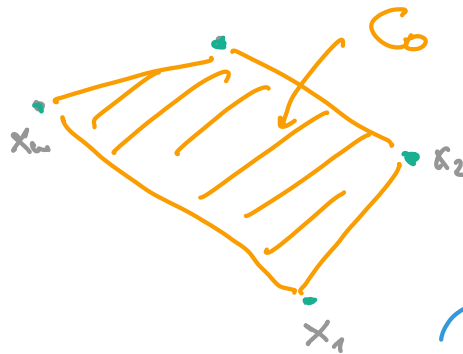


- 1 Sei $f: x \mapsto \langle a, x \rangle + b$ eine nicht-konstante, affine Funktion auf dem \mathbb{R}^n . Dann nimmt f ihr Maximum über der konvexen Hülle von m Punkten x_1, \dots, x_m in \mathbb{R}^n in wenigstens einem dieser Punkte an.



16:

$$x \in C \iff x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i, \quad \lambda_i \geq 0, \sum \lambda_i = 1$$

$$\sum \lambda_i = 1, \quad \lambda_i \geq 0$$

17:

$$\begin{aligned} f(x) &= \langle a, \sum \lambda_i x_i \rangle + b \\ &= \sum \lambda_i \langle a, x_i \rangle + b \\ &\leq \sum \lambda_i \max_i \langle a, x_i \rangle + b \\ &= \langle a, x_0 \rangle + b \end{aligned}$$

18:

$$\sup_{x \in C} f(x) = \langle a, x_0 \rangle + b = f(x_0)$$

2 Ist A antisymmetrisch, also $A^T = -A$, so ist e^A orthogonal.

$$e^{A^T} = e^{-A}$$

Bsp:

$$J = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} :$$

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

Info: A und A^T kommutieren: $AA^T = A^T A$.

Folgerung: $\exp(A)^T = \exp(A^T)$.

Daraus folgt:

$$\exp(A)^T \exp(A)$$

$$= \exp(A^T) \exp(A)$$

$$\stackrel{||}{=} \exp(A^T + A)$$

$$= \exp(0) = I$$

□

3 Es gilt

$$e^{Jt} = \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix}, \quad J = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Hinweis: Zeigen sie zuerst, dass $J^2 = -I$, $J^3 = -J$ und $J^4 = I$.

$$J^2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -I$$

$$J^0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad J^2 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad J^4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$J^3 = J^2 \cdot J = -J$$

$$J^4 = J^3 \cdot J = -J \cdot J = I$$

ABO: $J^{\mathbb{R} \times \mathbb{R}} = J^{\mathbb{R}}$

$$e^{Jt} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} J^k$$

$$= \begin{pmatrix} \underbrace{1 - \frac{t^2}{2!} + \frac{t^4}{4!} - \dots}_{\cos t} & \underbrace{-t + \frac{t^3}{3!} - \frac{t^5}{5!} + \dots}_{-\sin t} \\ \underbrace{t - \frac{t^3}{3!} + \frac{t^5}{5!} - \dots}_{\sin t} & \underbrace{1 - \frac{t^2}{2!} + \frac{t^4}{4!} - \dots}_{\cos t} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix}$$

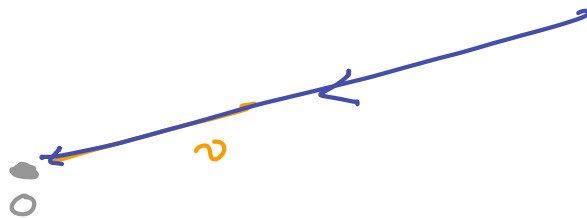
$$e^{Jt} = \text{Drehung um Winkel } t$$

- 4 Besitzt A einen Eigenwert $\lambda < 0$, so besitzt die Differentialgleichung $\dot{x} = Ax$ wenigstens eine nichttriviale Lösung $x(t)$ mit $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$.

Ansatz: $x = e^{\lambda t} v$ in die DGL, $\lambda v = Av$
 $v \neq 0$ $\Rightarrow \lambda v = Av$ $\Rightarrow \lambda = \frac{Av}{v}$

Def: $\lambda v = Av$ $\Rightarrow \lambda v = Av$
 $\Rightarrow \lambda (v) = Av$ $\Rightarrow \lambda v = Av$

Def: $\lambda < 0$: $\lim_{t \rightarrow \infty} e^{\lambda t} v = 0$



- 5 a. Ist λ ein Eigenwert von A , so ist e^λ ein Eigenwert von e^A .
 b. Es gibt keine 2×2 -Matrix L mit

$$e^L = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}.$$

- c. Ist $\|A - I\|$ hinreichend klein, so gibt es einen Operator L mit $e^L = A$.
 d. Inwieweit ist L eindeutig bestimmt?

Op 11:

a. $\sum x_i v_i \rightarrow : Av = \lambda v$
 $A^2 v = \lambda^2 v$, \dots

$\sum_{i=0}^n \frac{t^i}{i!} x_i v_i = \left(\sum_{i=0}^n \frac{t^i}{i!} x_i \right) v = e^{tv} v$

Op 12: $\sigma(p(A)) = p(\sigma(A))$
 $\sigma(p(A)) = p(\sigma(A))$

Op 13: $\det p^C = p^{\lambda_1} \cdot p^{\lambda_2} = p^{\lambda_1 + \lambda_2} > 0$.

Op 14: $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} = 1 \neq 0$.

c. Es gilt:

$$\lg(x-t) = - \sum_{s \geq 1} \frac{t^s}{s} x^{s-1}, \quad |t| < 1$$

$$\left(\lg \frac{1}{x-t} = \sum_{s \geq 1} \frac{t^s}{s} x^{s-1} \right)$$

↳:

$$\lg x = - \sum_{s \geq 1} \frac{t^s}{s} C_{n-1}^s, \quad 0 < t < 2.$$

Hi $0 < t < 2 < 1$:

$$L := \lg A = - \sum_{s \geq 1} \frac{t^s}{s} (D-A)^s$$

Jetzt resolvent aus L :

$$\exp(L) = A.$$

d. L nicht invertierbar:

$$\exp(L + \pi) = \exp(L) = A$$

- Hi $\pi \rightarrow \pi$
- (i) $\pi \in L$ Resolvent
 - (ii) $\pi^T = \pi$

$$\int_H f \rightarrow \dots \rightarrow \int_H f$$

$H_i \rightarrow$ *Janitor Gruppe:*

$$\int_H f \rightarrow \dots \rightarrow \dots, G_i \rightarrow H_i.$$

$$R_e \approx R^{i, j} \quad \dots \quad Q \rightarrow Z \quad \text{Dime } Z$$

$$\langle R_e, R_e \rangle \approx \int_H \dots \rightarrow R_e \rightarrow R_e$$

$$\approx \int_H \dots \rightarrow R_e \rightarrow R_e$$

$$\approx \int_H \dots \rightarrow R_e \rightarrow R_e$$

$$\approx \left\{ \int_H \dots \rightarrow R_e \rightarrow R_e \right\}$$

