

5. Vektorfelder und dynamische Systeme

Def 5.1 C^∞ -Vektorfeld X

Abbildung

$$X: M \rightarrow TM$$

mit

$$\bullet \forall_p \quad X(p) = X_p \in T_p M$$

\bullet Für jede Karte φ von M

$$T\varphi \circ X: U \subset M \rightarrow T\mathbb{R}^m \cong \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \\ C^\infty.$$

$$T(TM) = \{ C^\infty\text{-Vektorfelder auf } M \}$$

Beispiel 5.2 $X: S^1 \rightarrow TS^1$

$$(x, y) \mapsto (-y, x) \in T_{(x, y)} S^1$$

z.B. Karte $\varphi = \phi^{-1}$

$$\phi: (0, 2\pi) \rightarrow S^1, \quad \theta \mapsto (\cos \theta, \sin \theta)$$

$$\begin{aligned} X(\phi(\theta)) &= (-\sin \theta, \cos \theta) = \frac{d}{d\theta} \phi(\theta) \\ &= T_\theta \phi \left(\frac{d}{d\theta} \right) \end{aligned}$$

Also

$$T_p \varphi (X_p) = T_{\phi(\phi^{-1}(p))} \phi^{-1} \left(T_{\phi^{-1}(p)} \phi \frac{d}{d\theta} \right) = \frac{d}{d\theta} \Big|_{\phi^{-1}(p)}$$

Sicherlich glatt ∇

Allgemein $\varphi: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ Karte

$$X|_U = \sum_{j=1}^m X_j^\varphi \frac{\partial}{\partial x_j}$$

X C^∞ -Vektorfeld \Leftrightarrow Für jede Karte $X_j^\varphi \in C^\infty$.

Beachte. $\frac{\partial}{\partial x_j}|_p = T_{\varphi(p)} \varphi^{-1} \left(\frac{\partial}{\partial x_j} \Big|_{\varphi(p)} \right)$

$\frac{\partial}{\partial x_j}$ Standard Basis von $T_{\varphi(p)} \mathbb{R}^m$.

Also für $r \in \mathbb{R}^m$

$$T\varphi \cdot X \cdot \varphi^{-1}(r)$$

$$= T_{\varphi^{-1}(r)} \varphi \sum_{j=1}^m X_j^\varphi(\varphi^{-1}(r)) \frac{\partial}{\partial x_j} \Big|_{\varphi^{-1}(r)}$$

$$= \sum_{j=1}^m X_j^\varphi(\varphi^{-1}(r)) \frac{\partial}{\partial x_j} \Big|_r$$

$$\approx \begin{pmatrix} X_1^\varphi \circ \varphi^{-1} \\ \vdots \\ X_m^\varphi \circ \varphi^{-1} \end{pmatrix} (r)$$

Def 5.3 (Integralkurve)

$$c: (a, b) \rightarrow M; \quad c'(t) = X(c(t)).$$

In Koordinaten

$$\begin{pmatrix} x_1 \circ c \\ \vdots \\ x_m \circ c \end{pmatrix}'(t) = (\varphi \circ c)'(t) = T_{c(t)} \varphi (c'(t))$$

$$= T_{c(t)} \varphi X(c(t))$$

$$= \begin{pmatrix} X_1^\varphi(c(t)) \\ \vdots \\ X_m^\varphi(c(t)) \end{pmatrix}$$

In der Karte φ ist $c'(t) = X(c(t))$
 äquivalent zu der autonomen gewöhnlichen
Differentialgleichung

$$(\varphi \circ c)'(t) = \begin{pmatrix} X_1^\varphi \circ \varphi^{-1} \\ \vdots \\ X_m^\varphi \circ \varphi^{-1} \end{pmatrix} (\varphi \circ c)(t)$$

mit $X_j^\varphi \circ \varphi^{-1} \in C^\infty(\varphi(U))$.

Exkurs: Autonome Dgl.

