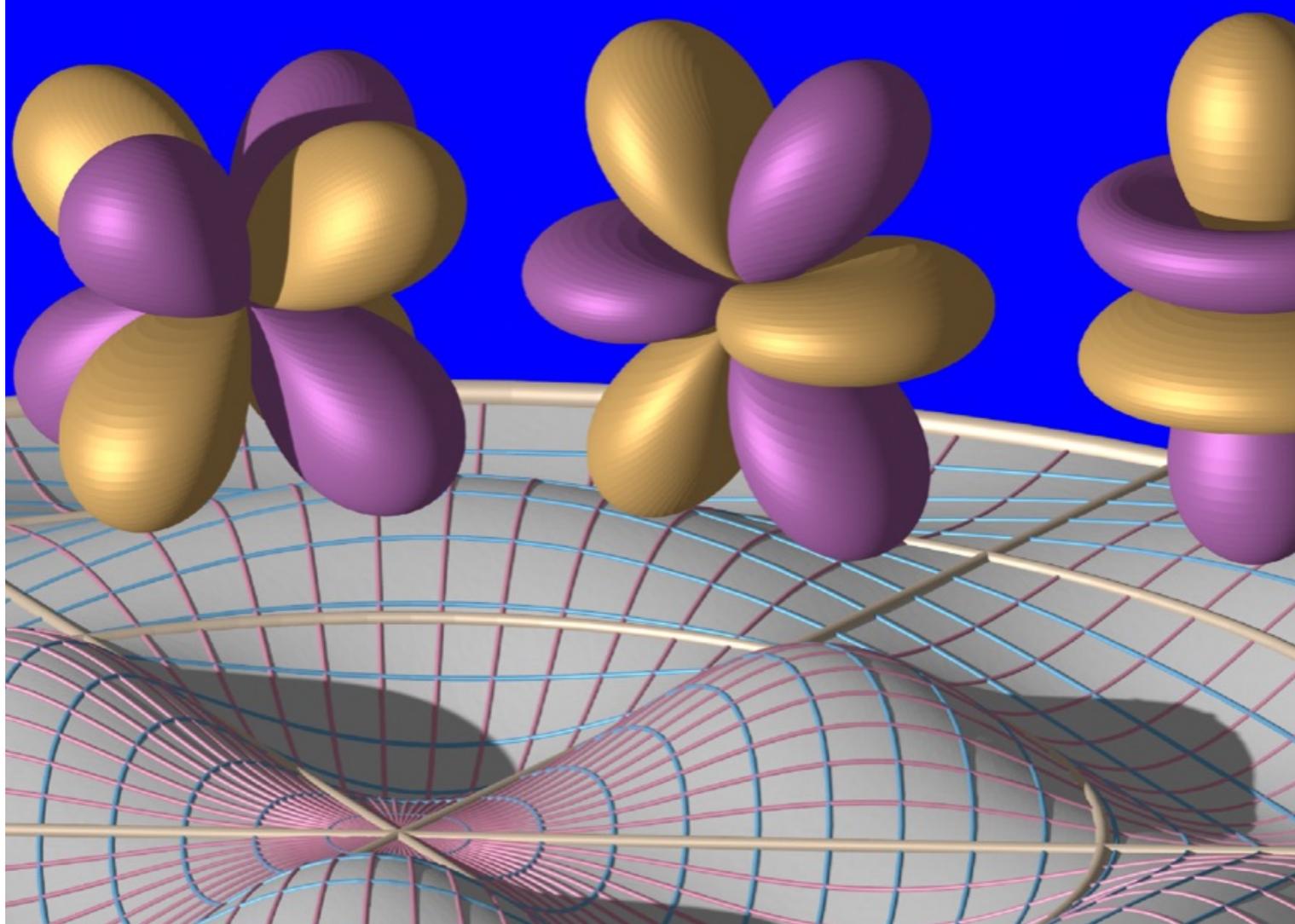


Mathematisches Seminar

Spezielle Funktionen

4. *Hypergeometrische Funktionen*



Inhalt

1. Hypergeometrische Funktionen (Recap)	2
2. Funktionen durch ${}_pF_q$ ausdrücken	3
3. Ableitung und Stammfunktionen	7
4. Differentialgleichungen für hypergeometrische Funktionen	9
5. Singularitäten von linearen Differentialgleichungen	16
6. Bessel-Funktionen 2. Art	23

1. Hypergeometrische Funktionen (Recap)

Definition: Analytische Funktion $f(z)$ mit Potenzreihe $f(z) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k z^k$ heißt **hypergeometrisch**, wenn a_{k+1}/a_k eine rationale Funktion von k ist.

