]} |f_n(y) - f_m(y)| = \|f_n - f_m\|_\infty < \varepsilon$$

für $n, m \geq N_\varepsilon$. Damit ist $(f_n(x))_{n \in \mathbb{N}}$ eine Cauchy-Folge

in $\mathbb{R}$. Da $\mathbb{R}$ vollständig ist, existiert ein Grenzwert

$f(x)$. D.h. es gilt

$$|f(x) - f_n(x)| = \lim_{m \rightarrow \infty} |f_m(x) - f_n(x)| \leq \varepsilon \quad \text{für } n \geq N_\varepsilon$$

Da N_ε unabh. von x gewählt wurde, konvergiert die Folge

(f_n) gleichmäßig gegen f . Da f_n stetig ist für jedes

$n \in \mathbb{N}$, ist die Grenzfunktion f auch stetig (siehe Vorlesung)

D.h. es gilt $f \in C([0,1])$ und $C([0,1], \|\cdot\|_\infty)$ ist vollständig.

c) Seien $f, g \in C([0,1])$ und $\lambda \in \mathbb{C}$

$$\Rightarrow A(f+\lambda g) = f(1) + \lambda g(1) = A(f) + \lambda A(g)$$

Damit ist A linear.

d) Da A linear ist, gilt nach Vorlesung

A ist beschränkt $\Leftrightarrow A$ ist stetig im Nullpunkt

$$\begin{aligned} \text{Sei } f_n(x) &:= x^n, n \in \mathbb{N} \Rightarrow \|f_n\|_1 = \int_0^1 x^n dx = \frac{1}{n+1} x^{n+1} \Big|_0^1 \\ &= \frac{1}{n+1} \end{aligned}$$

Damit gilt $f_n \in C([0,1], \|\cdot\|_1) \forall n \in \mathbb{N}$. Weiter gilt

$$\|f_n\|_1 = \frac{1}{n+1} \rightarrow 0, n \rightarrow \infty$$

Damit konvergiert f_n gegen die Nullfunktion. Nun gilt jedoch

$$Af_n = f_n(1) = 1 \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

$$\Rightarrow A(\lim_{n \rightarrow \infty} f_n) = A(0) \underset{\uparrow}{=} 0 \neq 1 = \lim_{n \rightarrow \infty} (Af_n)$$

(gilt für jede lineare Abbildung)

Sei nun $f_n \in C([0,1], \|\cdot\|_\infty)$ mit $\|f_n\|_\infty \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$

D.h. es gilt

$$\sup_{x \in [0,1]} |f_n(x)| \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

Daraus folgt jedoch unmittelbar

$$\lim_{n \rightarrow \infty} Af_n = \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(1) = 0$$

Also ist A beschränkt bezüglich der Norm $\|\cdot\|_\infty$.

S. 4

(i) Sei $a_1 \in \mathbb{R}$ beliebig aber fest und $h_1 \in \mathbb{R}$, dann gilt

$$f_1(a_1 + h_1) = \begin{pmatrix} 1 + a_1 + h_1 \\ (a_1 + h_1)^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + a_1 + h_1 \\ a_1^2 + 2a_1h_1 + h_1^2 \end{pmatrix}$$

$$= f_1(a_1) + \begin{pmatrix} 1 \\ 2a_1 \end{pmatrix} h_1 + \begin{pmatrix} 0 \\ h_1^2 \end{pmatrix}$$

Setze $L_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 2a_1 \end{pmatrix}$, dann gilt

$$f_1(a_1 + h_1) - f_1(a_1) - L_1 h_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ h_1^2 \end{pmatrix}$$

Damit folgt

$$\lim_{h_1 \rightarrow 0} \frac{\|f_1(a_1 + h_1) - f_1(a_1) - L_1 h_1\|_2}{|h_1|} = \lim_{h_1 \rightarrow 0} \frac{1}{|h_1|} \cdot \frac{\sqrt{0 + h_1^4}}{|h_1|^2} = \lim_{h_1 \rightarrow 0} |h_1| = 0$$

ii) Sei $a_2 = \begin{pmatrix} a_{21} \\ a_{22} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ fest und $h_2 = \begin{pmatrix} h_{21} \\ h_{22} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$, dann gilt

$$\begin{aligned} f_2(a_2 + h_2) &= (a_{21} + h_{21})^2 + (a_{22} + h_{22})^2 \\ &= a_{21}^2 + a_{22}^2 + 2a_{21}h_{21} + 2a_{22}h_{22} + h_{21}^2 + h_{22}^2 \\ &= f_2(a_2) + \underbrace{\begin{pmatrix} 2a_{21} & 2a_{22} \end{pmatrix}}_{=: L_2} \begin{pmatrix} h_{21} \\ h_{22} \end{pmatrix} + \|h_2\|_2^2 \\ &= f_2(a_2) + L_2 \cdot h_2 + \|h_2\|_2^2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \lim_{h_2 \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} \frac{\|f_2(a_2 + h_2) - f_2(a_2) - L_2 \cdot h_2\|}{\|h_2\|_2} = \lim_{h_2 \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} \frac{\|h_2\|_2^2}{\|h_2\|_2} = \lim_{h_2 \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} \|h_2\|_2 = 0$$

7.1

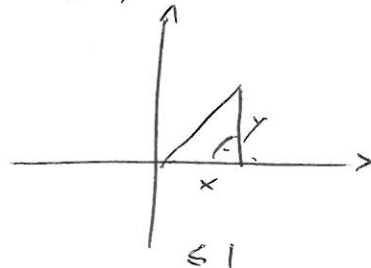
Für $(x,y) \neq (0,0)$ ist $g(x,y) = (x^2+y^2) \sin\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right)$

$$r^2 \sin\left(\frac{1}{r^2}\right)$$

Betrachte $\frac{|g(x,y) - \overbrace{g(0,0)}^{=0}|}{\|(x,y)\|_{\mathbb{R}^2}}$

$$= \frac{|g(x,y)|}{\sqrt{x^2+y^2}}$$

$$= \frac{x^2+y^2}{\sqrt{x^2+y^2}} \left| \sin\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) \right| = \sqrt{x^2+y^2} \left| \sin\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) \right|$$
$$\leq \sqrt{x^2+y^2} = \|(x,y)\|_{\mathbb{R}^2}$$



