

3.4 Freidifferentiallösungen und die Lösung des inhomogenen Gleichung

Wir beginnen mit der einfacheren Gleichung, der Wärmeleitungsgleichung:

Lemma 1: Die total-integrierbare Funktion

$$E(x, t) := \begin{cases} H_t(x) = (4\pi t)^{\frac{u}{2}} e^{-\frac{|x|^2}{4t}}, & t > 0; \\ 0 & , t \leq 0 \end{cases}$$

ist eine Freidifferentiallösung des Wärmeleitungsoperators $L = \frac{\partial}{\partial t} - \Delta$. ($\Delta = \sum_{k=1}^u \frac{\partial^2}{\partial x_k^2} = \Delta_x$)

Bew.: Der adjungierte Operator ist $L^* = -\frac{\partial}{\partial t} - \Delta$, und für $\varphi \in C_0^2(\mathbb{R}^{u+1})$ erhalten wir

$$\int_{\mathbb{R}^{u+1}} E(x, t) L^* \varphi(x, t) dx dt$$

$$= - \int_0^\infty \int_{\mathbb{R}^u} H_t(x) \left(\frac{\partial}{\partial t} + \Delta \right) \varphi(x, t) dx dt$$

$$= - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_0^\infty \int_{\mathbb{R}^u} H_t(x) \left(\frac{\partial}{\partial t} + \Delta \right) \varphi(x, t) dx dt.$$

Nun integrieren wir zweimal partiell nach der Ortsvariable und wählen so den Δ -Operator auf $H_t(x)$ ab. Daraus ergibt sich leicht Beobachtung von

$$\Delta H_t(x) = \frac{\partial}{\partial t} H_t(x)$$

$$\text{...} = - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} \int_0^\infty \left(\frac{\partial}{\partial t} H_\varepsilon(x) \right) \varphi(x, t) + H_\varepsilon(x) \frac{\partial \varphi}{\partial t}(x, t) dx dt \quad (15)$$

$$\underset{\text{Feststellen}}{=} \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} - \int_0^\infty \frac{\partial}{\partial t} (H_\varepsilon(x) \varphi(x, t)) dt dx$$

$$= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} H_\varepsilon(x) \cdot \varphi(x, \varepsilon) dx$$

$$= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} H_\varepsilon(x) \varphi(x, 0) dx + \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} H_\varepsilon(x) (\varphi(x, \varepsilon) - \varphi(x, 0)) dx$$

$$= \varphi(0, 0),$$

denn $(H_\varepsilon)_{\varepsilon > 0}$ ist eine approximative Element, und
denn 2. Squeeze-Satz kann nun durch

$$\int_{\mathbb{R}^n} H_\varepsilon(x) \cdot (\varphi(x, \varepsilon) - \varphi(x, 0)) dx \leq \sup_{x \in \mathbb{R}^n} |\varphi(x, \varepsilon) - \varphi(x, 0)| \xrightarrow[\varepsilon \rightarrow 0]{} 0 \quad \square$$

Abschließend.

22.12.21

Weiterhin ist diese Fredholm-Gleichung mit einer Fredholm-Gleichung $f \in C_0^2(\mathbb{R}^{n+1})$ folgt, erhalten wir nach Satz 1 des Abschnitts 2.3 (über Fredholm-Gleichungen)

$$\text{Lust } u(x, t) := E * f(x, t)$$

$$= \int_{\mathbb{R}^{n+1}} E(x-y, t-s) f(y, s) dy ds$$

$$= \int_{-\infty}^t \int_{\mathbb{R}^n} H_{t-s}(x-y) f(y, s) dy ds \quad (\text{weil } E(x, t)=0 \text{ für } t \leq 0)$$

eine Lösung $u \in C^2(\mathbb{R}^{n+1})$ oder die homogenen W.L.G

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x,t) - \Delta u(x,t) = f(x,t).$$

Hierbei ist es zweig sinnvoll, falls f und $f(x,t) \neq 0$ für $t < 0$ zu betrachten; auch die Regularitätsvoraussetzung für f ist zu stark. Um einen Existenzsatz zu formulieren, setzen wir

$$C^{2,1}(\mathbb{R}^n \times I) = \{f \in C^1(\mathbb{R}^n \times I) : f \text{ ist } 2\text{-mal stetig differenzierbar nach den } x\text{-Variablen}\}$$

$$C_0^{2,1}(\mathbb{R}^n \times I) = \{f \in C^{2,1}(\mathbb{R}^n \times I) : f \text{ hat kompakten Träger}\}. \quad \text{Dann gilt:}$$