Folgerung: die Potenzreihe von f hat die Form einer **hypergeometrischen Reihe**

$$f(z) = {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix} ; z \right) \\ = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!}$$

Beispiele:

① ${}_0F_0(z) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k!} = e^z$

② ${}_1F_0(\alpha; z) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_k}{k!} z^k = \sum_{k=0}^{\infty} \binom{\alpha}{k} z^k = (1+z)^\alpha$

③ Bessel-Funktionen

$$J_\alpha(x) = \frac{(x/2)^\alpha}{\Gamma(\alpha+1)} {}_0F_1 \left(\begin{matrix} - \\ \alpha+1 \end{matrix} ; -\frac{1}{4} x^2 \right)$$

Hypergeometrische Funktionen scheinen "Umverwandlungsfunktionen zu sein"

2. Funktionen durch pFq ausdrücken

Die Cosinus-Funktion lässt sich durch F_1 ausdrücken

$$\cos x = 1 - \frac{1}{2!} x^2 + \frac{1}{4!} x^4 - \frac{1}{6!} x^6 + \dots$$

$$\Rightarrow a_0 = 1, a_1 = 0, a_2 = -\frac{1}{2!}, a_3 = 0, a_4 = \frac{1}{4!}$$

$\cos(x)$ ist nicht eine hypergeometrische Funktion, weil a_{k+1}/a_k nicht für alle k definiert ist.

Beobachtungen:

- ① In einer hypergeometrischen Reihe sind alle Koeffizienten $\neq 0$.
- ② In einer hypergeometrischen Reihe gibt es keine expliziten Vorzeichen

\Rightarrow "Lücken" und Vorzeichen durch eine Substitution des Arguments einführen

$$\begin{aligned}\cos x &= 1 + \frac{1}{2!} (-x^2) + \frac{1}{4!} (-x^2)^2 + \frac{1}{6!} (-x^2)^3 + \dots \\ &= f(-x^2)\end{aligned}$$

mit

$$f(z) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{(2k)!} z^k, \quad \frac{a_{k+1}}{a_k} = \frac{(2k+2)!}{(2k)!} = (2k+2)(2k+1)$$

$\Rightarrow f(z)$ ist hypergeometrisch!

$f(z)$ als hypergeometrische Reihe schreiben

Der Quotient aufeinanderfolgender Koeffizienten

$$\frac{a_{k+1}}{a_k} = \frac{1}{(2k+2)(2k+1)} = \frac{1}{4} \frac{1}{(k+1)(k+\frac{1}{2})}$$

hat Pole -1 und $-\frac{1}{2}$, daher kann man erwarten, dass

$$f(z) = {}_1F_2\left(\begin{matrix} 1 \\ 1, \frac{1}{2} \end{matrix}; \frac{z}{4}\right) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{1}{2} \end{matrix}; \frac{z}{4}\right)$$

Meist ist es aber einfacher, die Koeffizienten direkt durch Pochhammer-Symbole auszu-drücken:

$$\begin{aligned} \frac{1}{(2k)!} &= \frac{1}{1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot 4 \cdot \dots \cdot (2k-1) \cdot (2k)} \\ &= \frac{1}{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdot \dots \cdot (2k-1) \cdot \underbrace{2 \cdot 4 \cdot 6 \cdot \dots \cdot (2k)}_{2^k \cdot k! = 2^k (1)_k}} \end{aligned}$$

$$\left(\frac{1}{2}\right)_k = \frac{1}{2} \frac{3}{2} \frac{5}{2} \dots \frac{2k-1}{2} = \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdot \dots \cdot (2k-1)}{2^k}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{(2k)!} = \frac{1}{\left(\frac{1}{2}\right)_k 2^k k! 2^k}$$

$$\Rightarrow f(z) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{\left(\frac{1}{2}\right)_k} \frac{(z/4)^k}{k!} = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{1}{2} \end{matrix}; \frac{z}{4}\right)$$

Resultat: $\cos(x) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{1}{2} \end{matrix}; -\frac{x^2}{4}\right)$

Die hyperbolische Funktion $\cosh(x)$ unterscheidet sich von $\cos(x)$ nur durch das fehlende Vorzeichen in den Koeffizienten, daher

$$\cosh(x) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{1}{2} \end{matrix}; \frac{x^2}{4}\right)$$