$\Rightarrow g$ ist diffb. in $(0,0)$.

$$(\nabla g(0,0) = 0)$$

$\rightarrow 0$
 $(x,y) \rightarrow (0,0)$

Zeige Part. Abl. nicht stetig in $(0,0)$

$$\partial_x g(x,y) = \frac{\partial}{\partial x} g(x,y) = 2x \sin\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) + \cancel{(x^2+y^2)} \cos\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) \cdot \frac{-1}{(x^2+y^2)^2} \cdot 2x$$
$$= 2x \sin\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) - \frac{2x}{x^2+y^2} \cos\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right)$$

Idee

$$\frac{1}{x^2+y^2} = 2\pi k$$

$$\Leftrightarrow x^2+y^2 = \frac{1}{2\pi k} = \frac{1}{4\pi k} + \frac{1}{4\pi k}$$

funktioniert für z.B.

$$x = \frac{1}{\sqrt{4\pi k}} = \frac{1}{2\sqrt{\pi k}}$$

$$y = \frac{1}{\sqrt{4\pi k}}$$

Betrachte also Folge $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$

mit Gliedern $x_k = \left(\frac{1}{\sqrt{4\pi k}}, \frac{1}{\sqrt{4\pi k}} \right)^T \in \mathbb{R}^2$

$(k \rightarrow \infty) \downarrow$
 0

Damit folgt $\partial_x g(x_k) = \frac{2}{2\sqrt{\pi k}} \overbrace{\sin(2\pi k)}^{=0} - \frac{1}{\sqrt{\pi k}} \overbrace{(2\pi k)}^{=1} \cos(2\pi k)$

$$= -2\sqrt{\pi k} \rightarrow -\infty \quad (k \rightarrow \infty)$$

□

7.2 (a) $f: (0, \infty) \times (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$f(x, y) = \begin{pmatrix} xy \\ \frac{\sqrt{x}}{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1(x, y) \\ f_2(x, y) \end{pmatrix}$$

$$Jf(x, y) = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1(x, y) & \partial_2 f_1(x, y) \\ \partial_1 f_2(x, y) & \partial_2 f_2(x, y) \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} \partial_1 = \partial_x \\ \partial_2 = \partial_y \end{matrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \partial_1(xy) & \partial_2(xy) \\ \partial_1(\frac{\sqrt{x}}{y}) & \partial_2(\frac{\sqrt{x}}{y}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y & x \\ \frac{1}{2\sqrt{x}y} & -\frac{\sqrt{x}}{y^2} \end{pmatrix}$$

(b) $g: \mathbb{R}^2 \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R} : g(x, y) = \log(x^2 + y^2)$

$$Jg(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{2x}{x^2 + y^2} & \frac{2y}{x^2 + y^2} \end{pmatrix}$$

(c) $h: (0, \infty) \times (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R} : h = g \circ f$

$$Jh(x, y) = J(g \circ f)(x, y) = Jg(f(x, y)) \circ Jf(x, y)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{2 \widetilde{xy}}{(xy)^2 + \underbrace{(\frac{\sqrt{x}}{y})^2}_{f_2(x, y)}} & \frac{2 \frac{\sqrt{x}}{y}}{(xy)^2 + (\frac{\sqrt{x}}{y})^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y & x \\ \frac{1}{2y\sqrt{x}} & -\frac{\sqrt{x}}{y^2} \end{pmatrix} \quad (\circ)$$

Ans $J(g \circ f)(x, y) = Jg(f(x, y)) = Jg(\underbrace{f_1(x, y)}_{\in \mathbb{R}}, \underbrace{f_2(x, y)}_{\in \mathbb{R}})$

$$(\circ) \begin{pmatrix} \frac{2xy^2 + \frac{2}{y^2}}{(xy)^2 + \frac{x}{y^2}} & \frac{2xy - 2\frac{x}{y^3}}{(xy)^2 + \frac{x}{y^2}} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{2xy^4 + 1}{x^2y^4 + x} & \frac{2xy^4 - 2}{xy^5 + y} \end{pmatrix}$$

7.3 $f(x,y) = (x^3 y^2)(1-x-y) = x^3 y^2 - x^4 y^2 - x^3 y^3$

Notw. Bedingung: $\nabla f(x,y) = 0$

$$0 \stackrel{!}{=} \nabla f(x,y) = \begin{pmatrix} \partial_x f(x,y) \\ \partial_y f(x,y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3x^2 y^2 (1-x-y) - x^4 y^2 \\ 2x^3 y (1-x-y) - x^3 y^2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 3x^2 y^2 - 4x^3 y^2 - 3x^2 y^3 \\ 2x^3 y - 2x^4 y - 3x^3 y^2 \end{pmatrix}$$

$$x \neq 0 \neq y \quad \left| \begin{array}{l} 3 - 4x - 3y = 0 \\ 2 - 2x - 3y = 0 \end{array} \right| \begin{array}{l} : (x^2 y^2) \\ : (x^3 y) \end{array} \quad \begin{array}{l} (i) \\ (ii) \end{array}$$

$$(i) - (ii) : \quad \cancel{2x} \quad 0 = \underbrace{3 - 4x - 3y - 2 + 2x + 3y} = 1 - 2x \quad \left. \vphantom{\begin{array}{l} 0 = 3 - 4x - 3y - 2 + 2x + 3y \\ = 1 - 2x \end{array}} \right\} \Rightarrow \underline{\underline{x_0 = \frac{1}{2}}}$$

$$3 - 4 \cdot \frac{1}{2} - 3y = 0 \Leftrightarrow 3 - 2 - 3y = 0 \Rightarrow y_0 = \underline{\underline{\frac{1}{3}}}$$