Lokale Situation:

$$f: \overline{B(y_0, r)} \subset \mathbb{R}^m \longrightarrow \mathbb{R}^m$$

 C^∞ -Abbildung (Vektorfeld!). f Lipschitz-

$$|f(x) - f(y)| \leq L |x - y|, \quad L > 0.$$

Für $y \in B(y_0, r)$ sei $F(t, y)$ die maximale Lösung des AWP

$$\partial_t F(t, y) = f(F(t, y))$$

$$F(0, y) = y$$

$$a(y) < t < b(y).$$

1. Ziel: Abschätzung von $b(y)$ nach unten bzw. $a(y)$ nach oben!

$$F(t, y) = y + \int_0^t f(F(s, y)) ds$$

Folglich für $|t| \leq 1$

$$|F(t, y) - y_0| = \left| y - y_0 + \int_0^t f(F(s, y)) ds \right|$$

$$\leq |y - y_0| + |t| |f(y_0)| + \int_0^t |f(F(s, y)) - f(y_0)| ds$$

$$\leq |y - y_0| + |f(y_0)| + L \int_0^t |F(s, y) - y_0| ds.$$

Lemma von Gronwall 5.4 $[a, b] \subset \mathbb{R}$,
 $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}_+$ stetig.

Falls

$$f(t) \leq C + \int_a^t f(s) g(s) ds,$$

so folgt

$$f(t) \leq C e^{\int_a^t g(s) ds}.$$

Bew. $F(t) := C + \int_a^t f(s)g(s)ds \geq f(t).$

$h(t) := F(t) e^{-\int_a^t g(s)ds}$ differenzierbar!

$h'(t) = (f(t) - F(t)) g(t) e^{-\int_a^t g} \leq 0,$

$h(0) = C.$

Also $h(t) \leq C,$ folglich

$f(t) \leq F(t) = h(t) e^{\int_a^t g} \leq C e^{\int_a^t g} . \square$

Gronwall liefert

$|F(t, y) - y_0| \leq (|y - y_0| + |F(y_0)|) e^{L|t|}$

Dies ist $< r$ falls

$L|t| < \log \frac{r}{|y - y_0| + |F(y_0)|}$

$\Leftrightarrow |t| < \frac{1}{L} \log \frac{r}{|y - y_0| + |F(y_0)|} .$

Für $y \in B(y_0, r)$ existiert $F(t, y)$
 mindestens für

$$|t| < \min\left(1, \frac{1}{L} \log \frac{r}{|y-y_0| + |f(y_0)|}\right)$$

Insbesondere: setzt man für $|y-y_0| \leq \frac{r}{2}$

$$c := \min\left(1, \frac{1}{L} \log \frac{r}{\frac{r}{2} + |f(y_0)|}\right)$$

so existiert $F(t, y)$ auf dem

Rechteck $\underline{(-c, c) \times \overline{B(y_0, \frac{r}{2})}}$.

z. Ziel: F differenzierbar

Fixiere $\rho < r$ und Intervall $[-\epsilon, \epsilon]$
 so, dass F auf $[-\epsilon, \epsilon] \times \overline{B(y_0, \rho)}$ definiert

ist.

$$y, \bar{y} \in \mathcal{B}(x_0, \rho) :$$

$$\begin{aligned} |F(t, y) - F(t, \bar{y})| &\leq |y - \bar{y}| + \left| \int_0^t f(F(s, y)) - f(F(s, \bar{y})) \, ds \right| \\ &\leq |y - \bar{y}| + L \left| \int_0^t |F(s, y) - F(s, \bar{y})| \, ds \right| \end{aligned}$$

Gronwall \Rightarrow

$$|F(t, y) - F(t, \bar{y})| \leq |y - \bar{y}| e^{L|t|}$$

Zeige: F stetig in (t_0, \bar{y}) :

$$|F(t, y) - F(t_0, \bar{y})| \leq |F(t, y) - F(t, \bar{y})| + |F(t, \bar{y}) - F(t_0, \bar{y})|$$

$$\leq |y - \bar{y}| \underbrace{e^{L|t|}}_{\leq e^{L\varepsilon}} + \underbrace{|F(t, \bar{y}) - F(t_0, \bar{y})|}_{\text{differenzierbar in } t.}$$

Stetige partielle Differenzierbarkeit:

$$\partial_t F(t, y) = f(F(t, y)) \quad \text{ist stetig!}$$

$$D_y F(t, y) = ?$$

Leite

$$\begin{aligned} \partial_t F(t, y) &= f(F(t, y)) \\ F(0, y) &= y \end{aligned}$$

nach y ab:

$$(*) \quad \begin{cases} \partial_t D_y F(t, y) = \overbrace{Df(F(t, y))}^{n \times n} \overbrace{D_y F(t, y)}^{n \times n} \\ D_y F(0, y) = \mathbb{I}. \end{cases}$$

(*) ist ein gewöhnliches Anfangswertproblem für eine matrixwertige Funktion!

$$\phi: (-\epsilon, \epsilon) \times B(x_0, \rho) \rightarrow \Pi(n, \mathbb{R})$$

die eindeutig bestimmte Lösung von

$$(**) \quad \begin{cases} \partial_t \phi(t, y) = Df(F(t, y)) \phi(t, y) \\ \phi(0, y) = \mathbb{I}. \end{cases}$$

Nach dem bisher Bewiesenen ist ϕ stetig!