Satz 1: Es seien $f \in C_0^{2,1}(\mathbb{R}^n \times [0, \infty))$, $u_0 \in C(\mathbb{R}^n) \cap L^\infty(\mathbb{R}^n)$

und

$$u(x,t) := \begin{cases} \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_{t-s}(x-y) f(y,s) dy ds + \int_{\mathbb{R}^n} H_t(x-y) u_0(y) dy, & t > 0 \\ u_0(x), & t = 0. \end{cases}$$

Dann ist $u \in C^{2,1}(\mathbb{R}^n \times (0, \infty)) \cap C(\mathbb{R}^n \times [0, \infty))$ eine Lösung des Cauchy-Problems $u(x,0) = u_0(x)$ für die inhomogene Wärmeleitungsgleichung

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x,t) - \Delta u(x,t) = f(x,t).$$

Bew.: Wir setzen für $t > 0$

$$\begin{aligned} u_p(x, t) &= \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_{t-s}(x-y) f(y, s) dy ds \\ &= \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_s(y) \cdot f(x-y, t-s) dy ds. \end{aligned}$$

Dann gilt offensichtlich $\lim_{t \rightarrow 0} u_p(x, t) = 0$ und nach Satz 1 des vorigen Abschnitts ist dies noch zu zeigen, dass u_p die inhomogene Gleichung löst. Aufgrund der Trägerveraessetzung der f können wir weiter den Integral nach der Ortsvariablen differenzieren und erhalten

$$\begin{aligned} \Delta u_p(x, t) &= \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_s(y) \Delta_x f(x-y, t-s) dy ds \\ &= \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_s(y) (-\Delta_y) f(x-y, t-s) dy ds \\ \text{part.} \quad &= \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} ((-\Delta_y) H_s(y)) f(x-y, t-s) dy ds. \end{aligned}$$

Zur Zeitableitung müssen wir zusätzlich den Hauptsatz beachten und erhalten

$$\begin{aligned} \frac{\partial u_p}{\partial t}(x, t) &= \int_{\mathbb{R}^n} H_t(y) \cdot f(x-y, 0) dy \\ &\quad + \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_s(y) \cdot \frac{\partial}{\partial t} f(x-y, t-s) dy ds =: I + II \end{aligned}$$

$$\text{Lernt } II = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} H_S(y) \left(-\frac{\partial}{\partial s} f(x-y, t-s) \right) dy ds$$

So dass

$$\frac{\partial u_p}{\partial t}(x, t) - \Delta u_p(x, t) = \int_{\mathbb{R}^n} H_t(y) f(x-y, 0) dy$$

$$+ \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} - \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} \left(\frac{\partial}{\partial s} H_s(y) \right) f(x-y, t-s) + H_s(y) \frac{\partial f}{\partial s}(x-y, t-s) dy ds$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n} H_t(y) \cdot f(x-y, 0) dy$$

$$+ \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{\mathbb{R}^n} H_\varepsilon(y) f(x-y, t-\varepsilon) dy - \int_{\mathbb{R}^n} H_t(y) f(x-y, 0) dy$$

$= f(x, t)$, wiederum, weil $(H_\varepsilon)_{\varepsilon > 0}$ eine Approximation des Kernels ist, vgl. Bsp. von Lemma 1. \square

Die Struktur der Lösung der inhomogenen Gleichung im Satz 1 ist

$$u(t) = W(t) u_0 + \int_0^t W(t-s) f(s) ds$$

Lernt einer solchen $(W(t))_{t \geq 0}$ von Evolutionsoperatoren, die im vorliegenden Fall gegeben sind durch

$$W(t) u_0(x) = H_t * u_0(x)$$

(160)

Diese Streether ist bei allen Evoluteen gleichmäig
lert einer Zeitabfolge erster Ordnung zu finaee,
was als Dehauelesches Prinzip bezeichnet wird.
Eine sehr einfaches Bsp. hierfür ist Huue bereits
früher, in Analysis II beqflekt. Ein System

$$y'(t) = Ay(t), \quad A \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad y \in C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$$

gewöhnlicher linearer Ogle. 1. Ordnung lert
die fangsbedingung $y(0) = y_0 \in \mathbb{R}^n$ hat die Lösung

$$y(t) = \exp(tA)y_0$$

lert die Scher $(\exp(tA))_{t \in \mathbb{R}}$ von $n \times n$ -Matrizen
wird als Lösungsfundamentalsystem (LFS) be-
zeichnet. Die Lösung des inhomogenen Systems

$$y'(t) - Ay(t) = f(t), \quad f \in C(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$$

lert $y(0) = y_0$ kann dann geschrieben werden

$$\text{als } y(t) = \exp(tA)y_0 + \int_0^t \exp((t-s)A)f(s)ds.$$

In Ans II wird das oft als "Variation der Kon-
stanten" Formel bezeichnet.

für die freie Schrödinger-Gleichung kann man eine
Frequenzentfalllösung nicht so einfach angeben wie
für die Wärmeleitungsgleichung, weil der Schrödinger-
Kern

$$S_t(x) = \frac{1}{(4\pi i t)} u \cdot e^{i \frac{|k|^2}{4t}} \quad (t \neq 0)$$

für $u \geq 2$ nicht lokal integrierbar ist. Eine Frequenz-
entfalllösung ist im allgemeinen Fall tatsächlich eine
leicht-reflective Distribution.