Kandidat für Extremum $\vec{p} := (x_0, y_0)^T$
 $= \left(\frac{1}{2}, \frac{1}{3} \right)^T$

~~2.3~~

Prüfe mit Satz 15

$Hf(x,y) = \begin{pmatrix} \partial_{xx}^2 f(x,y) & \partial_{xy}^2 f(x,y) \\ \partial_{yx}^2 f(x,y) & \partial_{yy}^2 f(x,y) \end{pmatrix}$ Anm
 $(Hf(x,y))_{12} = (Hf(x,y))_{21}$
nach Lem. von Schwarz

$$= \begin{pmatrix} 6xy^2 - 12x^2 y^2 - 6xy^3 & 6x^2 y - 8x^3 y - 9x^2 y^2 \\ 6x^2 y - 8x^3 y - 9x^2 y^2 & 2x^3 - 2x^4 - 6x^3 y \end{pmatrix}$$

$$Hf(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} 6 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{9} - 12 \cdot \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{9} - 6 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{27} & 6 \cdot \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{3} - 8 \cdot \frac{1}{8} \cdot \frac{1}{3} - 9 \cdot \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{9} \\ \dots & 2 \cdot \frac{1}{8} - 2 \cdot \frac{1}{16} - 6 \cdot \frac{1}{8} \cdot \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{4} - \frac{1}{3} = \frac{3-4}{12} = -\frac{1}{12} \quad = \begin{pmatrix} \cancel{\frac{1}{3}} - \cancel{\frac{1}{3}} - \frac{1}{9} & \cancel{\frac{1}{4}} \cdot \cancel{\frac{1}{2}} - \cancel{\frac{1}{3}} - \cancel{\frac{1}{4}} \\ \dots & \cancel{\frac{1}{4}} - \cancel{\frac{1}{8}} - \cancel{\frac{1}{4}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{9} & -\frac{1}{12} \\ -\frac{1}{12} & -\frac{1}{8} \end{pmatrix}$$

$$-Hf(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} \frac{1}{9} & \frac{1}{12} \\ \frac{1}{12} & \frac{1}{8} \end{pmatrix} \det(-Hf(x_0, y_0))$$

$$= \frac{1}{72} - \frac{1}{144} > 0, \quad \frac{1}{9} > 0$$

$\Rightarrow -Hf(x_0, y_0)$ ist pos. definit,

also ist $Hf(x_0, y_0)$ neg definit

$\Rightarrow f$ besitzt ein lokales Maximum in P .

$$T_P^{(2)} f(h) = \sum_{|\alpha| \leq 2} \frac{1}{\alpha!} \partial^\alpha f(p) h^\alpha$$

$$\begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{pmatrix} = \alpha \in \mathbb{N}_0^2$$

$$\alpha! = \alpha_1! \alpha_2!$$

$$= \frac{1}{1!} (\partial^{(0,0)} f)(p) h^{(0,0)} + \frac{1}{1!} (\partial^{(1,0)} f)(p) h^{(1,0)}$$

$$h = \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix}$$

$$+ \frac{1}{1!} (\partial^{(0,1)} f)(p) h^{(0,1)} + \frac{1}{2!} (\partial^{(2,0)} f)(p) h^{(2,0)} + \frac{1}{2!} (\partial^{(0,2)} f)(p) h^{(0,2)}$$

$$+ \frac{1}{2!} (\partial^{(1,1)} f)(p) h^{(1,1)}$$

$$= f(p) + (\partial_x f)(x_0, y_0) \cdot h_1 + (\partial_y f)(x_0, y_0) \cdot h_2$$

$$+ \frac{1}{2} (\partial_x^2 f)(x_0, y_0) h_1^2 + \frac{1}{2} (\partial_y^2 f)(x_0, y_0) h_2^2$$

$$+ (\partial_{xy} f)(x_0, y_0) h_1 h_2$$

=

8.1

$$(i) (t_1 + t_2)A \subseteq t_1A + t_2A$$

Def

↓

$$\text{Sü } x \in (t_1 + t_2)A \stackrel{\text{Def}}{\Rightarrow} \exists a \in A: x = (t_1 + t_2)a = t_1a + t_2a \in (t_1A + t_2A)$$

$$(ii) t_1A + t_2A \subseteq (t_1 + t_2)A$$

$$\text{Sü } x \in t_1A + t_2A \Rightarrow \exists a_1, a_2 \in A: x = t_1a_1 + t_2a_2$$

$$A \text{ konvex} \Rightarrow \forall \lambda \in [0, 1] \text{ ist } \lambda a_1 + (1 - \lambda)a_2 \in A$$

$$\Rightarrow \forall \lambda \in [0, 1] \exists a_1 \in A: \lambda a_1 + (1 - \lambda)a_2 = a_1 \in A$$

$$\Rightarrow \frac{t_1}{t_1 + t_2} a_1 + \left(1 - \frac{t_1}{t_1 + t_2}\right) a_2 = \frac{t_1}{t_1 + t_2} a_1 + \frac{t_2}{t_1 + t_2} a_2 = a_1 \in A$$

$$\Rightarrow t_1 a_1 + t_2 a_2 = (t_1 + t_2) a \in (t_1 + t_2)A$$

□

z.B. für $A = \{0, x_0\} \subset \mathbb{R}^n$ mit $x_0 \neq 0$ ist für $t_1 = 1 = t_2$

$$\cdot (t_1 + t_2)A = 2A = \{0, 2x_0\}$$

$$\begin{aligned} \cdot t_1A + t_2A &= A + A = \{a + \tilde{a} \mid a, \tilde{a} \in A\} = \{0, 0 + x_0, x_0 + x_0\} \\ &= \{0, x_0, 2x_0\} \end{aligned}$$

