

Obyčejné diferenciální rovnice

0. Přípravná kapitola

In: Jaroslav Kurzweil (author): Obyčejné diferenciální rovnice. (Czech). Praha: SNTL - Nakladatelství technické literatury, 1978. pp. 11--16.

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/402078>

Terms of use:

© Jaroslav Kurzweil, 1978

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

Přípravná kapitola

0.1. V této kapitole nebudeme ještě mluvit o diferenciálních rovnicích, ale zavedeme některá označení a připomeneme některé základní pojmy zvláště z matematické analýzy.

Množinu reálných čísel budeme značit R , *množinu komplexních čísel* C ; n bude znamenat *přirozené číslo*, i, j, \dots celá čísla. *Prázdnou množinu* značíme \emptyset . Jako obvykle $\alpha \in A$ znamená, že α je *prvkem množiny* A .

Je-li U daná množina a V vlastnost prvků z množiny U , bude $\{x \in U \mid V(x)\}$ znamenat množinu takových prvků x z U , které mají vlastnost V ; je-li jasné ze souvislosti, že x bereme z množiny U , můžeme psát $\{x \mid V(x)\}$ místo $\{x \in U \mid V(x)\}$. Např. jsou-li a, b reálná čísla, $a < b$, je $\{x \in R \mid a \leq x \leq b\}$ uzavřený interval s krajními body a, b ; značíme jej $\langle a, b \rangle$. Podobně $\{x \mid a < x < b\} = (a, b)$ je otevřený interval s krajními body a, b a $\{x \mid a \leq x < b\} = [a, b)$, $\{x \mid a < x \leq b\} = (a, b]$ jsou polouzavřené intervaly. Mezi intervaly budeme počítat také množiny $R = (-\infty, \infty)$, $\{x \mid x < a\} = (-\infty, a)$, $\{x \mid x > a\} = (a, \infty)$, $\{x \mid x \leq a\} = (-\infty, a]$, $\{x \mid x \geq a\} = [a, \infty)$; z nich první je současně otevřený i uzavřený, druhé dva jsou otevřené a poslední dva jsou uzavřené. Z formálních důvodů se obvykle mezi intervaly zařazují množiny, které obsahují jediné reálné číslo, a množina prázdná; tyto množiny se nazývají *degenerované intervaly*, zatímco intervaly, které obsahují více než jeden bod, se nazývají *nedegenerované*. Abychom se vyhnuli častému užívání slova „*nedegenerovaný*“, budeme v této knize intervalem rozumět pouze takový interval, který má více než jeden bod. Nechť \mathcal{I} je interval. Číslo $c \in \mathcal{I}$ se nazývá *vnitřní bod intervalu* \mathcal{I} , existuje-li takové číslo $\delta > 0$, že je $(c - \delta, c + \delta) \subset \mathcal{I}$. Zřejmě každý bod otevřeného intervalu je jeho vnitřním bodem.

Je-li $S \subset R$, pak supremum množiny S značíme $\sup_{s \in S} s$ nebo $\sup \{s \mid s \in S\}$ a obdobného značení užíváme u infima. $B \subset A$ znamená, že B je částí množiny A . $A - D$ znamená množinový rozdíl množin A a D , tj. $A - D = \{\alpha \in A \mid \alpha \notin D\}$. Jsou-li D_α množiny pro $\alpha \in A$, značíme jejich sjednocení $\bigcup_{\alpha \in A} D_\alpha$ nebo též $\bigcup \{D_\alpha \mid \alpha \in A\}$. Obdobně jejich průnik píšeme ve tvaru $\bigcap_{\alpha \in A} D_\alpha$ nebo $\bigcap \{D_\alpha \mid \alpha \in A\}$. $A_1 \times A_2 \times \dots \times A_n$ znamená kartézský součin množin A_1, A_2, \dots, A_n ; jeho elementy jsou

uspořádané n -tice $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ takové, že $\alpha_i \in A_i$ pro $i = 1, 2, \dots, n$ [a je $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ právě tehdy, je-li $\alpha_i = \beta_i$ pro $i = 1, 2, \dots, n$]. Přitom není podstatné, že prvky kartézského součinu $A_1 \times A_2 \times \dots \times A_n$ zapisujeme jako řádky $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$. Podstatné je jen, že víme, který prvek je na prvním, druhém, ..., n -tém místě. V některých případech je výhodné prvky kartézského součinu zapisovat jako sloupce

$$\begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix}.$$

R^n je kartézský součin množin $A_1 = R, A_2 = R, \dots, A_n = R$, tj.

$$R^n = \{(x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in R \text{ pro } i = 1, 2, \dots, n\}.$$

Obdobně je

$$C^n = \{(z_1, \dots, z_n) \mid z_i \in C \text{ pro } i = 1, 2, \dots, n\},$$

$$R \times C^n = \{(z_0, z_1, \dots, z_n) \mid z_0 \in R, z_i \in C \text{ pro } i = 1, 2, \dots, n\}.$$

Speciálně je $R^1 = R, C^1 = C$.

