

Analysis II im SS 2011 – Kurzschrift, Ergänzung

Prof. Dr. C. Löh

Wintersemester 2011/12

Satz (Trennung der Variablen). *Seien $I, J \subset \mathbb{R}$ offene Intervalle, seien $h: I \rightarrow \mathbb{R}$ und $g: J \rightarrow \mathbb{R}$ stetig und sei $(t_0, x_0) \in I \times J$. Wir betrachten das Anfangswertproblem*

$$\begin{aligned} \text{Gesucht: } y &\in C^1(\langle \mathbb{R}^1 \rangle, \langle \mathbb{R}^1 \rangle) \quad \text{mit} \\ y' &= h \cdot (g \circ y) \\ y(t_0) &= x_0 \end{aligned}$$

Dann gilt:

1. Ist $g(x_0) = 0$, so ist die konstante Funktion $x_0: I \rightarrow \mathbb{R}$ eine Lösung dieses Anfangswertproblems (im allgemeinen ist diese Lösung jedoch nicht eindeutig).
2. Ist $g(x_0) \neq 0$, so existieren $\delta, \varepsilon \in \mathbb{R}_{>0}$, so dass

$$\begin{aligned} y: (t_0 - \delta, t_0 + \delta) &\rightarrow \mathbb{R} \\ t &\mapsto G^{-1} \circ H(t), \end{aligned}$$

wobei

$$\begin{aligned} G: (x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon) &\rightarrow \mathbb{R} \\ x &\mapsto \int_{x_0}^x \frac{1}{g(s)} ds, \\ H: (t_0 - \delta, t_0 + \delta) &\rightarrow \mathbb{R} \\ t &\mapsto \int_{t_0}^t h(s) ds, \end{aligned}$$

wohldefiniert und eine Lösung des obigen Anfangswertproblems ist.

Ist $\tilde{y} \in C^1((t_0 - \delta, t_0 + \delta), \mathbb{R})$ eine Lösung des obigen Anfangswertproblems, so ist $y = \tilde{y}$.

Beweis. Zu 1. Dies rechnet man leicht nach.

Zu 2. *Existenz.* Da g stetig und $g(x_0) \neq 0$ ist, gibt es ein $\varepsilon \in \mathbb{R}_{>0}$ mit $(x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon) \subset J$ und

$$g|_{(x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon)} > 0 \quad \text{oder} \quad g|_{(x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon)} < 0.$$

Insbesondere ist dann G wohldefiniert. Nach dem Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung ist G stetig differenzierbar mit $G' = 1/g$; also ist G streng monoton und somit invertierbar, und $G((x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon))$ ist ein offenes Intervall. Da G stetig differenzierbar ist und $G' = 1/g$ keine Nullstellen besitzt, ist auch die Umkehrabbildung G^{-1} stetig differenzierbar.

Da h stetig ist, ist auch H stetig (sogar stetig differenzierbar). Außerdem ist nach Konstruktion $H(t_0) = 0 = G(x_0)$. Also gibt es ein $\delta \in \mathbb{R}_{>0}$ mit $(t_0 - \delta, t_0 + \delta) \subset I$ und

$$H((t_0 - \delta, t_0 + \delta)) \subset G((x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon)).$$

Somit ist y wohldefiniert und stetig differenzierbar. Nach Konstruktion gilt

$$y(t_0) = G^{-1}(H(t_0)) = G^{-1}(0) = x_0,$$

und für alle $t \in (t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ ist

$$\begin{aligned} y'(t) &= (G^{-1} \circ H)'(t) \\ &= (G^{-1})'(H(t)) \cdot H'(t) \\ &= \frac{1}{G'(G^{-1}(H(t)))} \cdot H'(t) \\ &= \frac{1}{\frac{1}{g(y(t))}} \cdot h(t) \\ &= g(y(t)) \cdot h(t). \end{aligned}$$

Also ist y eine Lösung des obigen Anfangswertproblems auf $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$.

Eindeutigkeit. Wir gehen wie im Beweis des Satzes von Picard-Lindelöf vor, d.h. wir verwenden ein Zusammenhangsargument um von lokaler Eindeutigkeit auf Eindeutigkeit auf dem Intervall $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ zu schließen:

Sei $\tilde{y} \in C^1((t_0 - \delta, t_0 + \delta), \mathbb{R})$ eine Lösung des obigen Anfangswertproblems. Wir betrachten

$$\tilde{I} := \{t \in (t_0 - \delta, t_0 + \delta) \mid y(t) = \tilde{y}(t)\}$$

und zeigen, dass $\tilde{I} = (t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ ist. Da das Intervall $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ zusammenhängend ist, genügt es zu zeigen, dass \tilde{I} nicht-leer und in $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ offen und abgeschlossen ist.

- Es ist $\tilde{I} \neq \emptyset$, denn nach Voraussetzung ist

$$\tilde{y}(t_0) = x_0 = y(t_0),$$

und damit $t_0 \in \tilde{I}$.

- Es ist \tilde{I} in $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ abgeschlossen, denn

$$\tilde{I} = (y - \tilde{y})|_{(t_0 - \delta, t_0 + \delta)}^{-1}(\{0\})$$

und $(y - \tilde{y})|_{(t_0 - \delta, t_0 + \delta)}$ ist stetig und $\{0\} \subset \mathbb{R}$ ist abgeschlossen.

- Es ist \tilde{I} in $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ offen, denn: Sei $t_1 \in \tilde{I}$. Dann ist

$$\tilde{y}(t_1) = y(t_1) = G^{-1}(H(t_1)) \in (x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon).$$

Da \tilde{y} stetig ist, existiert also ein $\delta_1 \in \mathbb{R}_{>0}$ mit $(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1) \subset (t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ und

$$\tilde{y}((t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)) \subset (x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon).$$

Also ist $G \circ \tilde{y}|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)}$ definiert und da \tilde{y} eine Lösung der obigen Differentialgleichung ist, erhalten wir für alle $t \in (t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)$:

$$\begin{aligned} (G \circ \tilde{y})'(t) &= G'(\tilde{y}(t)) \cdot \tilde{y}'(t) \\ &= \frac{1}{g(\tilde{y}(t))} \cdot h(t) \cdot g(\tilde{y}(t)) \\ &= h(t) \\ &= H'(t). \end{aligned}$$

Also ist $(G \circ \tilde{y} - H)|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)}$ konstant. Wegen

$$(G \circ \tilde{y} - H)(t_1) = G(\tilde{y}(t_1)) - H(t_1) = G(y(t_1)) - H(t_1) = H(t_1) - H(t_1) = 0$$

ist $(G \circ \tilde{y} - H)|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)} = 0$. Daraus folgt

$$\tilde{y}|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)} = G^{-1} \circ H|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)} = y|_{(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1)}.$$

Somit ist $(t_1 - \delta_1, t_1 + \delta_1) \subset \tilde{I}$. Dies zeigt, dass \tilde{I} in $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ offen ist. Also ist $\tilde{I} = (t_0 - \delta, t_0 + \delta)$, womit die Eindeutigkeitsaussage gezeigt ist. \square

Caveat. Der Beweis der Eindeutigkeitsaussage im zweiten Teil ist in vielen Büchern inkorrekt!