8.2 $f, g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ konvex

(a) $f+g$ konvex? Seien $x, y \in \mathbb{R}$ und $t \in [0, 1]$, dann

$$\begin{aligned} (f+g)((1-t)x+ty) &\stackrel{\text{def}}{=} f((1-t)x+ty) + g((1-t)x+ty) \\ &\stackrel{\text{konv.}}{\leq} (1-t)f(x) + t f(y) + (1-t)g(x) + t g(y) \\ &= (1-t)[f(x)+g(x)] + t[f(y)+g(y)] \\ &= (1-t)(f+g)(x) + t(f+g)(y) \quad \square \end{aligned}$$

(b) $f \cdot g$ konvex? $\left. \begin{array}{l} f(x) = x \\ g(x) = -x \end{array} \right\} (fg)(x) = -x^2$ ~~konvex~~ anti-konvex.

(c) $f \circ g$ konvex? $\left. \begin{array}{l} f(x) = -x \\ g(x) = x^2 \end{array} \right\} (f \circ g)(x) = f(g(x)) = -x^2$ anti-konvex

8.3 Da $x_i > 0$, ist es äquivalent zu zeigen, dass

$$\log \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N x_j^{\lambda_j} \leq \log \sum_{j=1}^N \lambda_j x_j$$

$$\left| \frac{d^2}{dx^2} \log x = \frac{d}{dx} \frac{1}{x} = -\frac{1}{x^2} \leq 0 \right.$$

anti-konv. auf $(0, \infty)$

~~$$\log \sum_{j=1}^N x_j^{\lambda_j}$$~~

$$\log \left(\frac{1}{N} \sum_{j=1}^N x_j^{\lambda_j} \right) = \sum_{j=1}^N \log(x_j^{\lambda_j}) = \sum_{j=1}^N \lambda_j \log x_j \leq \log \sum_{j=1}^N \lambda_j x_j \quad \square$$

Anm Für $\lambda_j = \frac{1}{N}$ ($\Rightarrow \sum_{j=1}^N \lambda_j = \sum_{j=1}^N \frac{1}{N} = N \cdot \frac{1}{N} = 1$), folgt

$$\sqrt[N]{x_1 \cdots x_N} = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N x_j^{\frac{1}{N}} \leq \sum_{j=1}^N \frac{1}{N} x_j = \frac{x_1 + \dots + x_N}{N}$$

8.4

$$f = (f_1, \dots, f_m)^T, \quad f_j: A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{konv}$$

$$g: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{konv, m.s.}$$

(a) Sei $t \in [0, 1]$ beliebig und $x, y \in A$, dann folgt

$$h(tx + (1-t)y) \stackrel{\text{Def } h}{=} g \begin{pmatrix} f_1(tx + (1-t)y) \\ \vdots \\ f_m(tx + (1-t)y) \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{f \text{ konv.}}{\leq} \stackrel{g \text{ m.w.}}{g} \begin{pmatrix} t f_1(x) + (1-t) f_1(y) \\ \vdots \\ t f_m(x) + (1-t) f_m(y) \end{pmatrix}$$

$$= g \left(t \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{pmatrix} + (1-t) \begin{pmatrix} f_1(y) \\ \vdots \\ f_m(y) \end{pmatrix} \right)$$

$$\stackrel{g \text{ konv.}}{\leq} t \cdot g \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{pmatrix} + (1-t) \cdot g \begin{pmatrix} f_1(y) \\ \vdots \\ f_m(y) \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{\text{Def}}{=} t g(f(x)) + (1-t) g(f(y))$$

$$\stackrel{\text{Def}}{=} t h(x) + (1-t) h(y)$$

(b) f anti-konvex, $0 < f(x) < \infty \quad \forall x$, $F(x) = \frac{1}{f(x)}$
 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$$F(x) = \tilde{g}(\tilde{f}(x)) \quad \text{mit} \quad \tilde{g}: x \mapsto \frac{-1}{x}, \quad \tilde{f}(x) = -f(x) < 0$$

konv
für $x < 0$
m.w.



konvex
 $x \in \mathbb{R}^n$

$\Rightarrow$ Beh.

$\checkmark$ $\tilde{f}$ bildet ab
nach $(-\infty, 0)$

g.1

$$\ddot{u} = -\omega^2 u - \gamma \dot{u}, \quad \omega > 0, \gamma \geq 0$$

Setze $u = x_1$
 $\dot{u} = x_2 \Rightarrow \frac{\dot{u}}{x_2} = \ddot{u}$, dann ist unser

System darstellbar durch

$$\underline{\dot{x}} = \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{u} \\ \ddot{u} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} u \\ \dot{u} \end{pmatrix} = \underline{Ax}$$

Wir mischen
a), g), d)

mit der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & -\gamma \end{pmatrix}.$$

Dies gilt wegen

$$Ax = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & -\gamma \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & -\gamma \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ \dot{u} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{u} \\ \underbrace{-\omega^2 u - \gamma \dot{u}}_{\substack{(*) \\ \ddot{u}}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{u} \\ \ddot{u} \end{pmatrix} = \dot{x}$$