Lema 2: Eine Frequenzentfalllösung der freien
Schrödinger-Gleichung ist gegeben durch die Distri-
butionen $T: C_0^\infty(\mathbb{R}^{n+1}) \rightarrow \mathbb{C}, \psi \mapsto T[\psi]$ mit

$$T[\psi] := \frac{-i}{(2\pi)^n} \int_{\mathbb{R}^n} \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} \tilde{f}_x \psi(x, t) dt d\xi.$$

Hierbei bezeichnet \tilde{f}_x die partielle Fouriertransfor-
mation bezüglich der Raumvariablen. Eine
andere Darstellung von T ist

$$T[\psi] = -i \int_0^\infty \frac{1}{(4\pi i t)} u \left(\int_{\mathbb{R}^n} e^{i \frac{|k|^2}{4t} + (x, k)} \psi(x, t) dx \right) dt,$$

und hierbei kann die Integration reihenfolge
leicht vertauscht werden.

Bew.: (1) Zuerst ist z.z., dass durch T (wie angegeben) tatsächlich eine Differenzierbarkeit definiert wird. Die Linearität ist offensichtlich. Zuletzt nachzuweisen der Stetigkeit sei $(Y_k)_k$ eine Folge in $C_0^\infty(\mathbb{R}^n)$ mit $\|Y_k\|_\infty \rightarrow 0$ ($k \rightarrow \infty$), also auf

Sepp $Y_k \subset B_R(0) \subset \mathbb{R}^{n+1}$ und hier $\|(D_x, \partial_t)^\beta Y_k\|_\infty = 0 \forall \beta \in \mathbb{N}_0^n$.

Dann ist $\mathcal{F}_x Y_k(\xi, t) = \frac{1}{(1+|\xi|^2)^n} \cdot \mathcal{F}_x (1-\Delta)^n Y_k(\xi, t)$ und

$$i(2\pi)^2 T[Y_k] = \int_{\mathbb{R}^n} (1+|\xi|^2)^{-n} \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x (1-\Delta)^n Y_k(\xi, t) dt d\xi.$$

Aufgrund des Lebesgue'schen Koeffizientensatzes reicht es z.B.z., dass das innere Integral gleichmäßig (in ξ) gegen Null konvergiert. Dazu schreiben wir ab:

$$\left| \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x (1-\Delta)^n Y_k(\xi, t) dt \right|$$

$$\leq \int_{\mathbb{R}} |\mathcal{F}_x (1-\Delta)^n Y_k(\xi, t)| dt$$

$$\leq \int_{\mathbb{R}^{n+1}} |(1-\Delta)^n Y_k(x, t)| dx dt \quad \begin{matrix} (\text{Riemann-}) \\ (\text{Lebesgue}) \end{matrix}$$

$$\leq \omega_{n+1} \cdot \mathbb{R}^{n+1} \|(1-\Delta)^n Y_k\|_\infty \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty).$$

Daraus ist der Nachweis der Stetigkeit von T erbracht.

(2) Für $L = i \frac{\partial}{\partial t} + \Delta$ ist $L^* = -i \frac{\partial}{\partial t} + \Delta$ und wir haben (163)

$$T[L^* \psi] = \frac{-i}{(2\pi)^{n/2}} \int_{\mathbb{R}^n} \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x (-i \frac{\partial}{\partial t} + \Delta) \psi(\xi, t) dt d\xi$$

$\psi \in C_c^\infty(\mathbb{R}^{n+1})$

$$= \frac{-i}{(2\pi)^{n/2}} \int_{\mathbb{R}^n} \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} (-i \frac{\partial}{\partial t} - |\xi|^2) \mathcal{F}_x \psi(\xi, t) dt d\xi$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^{n/2}} \int_{\mathbb{R}^n} - \int_0^\infty e^{-it|\xi|^2} \frac{\partial}{\partial t} \mathcal{F}_x \psi(\xi, t) + \underbrace{(-i|\xi|^2) e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x \psi(\xi, t)}_{= \frac{\partial}{\partial t} e^{-it|\xi|^2}} dt d\xi$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^{n/2}} \int_{\mathbb{R}^n} - \int_0^\infty \frac{\partial}{\partial t} (e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x \psi(\xi, t)) dt d\xi$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^{n/2}} \int_{\mathbb{R}^n} \mathcal{F}_x \psi(\xi, 0) d\xi = \psi(0, 0),$$

so bei einer Schritt die Fourier-Inversion für alle verwendet wurde.