Beh: $F(t, y)$ ist nach y differenzierbar
 und es gilt
 $D_2 F(t, y) = \phi(t, y)$.

Bew: Sei $(t, \bar{y}) \in (-\epsilon, \epsilon) \times B(y_0, \rho)$ fest
 gegeben.

$$\begin{aligned} & F(t, y) - F(t, \bar{y}) - \phi(t, \bar{y})(y - \bar{y}) \\ &= y - \bar{y} + \int_0^t f(F(s, y)) - f(F(s, \bar{y})) \, ds \\ &\quad - \int_0^t Df(F(s, \bar{y})) \phi(s, \bar{y})(y - \bar{y}) \, ds - (y - \bar{y}) \\ &= \int_0^t f(F(s, y)) - f(F(s, \bar{y})) - Df(F(s, \bar{y})) \phi(s, \bar{y})(y - \bar{y}) \, ds \end{aligned}$$

f ist stetig differenzierbar. Also

ist für $x, y \in \overline{B(y_0, \rho)}$

$$f(x) - f(y) = Df(y)(x-y) + R(x,y)|x-y|$$

mit $\lim_{x \rightarrow y} R(x,y) = 0$ gleichmäßig in y

Beweis hierfür:

7

$$f(x) - f(y) - Df(y)(x-y)$$

$$= \int_0^1 \{Df(tx + (1-t)y) - Df(y)\} (x-y) dt$$

Also

$$|R(x,y)| \leq \int_0^1 |Df(tx + (1-t)y) - Df(y)| dt$$

L

┘

Zu $\epsilon > 0$ $\exists \delta > 0$ $\forall x, y$ mit $|x-y| < \delta \Rightarrow |R(x,y)| < \epsilon$
d.h. $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0$

Wegen der Stetigkeit von F :

$$\forall \delta > 0 \exists \delta' > 0 \quad |x-y| < \delta' \Rightarrow |F(t,x) - F(t,y)| < \delta$$

(lokal gleichmäßig in t).

Folglich gilt (lokal glm. in s)

$$\begin{aligned} & f(F(s, y)) - f(F(s, \bar{y})) - Df(F(s, \bar{y}))\phi(s, \bar{y})(y - \bar{y}) \\ &= Df(F(s, \bar{y})) [F(s, y) - F(s, \bar{y}) - \phi(s, \bar{y})(y - \bar{y})] \\ & \quad + \underbrace{R(F(s, y), F(s, \bar{y})) | F(s, y) - F(s, \bar{y}) |}_{\leq \varepsilon |y - \bar{y}| e^{L|s|}} \end{aligned}$$

schließlich

$$\begin{aligned} & |F(t, y) - F(t, \bar{y}) - \phi(t, \bar{y})(y - \bar{y})| \\ & \leq \left| \int_0^t \|Df(F(s, \bar{y}))\| |F(s, y) - F(s, \bar{y}) - \phi(s, \bar{y})(y - \bar{y})| ds \right| \\ & \quad + \varepsilon |y - \bar{y}| \left| \int_0^t e^{L|s|} ds \right| \\ & \leq C_1 |y - \bar{y}| \varepsilon + C_2 \int_0^t |F(s, y) - F(s, \bar{y}) - \phi(s, \bar{y})(y - \bar{y})| ds \end{aligned}$$

also mit Gronwall

$$| \dots | \leq C_1 |y - \bar{y}| \varepsilon e^{C_2 |t|}$$

Damit ist $F(t,y)$ in der Tat nach
 y partiell differenzierbar und

$$D_y F(t,y) = \phi(t,y)$$

ist stetig.

Flow-Box-Theorem 5.5 s. 6.10, [GA]

Nun wie Section 6, [GA]

18
5.13