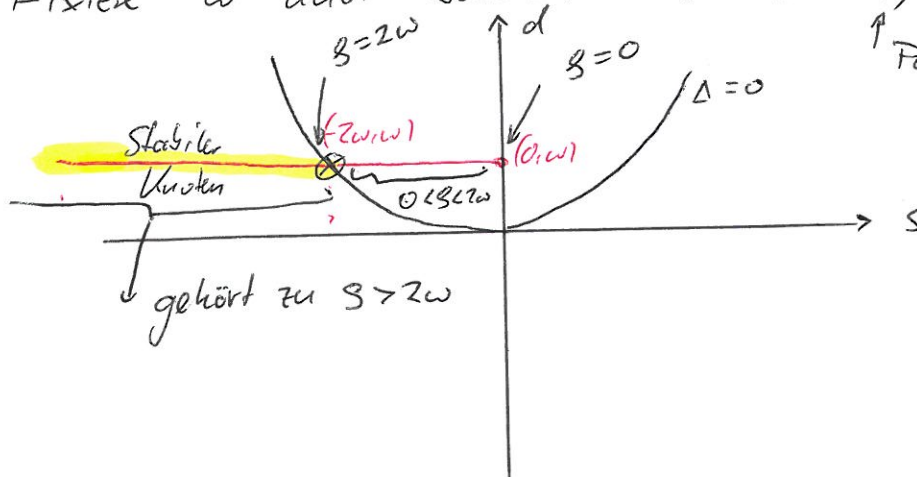
Klassifikation: Berechne d, s, Δ

$$\cdot d = \det A = \omega^2 \stackrel{u.v.}{>} 0$$

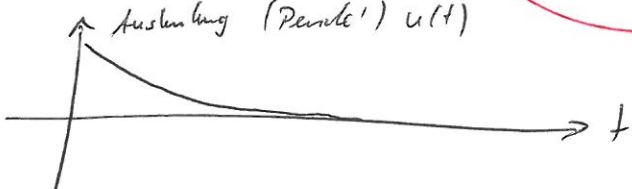
$$\cdot s = \operatorname{tr} A = -\gamma \stackrel{u.v.}{\leq} 0$$

$$\cdot \Delta = s^2 - 4d = (-\gamma)^2 - 4\omega^2 = \gamma^2 - 4\omega^2 = (\gamma - 2\omega)(\gamma + 2\omega) \stackrel{!}{=} 0$$
$$\Leftrightarrow \boxed{\gamma = 2\omega}$$

Fixiere ω und betrachte $A = A(\gamma)$
↑ Parameter



Betrachte $\delta > 2\omega$ $\Rightarrow \Delta > 0 \leadsto$ Knoten
 $\Leftrightarrow -\delta < -2\omega \Rightarrow S = -\delta < -2\omega < 0 \leadsto$ stabil
 "überdämpftes System"
 Auslenkung (Pendel) $u(t)$

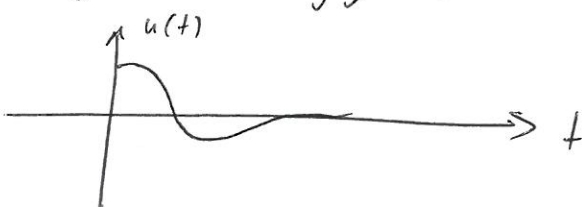


Satz 11 liefert: "Alle Lösungen konvergieren gegen das GGW $= 0$ "

Betrachte $\delta = 2\omega$ $\otimes$
 $\Rightarrow \Delta = 0$ ($\Delta = s^2 - 4d = \delta^2 - 4(2\omega)^2 = 0$) $\leadsto$ entarteter Knoten
 $S = -\delta = -2\omega < 0 \leadsto$ stabil

Satz 13
 $\Rightarrow$ "Alle Lösungen konv. gegen das GGW $u = 0$ "

"aperiodischer Grenzfall"
 $u(t)$



$0 < \delta < 2\omega$ $\Rightarrow \Delta < 0 \leadsto$ ~~W~~ Strudel
 $S = -\delta < 0 \leadsto$ stabil
 "gedämpfte Schwingung"
 $u(t)$
 nach Satz 15
 $\Rightarrow$ "Alle Lösungen konv. gegen das GGW $= 0$ ohne ~~also~~ asympt. Richtung"
 später $e^{-\frac{\delta}{2}t}$



$0 = \delta \Rightarrow \Delta < 0$ Satz 15
 $S = 0 \Rightarrow$ Zentrum

Satz 15
 $\Rightarrow$ Alle Lösungen sind T -periodisch mit Periode
 $T = \frac{2\pi}{\omega}$ und Frequenz ω .

9.1 c) Zur gedämpften Schwingung ($0 < \gamma < 2\omega$) $\Rightarrow \Delta < 0$

A ist halbeinfach, der zug. Satz liefert die Lösung

$$u(t) = a e^{\alpha t} \cos(\mu t) + b e^{\alpha t} \sin(\mu t), \quad a, b \in \mathbb{R}$$

für die Eigenwerte

$$\lambda \in \alpha + i\mu, \quad \bar{\lambda} = \alpha - i\mu = -\gamma/2 - i\sqrt{\omega^2 - \gamma^2/4}$$

ausrechnen
von $\sigma(A)$

$$\ominus -\gamma/2 + i\sqrt{\omega^2 - \gamma^2/4}$$

D.h. mit $\begin{cases} a = r \sin(\tau) \\ b = r \cos(\tau) \end{cases} \mid \Rightarrow \begin{aligned} a^2 + b^2 &= r^2 (\sin^2 \tau + \cos^2 \tau) \\ &= r^2 \end{aligned}$

gilt für u

$$u(t) = r \sin(\tau) \cos(\mu t) e^{\alpha t} + r \cos(\tau) \sin(\mu t) e^{\alpha t}$$

$$= r e^{\alpha t} [\sin(\tau) \cos(\mu t) + \cos(\tau) \sin(\mu t)]$$

$$= r e^{\alpha t} \sin(\mu t + \tau)$$

↑
Amplitude

↑
Phase
reduzierte Frequenz

Weiter ist
$$T = \frac{2\pi}{\mu} \rightarrow \begin{cases} \infty & \gamma \nearrow 2\pi \\ \omega & \gamma \searrow 0 \end{cases}$$

g.3, denn "g.2 $\subset$ g.3" $\left[\text{g.2 } A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \right] \leftarrow \text{ist bereits Jordan}$

$$\dot{u}_1 = 3u_1 + 0 + 0$$

$$\dot{u}_2 = 0 + 3u_2 + u_3 \Rightarrow A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\dot{u}_3 = u_1 + 0 + 2u_3$$