(3) In der angegebene Def. ist wegen $\psi \in C_c^\infty(\mathbb{R}^{n+1})$ und daher die Integrationsreihe folge vertauschbar und daher

$$T[\psi] = -i \int_0^\infty (2\pi)^{n/2} \int_{\mathbb{R}^n} e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x \psi(\xi, t) d\xi dt$$

$$\text{Fourier-} \\ \text{inversion} = -i \int_0^\infty \mathcal{F}_x^{-1} e^{-it|\xi|^2} \mathcal{F}_x \psi(0, t) dt$$

$$\text{Lemma 3.2} = -i \cdot \int_0^\infty \underbrace{\frac{1}{14\pi i t} \int_{\mathbb{R}^n} e^{i \frac{|x|^2}{4t}} \psi(x, t) dx}_{dt} dt$$

$S_t * \psi(0, t)$, Faltrung über x .

Eine Lösung des Aufgabenträgers für die inhomogene freie Schrödinger-Gleichung erhalten wir wieder mit Hilfe des Duhamelschen Prinzips: (164)

Satz 2: Es sei $f \in L^1(\mathbb{R}^{n+1})$, so dass die Abhängigkeit $t \mapsto \int_{\mathbb{R}^n} (1 + |\xi|^2) \hat{F}_x f(\xi, t) d\xi$ stetig ist. Dann ist

$$u_p(x, t) := \frac{-i}{(2\pi)^{\frac{n}{2}}} \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} e^{ix \cdot \xi - it|\xi|^2 + is|\xi|^2} \hat{F}_x f(\xi, s) d\xi ds \\ = -i \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} S_{t-s}(x-y) f(y, s) dy ds$$

in $C^1(\mathbb{R}^{n+1})$ und löst das Problem

$$i \frac{\partial u}{\partial t}(x, t) + \Delta u(x, t) = f(x, t), \quad u(x, 0) = 0.$$

Beweis: (1) Hierbei ist $S_t(x) = \frac{1}{(4\pi i t)^n} e^{i \frac{|x|^2}{4t}}$.

(2) Bei der zweiten Darstellung kann die Integrationsreihenfolge nicht vertauscht werden.

(3) Eine Lösung der homogenen Gleichung laut Aufgabentext $u(x, 0) = u_0(x)$ erhält man, indem man zu u_p eine Lösung der homogenen Gleichung hinzufügt, die das Aufgabestrichen gezeigt.

Bew. (des Satzes): Die Voraussetzung gewährleistet, dass für alle $t \in \mathbb{R}$

$$\hat{F}_x f(\cdot, t) \in L^1(\mathbb{R}^n)$$

ist und dass

$$f(\cdot, t) = (2\pi)^{\frac{n}{2}} \int_{\mathbb{R}^n} e^{i \cdot \xi} \hat{f}_x(\xi, t) d\xi \in L^1(\mathbb{R}^n).$$

(165)

Daher liefert Lemma 3 im Abschnitt 3.2 die Übereinstimmung der beiden Darstellungen.

Die Gleichung $u_p(x, 0) = 0$ ist offensichtlich.

Zu Regelmäßt und Dgl.: Wie bei Bem. von Satz 2 im Abschnitt 3.3 können wir x -Ableitungen und Integrationen vertauschen und erhalten

$$\Delta u_p(x, t) = \frac{-i}{(2\pi)^{\frac{n}{2}}} \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} (-i|\xi|^2) e^{ix\xi - i(t-s)|\xi|^2} \hat{f}_x(\xi, s) d\xi ds$$

(Die Existenz des Integrals wird durch die Voraussetzung "t ↦ ∫_{\mathbb{R}^n} (1+|\xi|^2) \hat{f}_x(\xi, t) d\xi" ist stetig" ja gesichert.) Für die Differentiierung müssen wir zusätzlich die variable obere Integralgrenze beachten:

$$i \frac{\partial u_p}{\partial t}(x, t) = \frac{1}{(2\pi)^{\frac{n}{2}}} \int_{\mathbb{R}^n} e^{ix\xi} \hat{f}_x(\xi, t) d\xi$$

$$+ \frac{1}{(2\pi)^{\frac{n}{2}}} \cdot \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} (-i|\xi|^2) e^{ix\xi - i(t-s)|\xi|^2} \hat{f}_x(\xi, s) d\xi ds$$

Hierbei ist der erste Summand nach der Faktoreinteilung gerade $= f(x, t)$, der zweite addiert sich mit $\Delta u_p(x, t)$ genau zu Null, also ist

$$i \frac{\partial u_p}{\partial t}(x, t) + \Delta u_p(x, t) = f(x, t). \quad \square$$