0.2. Nechť U, V jsou množiny. $f: U \rightarrow V$ znamená, že f je *zobrazení množiny U do množiny V* [tj. ke každému $x \in U$ je přiřazen bod $f(x) \in V$]. U je *definiční obor zobrazení f* , V je *obor hodnot*. Také se říká, že zobrazení f je definované na U a že zobrazuje U do V . Je-li $\tilde{U} \subset U$, pak $f|_{\tilde{U}}$ znamená *restrikci zobrazení f na množinu \tilde{U}* , tj. $f|_{\tilde{U}}$ je zobrazení definované na \tilde{U} , $f|_{\tilde{U}}: \tilde{U} \rightarrow V$, a je $f|_{\tilde{U}}(x) = f(x)$ pro $x \in \tilde{U}$.

Je-li $V \subset R$ nebo $V \subset C$ nebo $V \subset R^n$ nebo $V \subset C^n$, říkáme, že f je *funkce*. $f(x)$ je *hodnota zobrazení (funkce) f v bodě x množiny U* ; mluvíme-li o zobrazení (funkci), užíváme symbolu f .

V některých případech budeme užívat staršího způsobu značení, kde se pracuje s pojmem *proměnné*. Jsou to zejména ty případy, kde se vyskytuje funkce definované pomocí elementárních funkcí; je-li např. $q: R \rightarrow R$, budeme mluvit o funkci $\sin[t q(t)]$ proměnné t , kde $t \in R$ (říká se též, že t probíhá množinu R).

0.3. Nechť je $\xi_i \in R$ (nebo $\xi_i \in C$) pro $i = 1, 2, \dots$. Číslo $\xi \in R$ (resp. $\xi \in C$) se nazývá *limita posloupnosti ξ_i* , jestliže ke každému číslu $\varepsilon > 0$ existuje číslo $K \in R$ tak, že je $\xi_i \in (\xi - \varepsilon, \xi + \varepsilon)$ pro $i \geq K$. To, že ξ je limita posloupnosti ξ_i , zapisujeme

$$\xi = \lim_{i \rightarrow \infty} \xi_i.$$

Nechť je $A \subset R, \tau \in R, f: A \rightarrow R$ (nebo $f: A \rightarrow C$). Číslo $\eta \in R$ (resp. $\eta \in C$) se nazývá *limita funkce f v bodě τ* , jestliže:

Existuje posloupnost $t_i, i = 1, 2, \dots$, taková, že je

$$\tau = \lim_{i \rightarrow \infty} t_i, t_i \in A, t_i \neq \tau \text{ pro } i = 1, 2, \dots, \quad (3.1)$$

$\eta = \lim_{i \rightarrow \infty} f(t_i)$ pro každou posloupnost $t_i, i = 1, 2, \dots$, která splňuje

$$(3.1). \quad (3.2)$$

To, že je η limita funkce f v bodě τ , zapisujeme

$$\eta = \lim_{t \rightarrow \tau} f(t).$$

V základech matematické analýzy se dokazuje, že číslo η je limita funkce f v bodě τ právě tehdy, jestliže platí:

$$A \cap [(\tau - \delta, \tau) \cup (\tau, \tau + \delta)] \neq \emptyset \quad \text{pro každé číslo } \delta > 0. \quad (3.3)$$

Ke každému číslu $\varepsilon > 0$ existuje takové číslo $\delta > 0$, že je

$$|f(t) - \eta| < \varepsilon \quad \text{pro } t \in A \cap [(\tau - \delta, \tau) \cup (\tau, \tau + \delta)]. \quad (3.4)$$

Jestliže platí tyto podmínky:

Existuje posloupnost t_i , $i = 1, 2, \dots$, taková, že je

$$\tau = \lim_{i \rightarrow \infty} t_i, \quad t_i \in A, \quad t_i > \tau \quad \text{pro } i = 1, 2, \dots, \quad (3.5)$$

$\eta = \lim_{i \rightarrow \infty} f(t_i)$ pro každou posloupnost t_i , $i = 1, 2, \dots$, která splňuje

$$(3.5), \quad (3.6)$$

pak číslo η se nazývá *limita zprava funkce f v bodě τ* a tato skutečnost se zapisuje rovnicí

$$\eta = \lim_{t \rightarrow \tau^+} f(t).$$

Obdobně se zavádí výrok „ η je *limita zleva funkce f v bodě τ* “; tento výrok se zapisuje

$$\eta = \lim_{t \rightarrow \tau^-} f(t).$$

Nechť je $s \in A$. Funkce f se nazývá *spojitá v bodě s* , jestliže platí

$$f(s) = \lim_{i \rightarrow \infty} f(t_i) \quad \text{pro každou posloupnost } t_i, \quad i = 1, 2, \dots, \text{ takovou, že} \\ \text{je } t_i \in A \quad \text{pro } i = 1, 2, \dots, \quad s = \lim_{i \rightarrow \infty} t_i. \quad (3.7)$$