① Char. Polynom bzw dessen Linearfaktoren

$$\chi_A(\lambda) = \det(A - \lambda E) = (3 - \lambda)(3 - \lambda)(2 - \lambda)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 2 \sim v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \lambda_2 = 3 \sim v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \lambda_3 = 3 \end{cases}$$

Da der Eigenraum
zum Eigenwert $\lambda_2 = \lambda_3$

Dimension 1 hat (also alg. Vfh. $>$ geom. Vfh.),

nutzen wir Jordankette(n) zur Bestimmung des
Hauptvektors v_3 . Diese erfüllt

$$(A - \lambda_3 E)v_3 = (A - 3E)v_3 \stackrel{!}{=} v_2, \text{ sei } v_3 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x - z = 0 \\ z = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 = z \\ y \text{ bel.} \end{cases},$$

also z.B.

$$v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Trasfo-Matrix (um A auf Jordan-Normalform zu
bekommen, da $\exp A$ "schwierig" zu berechnen
ist; $T e^J T^{-1} = e^{T J T^{-1}} = e^A$
ist deutlich einfache)

$$T = (v_1 \ v_2 \ v_3) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow T^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Rechnen

Damit gilt $T^{-1} A T = J_A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

und somit

$$e^{tA} = T e^{tJ} T^{-1} = \begin{pmatrix} e^{3t} & 0 & 0 \\ e^{2t} + t e^{3t} - e^{3t} & e^{3t} & 0 \\ e^{3t} - e^{2t} & 0 & e^{2t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} e^{2t} & 0 & 0 \\ 0 & e^{3t} & t e^{3t} \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{pmatrix}$$

9.4

$$\dot{x} = Ax \quad \text{mit} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2-3i & \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\chi_A(\lambda) = (1-\lambda)[(2-\lambda)^2 + 9] \stackrel{!}{=} 0$$

$$\lambda_1 = 1$$

$$\lambda_2 = 2+3i$$

$$\lambda_3 = 2-3i$$

liefern e^{-V}

$$w_1 = \begin{pmatrix} -10 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad w_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -i \\ 1 \end{pmatrix} = v + iu$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + i \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \varphi(t) &= a e^{\lambda_1 t} w_1 \\ &+ e^{\operatorname{Re} \lambda_2 t} \left(b \sin(\operatorname{Im} \lambda_2 t) + c \cos(\operatorname{Im} \lambda_2 t) \right) \\ &+ e^{\operatorname{Re} \lambda_3 t} \left(b \cos(\operatorname{Im} \lambda_3 t) + c \sin(\operatorname{Im} \lambda_3 t) \right) \\ &= a e^t w_1 + e^{2t} \left[\overbrace{b \sin(3t) + c \cos(3t)}^{\sin(3t+\tau)} \right] \\ &\quad + e^{2t} \left[\underbrace{b \cos(3t) - c \sin(3t)}_{\cos(3t+\tau)} \right] \end{aligned}$$

Jetzt $b = r \cdot \cos \tau$

$a = r \cdot \sin(\tau)$

$\operatorname{Re} w_2 \quad \operatorname{Im} w_2$

$$T = \begin{pmatrix} w_1 & u & v \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{3 \times 3}$$

$$B = T^{-1} A T = \begin{pmatrix} \Lambda_1 & & \\ & \Lambda_2 & \\ & & \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{3 \times 3} \quad \text{Blockdiagonalmatr.}$$

$\uparrow$
 $\begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$

• Berechne e^{tB}

• Berechne $T e^{tB} T^{-1} = e^{tA}$

10.1 a. $\dot{x} = 1 + t x^2$, $x_0 = x(0) = 0$
 $\Rightarrow V(t; x) = 1 + t x^2$

Picard-Iteration: $\varphi_n = T^n \varphi_0 = T^n x_0$ mit

$$(T\varphi)(t) := x_0 + \int_0^t V(s; \varphi(s)) ds$$

$$\Rightarrow \varphi_1(t) = T\varphi_0(t) = \overset{=0}{x_0} + \int_0^t (1 + s \cdot \overset{=0}{\varphi_0(s)}) ds = \int_0^t ds = t$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \varphi_2(t) &= T\varphi_1(t) = T\varphi_0(t) = 0 + \int_0^t (1 + s \varphi_1(s)) ds \\ &= \int_0^t (1 + s^2) ds = t + \frac{t^3}{3} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \varphi_3(t) = T\varphi_2(t) = 0 + \int_0^t (1 + s[s + \frac{s^3}{3}]) ds$$

$$= \int_0^t (1 + s^2 + \frac{s^4}{3}) ds = t + \frac{t^3}{3} + \frac{t^5}{15}$$

Nachtrag:

Hier die Schaubilder betrachten...