Je známé, že funkce f je spojitá v bodě s právě tehdy, jestliže platí:

Ke každému číslu $\varepsilon > 0$ existuje takové číslo $\delta > 0$, že je

$$|f(t) - f(s)| < \varepsilon \quad \text{pro } t \in A \cap (s - \delta, s + \delta). \quad (3.8)$$

Funkce f se nazývá *spojitá*, je-li spojitá v každém bodě $s \in A$.

0.4. Nechť \mathcal{I} je interval, $f: \mathcal{I} \rightarrow R$ nebo $f: \mathcal{I} \rightarrow C$. Číslo $\zeta \in R$ (resp. $\zeta \in C$) se nazývá *derivace funkce f v bodě τ* , jestliže platí $\zeta = \lim_{t \rightarrow \tau} [f(t) - f(\tau)]/(t - \tau)$. V ta-

kovém případě píšeme

$$\zeta = f(\tau) = f'(\tau) = \frac{df}{dt}(\tau)$$

(funkci f považujeme za funkci proměnné t , tedy derivace funkce f podle t v bodě τ). V případě, že τ není vnitřním bodem, se poněkud odchylujeme od běžné terminologie; je-li např. $\mathcal{I} = \langle a, b \rangle$, měli bychom číslo $f(a)$ nazývat derivací zprava v bodě a a značit $f_+(a)$.

Je-li $f: \mathcal{I} \rightarrow C$, můžeme psát $f = f_1 + if_2$, kde $f_1, f_2: \mathcal{I} \rightarrow R$ [tj. $f(t) = f_1(t) + if_2(t)$ pro $t \in \mathcal{I}$]. Funkce f má derivaci v bodě $\tau \in \mathcal{I}$ právě tehdy, mají-li funkce f_1 a f_2 derivaci v bodě τ ; v takovém případě je $f'(\tau) = f'_1(\tau) + if'_2(\tau)$.

Nechť A je množina takových bodů $\tau \in \mathcal{I}$, v nichž funkce f má derivaci $f'(\tau)$. Zřejmě je definována funkce \tilde{f} , která každé $\tau \in A$ zobrazuje na $f'(\tau)$, tedy $\tilde{f}: A \rightarrow R$ (resp. $\tilde{f}: A \rightarrow C$). Je-li A interval, $\tau \in A$, může funkce \tilde{f} mít derivaci v bodě τ ; tuto derivaci značíme

$$f^{(2)}(\tau) \text{ nebo } \tilde{f}'(\tau) \text{ nebo } f''(\tau) \text{ nebo } \frac{d^2f}{dt^2}(\tau)$$

a nazýváme druhou derivací funkce f v bodě τ . Nechť A_2 je množina takových τ , v nichž funkce \tilde{f} má derivaci. Zřejmě je $\tilde{f}: A_2 \rightarrow R$ (resp. $\tilde{f}: A_2 \rightarrow C$). Obdobně se zavádí derivace vyšších řádů $\tilde{f}' = f^{(3)}, f^{(4)}$ atd. Pro úplnost a jednotný zápis ve vzorcích se někdy klade $f^{(0)} = f, f^{(1)} = \tilde{f}$.

0.5. Nechť je $f: \mathcal{I} \rightarrow R$ nebo $f: \mathcal{I} \rightarrow C$. Funkce $F: \mathcal{I} \rightarrow R$ (resp. $F: \mathcal{I} \rightarrow C$) se nazývá *primitivní funkce* k f , jestliže je spojitá a jestliže platí

$$\frac{dF}{dt}(t) = f(t) \tag{5.1}$$

pro $t \in \mathcal{I}$ kromě konečného počtu bodů [tj. (5.1) buď platí pro všechna $t \in \mathcal{I}$, nebo existuje konečný počet výjimek]. Nechť je $f: \mathcal{I} \rightarrow C$, $f = f_1 + if_2$, $F: \mathcal{I} \rightarrow C$, $F = F_1 + iF_2$, kde $f_1, f_2, F_1, F_2: \mathcal{I} \rightarrow R$. Zřejmě platí:

$$F \text{ je primitivní funkce k } f \text{ právě tehdy, je-li } F_j, j = 1, 2, \text{ primitivní funkce k } f_j. \tag{5.2}$$

Nechť je $f: \mathcal{I} \rightarrow R$ a nechť F je primitivní funkce k f . Snadno lze ukázat, že platí tato tvrzení:

$$\begin{aligned} &\text{Je-li } t_1, t_2 \in \mathcal{I}, t_1 < t_2, \alpha \in R, f(t) \geqq \alpha \text{ pro } t \in \langle t_1, t_2 \rangle, \text{ pak je} \\ &F(t_2) - F(t_1) \geqq \alpha(t_2 - t_1). \end{aligned} \tag{5.3}$$

$$\begin{aligned} &\text{Je-li } t_1, t_2 \in \mathcal{I}, t_1 < t_2, \beta \in R, f(t) \leqq \beta \text{ pro } t \in \langle t_1, t_2 \rangle, \text{ pak je} \\ &F(t_2) - F(t_1) \leqq \beta(t_2 - t_1). \end{aligned} \tag{5.4}$$

Je-li $\varepsilon > 0$, $|f(t)| \leq \varepsilon$ pro $t \in \mathcal{I}$, potom je $|F(t_2) - F(t_1)| \leq \varepsilon|t_2 - t_1|$ pro $t_1, t_2 \in \mathcal{I}$. (5.5)

Je-li také G primitivní funkce k f, pak je

$$F(t_1) - G(t_1) = F(t_2) - G(t_2) \text{ pro } t_1, t_2 \in \mathcal{I}. \quad (5.6)$$

Podle (5.6) je $F(t_2) - F(t_1) = G(t_2) - G(t_1)$; rozdíl $F(t_2) - F(t_1)$ tedy nezávisí na tom, které primitivní funkce k funkci f jsme užili. Číslo $F(t_2) - F(t_1)$ se nazývá *určitý integrál z f od t₁ do t₂* a označuje se

$$\int_{t_1}^{t_2} f dt \text{ nebo } \int_{t_1}^{t_2} f(t) dt, \int_{t_1}^{t_2} f(s) ds \text{ atp.}$$

Je-li f: I → C a jsou-li F, G primitivní funkce k f, pak podle (5.2) a (5.6) platí $F(t_2) - F(t_1) = G(t_2) - G(t_1)$ pro $t_1, t_2 \in \mathcal{I}$. Také v tomto případě rozdíl $F(t_2) - F(t_1)$ nezávisí na tom, které primitivní funkce k funkci f jsme užili; číslo $F(t_2) - F(t_1)$ se nazývá *určitý integrál z f od t₁ do t₂* a označuje se stejně jako v případě, že je $f: I \rightarrow R$.

Nechť I je interval, $f: I \rightarrow R$ ($f: I \rightarrow C$). Nechť $S \subset I$ je konečná množina (může být $S = \emptyset$) a nechť jsou splněny tyto podmínky:

Funkce f je spojitá v každém bodě $t \in I - S$. (5.7)

Limity $\lim_{t \rightarrow s^+} f(t), \lim_{t \rightarrow s^-} f(t)$ existují v každém bodě $s \in S$, který je vnitřním bodem intervalu I . Je-li $s \in S$ levým krajním bodem intervalu I , pak existuje první z uvedených limit; je-li $s \in S$ pravým krajním bodem intervalu I , pak existuje druhá z uvedených limit. (5.8)

Takové funkce f budeme nazývat *po částech spojitými*.

Platí tvrzení: *Je-li funkce f: I → R (f: I → C) po částech spojitá, pak k f existuje primitivní funkce.* Toto tvrzení se obvykle dokazuje pomocí některé integrační teorie (Riemannovy, Lebesgueovy, Daniellovy, Perronovy).

Dokáže se např., že pro každé $a, b \in I$, $a < b$, existuje Riemannův integrál z f od a do b, který označíme

$$(R) \int_a^b f(\tau) d\tau;$$

zvolí se $s \in I$ a o funkci F definované předpisem

$$F(t) = (R) \int_s^t f(\tau) d\tau, t \in I, t > s, F(s) = 0,$$

$$F(t) = -(R) \int_t^s f(\tau) d\tau, t \in I, t < s,$$

(15)

se dokáže, že je primitivní funkci k f . Jiný způsob, kterým lze dokázat existenci primitivní funkce k funkci po částech spojitě, je vyložen v [13] (kap. VIII, 7).

Nechť funkce $f: \mathcal{I} \rightarrow R$ je spojitá a nechť F je primitivní funkce k f . Snadno lze dokázat, že platí

$$F(t) = f(t) \quad pro \quad t \in \mathcal{I}, \quad (5.9)$$

je-li $t_1, t_2 \in \mathcal{I}$, $t_1 < t_2$, $f(t) \geq 0$ pro $t_1 \leq t \leq t_2$ a existuje-li takové $\tau \in \langle t_1, t_2 \rangle$, že je $f(\tau) > 0$, pak je

$$\int_{t_1}^{t_2} f(t) dt > 0. \quad (5.10)$$