10.1. b. $V(t; x)$ mit $V(t; x, y) = \begin{pmatrix} t^2 y - x y^2 \\ x^3 - y + t \end{pmatrix}$, $\varphi_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\varphi_1(t) = \overset{=0}{\varphi_0} + \int_0^t V(s, \overset{=(0,0)^T}{\varphi_0(s)}) ds = \int_0^t \begin{pmatrix} 0 \\ s \end{pmatrix} ds = \begin{pmatrix} 0 \\ s^2/2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \varphi_2(t) &= \int_0^t V(s, \varphi_1(s)) ds = \int_0^t \begin{pmatrix} s^2 \cdot \frac{s^2}{2} - 0 \cdot (\frac{s^2}{2})^2 \\ 0^3 - \frac{s^2}{2} + s \end{pmatrix} ds \\ &= \int_0^t \begin{pmatrix} s^4/2 \\ s - s^2/2 \end{pmatrix} ds = \begin{pmatrix} t^5/10 \\ t^2/2 - t^3/6 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

10.2

$$\begin{cases} \dot{x} = |x(t)|^\alpha, & \alpha \neq 0, \quad t \in [0, T], \quad T > 0 \\ x(0) = 0 \end{cases}$$

$y \mapsto |y|^\alpha$ ist
stetig $\forall \alpha \neq 0$

Sei $0 \leq \alpha < 1$ $x \neq 0 \Rightarrow \int |x|^{-\alpha} dx = \int 1 dt = t + c$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{1-\alpha} |x|^{1-\alpha} = t + c$$

$$\Leftrightarrow |x| = \left((t+c)(1-\alpha) \right)^{\frac{1}{1-\alpha}}$$

$$\begin{matrix} x(0)=0 \\ \Rightarrow c=0 \\ \Rightarrow \end{matrix} \quad x(t) = \pm \left(\underbrace{t(1-\alpha)}_{>0} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}}$$

$\left(\frac{1}{1-\alpha} \in (0, \infty) \right)$

$$\stackrel{\text{VZ}}{\Rightarrow} x(t) = \left(t(1-\alpha) \right)^{\frac{1}{1-\alpha}} \quad \vee \quad x(t) \equiv 0.$$

mehrere Lösungen, da $y \mapsto y^\alpha$ für $0 \leq \alpha < 1$ nicht Lipschitz ist.

Sei $\alpha = 1$ $x \neq 0 \Rightarrow \int \frac{1}{|x|} dx = t + c \Rightarrow \ln |x| = t + c$
 $\Rightarrow |x| = e^c e^t \neq 0$

$\Rightarrow x(t) = 0$ ist eind. Lösung ($y \mapsto y$ ist Lipschitz)

Sei $\alpha > 1$ $x \neq 0 \Rightarrow \frac{|x|^{1-\alpha}}{1-\alpha} = t + c \stackrel{c=0}{\Rightarrow} |x|^{1-\alpha} = (1-\alpha)t < 0$
 $\nearrow > 0 \quad \nearrow < 0, \text{ da } \alpha > 1 \quad \nearrow t > 0$

$\Rightarrow x(t) = 0$ ist eind. Lösung ($y \mapsto y^\alpha$ ist Lipschitz für $\alpha \geq 1$)

10.3 $k \in C([0,1], \mathbb{R}), f(x) - \int_0^1 k(x,y) f(y) dy = g(x) \quad \forall x \in [0,1], (*)$

$$\gamma := \sup_{x \in [0,1]} \int_0^1 |k(x,y)| dy$$

Zeige (1) $\gamma < 1 \Rightarrow \forall g \in C([0,1]) \exists f \in C([0,1]) : (*)$ gilt

(2) Dieses f erfüllt $\|f\|_\infty \leq \frac{1}{1-\gamma} \|g\|_\infty$

Beweis (1) Ziel ist die Anwendung des BFPS (Satz 9 in Kap. 17)

Sei $\underbrace{E \text{ ein Banachraum}}_{(i)}, \underbrace{X \subseteq E \text{ abg.}}_{(ii)}, \underbrace{T: X \rightarrow X \text{ Kontraktion}}_{(iii)} \Rightarrow \exists! \text{ Fixpunkt von } T$

auf den Operator T mit

$$(Tf)(x) = g(x) + \int_0^1 k(x,y) f(y) dy \quad \forall x \in [0,1] \quad (**)$$

$$\Leftrightarrow Tf = g + \int_0^1 k(\cdot, y) f(y) dy.$$

Dann würde mit dem BFPS gelten

$$\exists f_0 \in C([0,1]) : \underline{Tf_0} = g + \underbrace{\int_0^1 k(\cdot, y) f_0(y) dy}_{= g} = \underline{f_0}$$

$$\Leftrightarrow f_0 - \int_0^1 k(\cdot, y) f_0(y) dy = g$$

und (1) wäre bewiesen.

(i) $E = C([0,1], \|\cdot\|_\infty)$ ist Banach nach Vorlesung.

(ii) Wähle $X = E = C([0,1])$, ist also abgeschlossen

(iii) a) $T: X \rightarrow X$, T ist Selbstabbildung

Die rechte Seite von (**) ist als Komposition stetiger Funktionen stetig, also $Tf \in X$

b) T ist Kontraktion

Zeige also $\exists \theta \in (0,1) : \|Tu - Tv\|_\infty \leq \theta \cdot \|u - v\|_\infty$
 $\forall u, v \in X$

$$\|Tu - Tv\|_\infty \stackrel{\text{Def}}{=} \sup_{0 \leq x \leq 1} \left| \cancel{g(x)} + \int_0^1 k(x,y) u(y) dy - \cancel{g(x)} - \int_0^1 k(x,y) v(y) dy \right|$$

$$\stackrel{\text{linear}}{=} \sup_{0 \leq x \leq 1} \left| \int_0^1 dy k(x,y) (u(y) - v(y)) \right|$$

10.3(2)

$$\begin{aligned} \text{Dreiecks-Ungl.} \\ \leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \int_0^1 \left(|k(x,y)| |u(y) - v(y)| \right) dy \\ \leq \sup_{0 \leq \tilde{y} \leq 1} |u(\tilde{y}) - v(\tilde{y})| = \|u - v\|_\infty \leftarrow \text{unabh. von } y \end{aligned}$$

$$\leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \|u - v\|_\infty \cdot \int_0^1 |k(x,y)| dy$$

$$= \|u - v\|_\infty \sup_{0 \leq x \leq 1} \int_0^1 |k(x,y)| dy \stackrel{\text{Def}}{=} \gamma \cdot \|u - v\|_\infty$$

Da $\gamma < 1$ war, ist $T: X \rightarrow X$ eine Kontraktion.

Damit ist (1) bewiesen.

(2) In Teil (1) haben wir gezeigt, dass $\forall g \exists f: Tf = f$.

Für dieses f gilt

$$\|f\|_\infty \stackrel{\text{Def}}{=} \sup_{0 \leq x \leq 1} |f(x)| \stackrel{Tf=f}{=} \sup_{0 \leq x \leq 1} \left| g(x) - \int_0^1 k(x,y) f(y) dy \right|$$

$$\begin{aligned} &\stackrel{\text{Dreiecks-Ungl.}}{\leq} \sup_{0 \leq x \leq 1} |g(x)| + \sup_{0 \leq x \leq 1} \left| \int_0^1 k(x,y) f(y) dy \right| \\ &\leq \underbrace{\sup_{0 \leq x \leq 1} |g(x)|}_{\|g\|_\infty} + \sup_{0 \leq x \leq 1} \int_0^1 |k(x,y)| \underbrace{|f(y)|}_{\leq \|f\|_\infty} dy \\ &\leq \|g\|_\infty + \|f\|_\infty \cdot \underbrace{\sup_{0 \leq x \leq 1} \int_0^1 |k(x,y)| dy}_{\gamma} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \|f\|_\infty \leq \|g\|_\infty + \gamma \|f\|_\infty$$

$$\Leftrightarrow \|f\|_\infty (1 - \gamma) \leq \|g\|_\infty$$

$$\Leftrightarrow \|f\|_\infty \leq \frac{1}{1 - \gamma} \|g\|_\infty. \quad \square$$

11.1 a. $f(\underbrace{x_1, x_2, x_3}_{=x}) = x_1^2 + x_1 x_2 + \frac{1}{2} x_2 x_3^2$

$$\Rightarrow df = \sum_{n=1}^3 a_n dx_n \quad \text{mit } a_k(x) = df(e_k)(x) \\ = Df e_k(x) \\ = \partial_k f(x) \quad \forall x$$

Mit $\partial_1 f(x) = 2x_1 + x_2$
 $\partial_2 f(x) = x_1 + \frac{1}{2} x_3^2$
 $\partial_3 f(x) = x_2 x_3$ folgt

$$df = (2x_1 + x_2)dx_1 + (x_1 + \frac{1}{2}x_3^2)dx_2 + (x_2 x_3)dx_3$$

b. $V(x) = V(x_1, x_2, x_3) = \begin{pmatrix} x_1 x_3^2 \\ x_1^2 x_3^2 + 2 \\ x_3 - x_1 \end{pmatrix}, \quad \alpha_V(\cdot) = \langle V, \cdot \rangle$

$$\Rightarrow \alpha_V = \sum_{k=1}^3 a_k dx_k \quad \text{mit } a_k = \alpha_V(e_k) = \langle V, e_k \rangle = V_k \\ = \sum_{k=1}^3 V_k dx_k$$

Also ist

$$\alpha_V = (x_1 x_3^2)dx_1 + (x_1^2 x_3^2 + 2)dx_2 + (x_3 - x_1)dx_3.$$

11.2 $\alpha = (2xy + z^3)dx + x^2 dy + 3xz^2 dz$

Für eine Stammfunktion F muss gelten

$$\frac{\partial F}{\partial x} = 2xy + z^3, \quad \frac{\partial F}{\partial y} = x^2, \quad \frac{\partial F}{\partial z} = 3xz^2$$

$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} F(x, y, z) &= x^2 y + x z^3 + R_x(y, z) \\ F(x, y, z) &= x^2 y + R_y(x, z) \\ F(x, y, z) &= x z^3 + R_z(x, y) \end{aligned} \right\} \begin{aligned} &F(x, y, z) \\ &= x^2 y + x z^3 + C, \quad C \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

11.2

$$\alpha = x dy - y dx$$

$$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2 : \gamma(t) = e^t \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$$

Sei $a < b$

$$\int_{\gamma} \alpha = \int_a^b \alpha(\gamma(t)) [\dot{\gamma}(t)] dt$$

$$(1) \alpha(\gamma(t)) = e^t \cos t dy - e^t \sin t dx$$

$$(2) \dot{\gamma}(t) = e^t \begin{pmatrix} \cos t - \sin t \\ \sin t + \cos t \end{pmatrix}$$

Also

$$(2) \Rightarrow \alpha(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) =$$

$$\left(\underbrace{e^t \cos t}_{\text{Koeff}} \underbrace{dy}_{\mathbb{R}^2, \mathbb{R}} - \underbrace{e^t \sin t}_{\text{Koeff}} \underbrace{dx}_{\mathbb{R}^2, \mathbb{R}} \right) \begin{pmatrix} e^t (\cos t - \sin t) \\ e^t (\sin t + \cos t) \end{pmatrix}$$

$$= (e^t \cos t dy - e^t \sin t dx) (e^t (\cos t - \sin t) \vec{e}_x + e^t (\sin t + \cos t) \vec{e}_y)$$

↑
duale Basis zu $(\vec{e}_x, \vec{e}_y)$ in $\mathbb{R}^2$

$$\left[\begin{array}{ll} dx \vec{e}_x = 1, & dx \vec{e}_y = 0 \\ dy \vec{e}_x = 0 & dy \vec{e}_y = 1 \end{array} \right]$$

$$= e^{2t} \cos t (\sin t + \cos t) - e^{2t} \sin t (\cos t - \sin t)$$

$$= e^{2t} [\cancel{\cos t \sin t} + \cos^2 t - \cancel{\sin t \cos t} + \sin^2 t]$$

$$= e^{2t}$$

$$\Rightarrow \int_{\gamma} \alpha = \int_a^b e^{2t} dt = \frac{1}{2} (e^{2b} - e^{2a}) \quad \square$$