Aufgabe: $\sin(x)$ und $\sinh(x)$ durch ${}_0F_1$ ausdrücken

$$\sin(x) = x - \frac{1}{3!}x^3 + \frac{1}{5!}x^5 - \frac{1}{7!}x^7 + \dots$$

$$\sinh(x) = x + \frac{1}{3!}x^3 + \frac{1}{5!}x^5 + \frac{1}{7!}x^7 + \dots$$

Da hypergeometrische Funktionen immer den konstanten Term 1 haben, muss x ausgeklammert werden, d.h.

$$\sin(x) = xg(-x^2) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{3}{2} \end{matrix}; -x^2/4\right)$$

$$\sinh(x) = xg(x^2) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{3}{2} \end{matrix}; x^2/4\right)$$

$$g(z) = 1 + \frac{1}{3!}z + \frac{1}{5!}z^2 + \frac{1}{7!}z^3 + \dots$$

$$a_k = \frac{1}{(2k+1)!} = \frac{1}{\frac{3}{2} \cdot \frac{5}{2} \cdot \dots \cdot \frac{2k+1}{2} \cdot 2^k \cdot k! \cdot 2^k}$$

$$= \frac{1}{\left(\frac{3}{2}\right)_k k! 4^k} \Rightarrow g(z) = {}_0F_1\left(\begin{matrix} - \\ \frac{3}{2} \end{matrix}; \frac{z}{4}\right)$$

$$\begin{aligned} \text{Logarithmus: } \log(1+x) &= x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{4} + \dots \\ &= x \underbrace{\left(1 + \frac{1}{2}(-x) + \frac{1}{3}(-x)^2 + \frac{1}{4}(-x)^3 + \dots\right)}_{h(-x)} \end{aligned}$$

$$h(z) = 1 + \frac{1}{2}z + \frac{1}{3}z^2 + \frac{1}{4}z^3 + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k+1}$$

$$\frac{1}{k+1} = \frac{k!}{(k+1)!} = \frac{1 \cdot 2 \cdot \dots \cdot k}{2 \cdot 3 \cdot \dots \cdot (k+1)} = \frac{(1)_k}{(2)_k}$$

$$\Rightarrow h(z) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(1)_k}{(2)_k} z^k = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(1)_k (1)_k}{(2)_k k!} z^k$$

$$= {}_2F_1 \left(\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 \end{matrix} ; z \right)$$

$$\Rightarrow \log(1+x) = x {}_2F_1 \left(\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 \end{matrix} ; -x \right)$$

"Alle" bekannten speziellen Funktionen können mit Hilfe der hypergeometrischen Funktionen dargestellt werden.

3. Ableitung und Stammfunktion

Satz: Die Ableitung einer Funktion ${}_pF_q$ ist wieder eine Funktion ${}_pF_q$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dz} {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right) \\ = \frac{a_1 \dots a_p}{b_1 \dots b_q} {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1+1, \dots, a_p+1 \\ b_1+1, \dots, b_q+1 \end{matrix}; z \right) \end{aligned}$$

Beweis: durch Nachrechnen

$$\begin{aligned} \frac{d}{dz} {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right) &= \frac{d}{dz} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!} \\ &= \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^{k-1}}{(k-1)!} && \begin{matrix} n = k-1 \\ n+1 = k \end{matrix} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(a_1)_{n+1} \dots (a_p)_{n+1}}{(b_1)_{n+1} \dots (b_q)_{n+1}} \frac{z^n}{n!} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{a_1(a_1+1) \dots (a_1+n) \dots a_p(a_p+1) \dots (a_p+n)}{b_1(b_1+1) \dots (b_1+n) \dots b_q(b_q+1) \dots (b_q+n)} \frac{z^n}{n!} \\ &= \frac{a_1 \dots a_p}{b_1 \dots b_q} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(a_1+1)_n \dots (a_p+1)_n}{(b_1+1)_n \dots (b_q+1)_n} \frac{z^n}{n!} \\ &= \frac{a_1 \dots a_p}{b_1 \dots b_q} {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1+1, \dots, a_p+1 \\ b_1+1, \dots, b_q+1 \end{matrix}; z \right) \end{aligned}$$

□

Satz: Stammfunktion einer hypergeometrischen Funktion ${}_pF_q$

$$\int {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix} ; z \right) dz = \frac{(a_1-1) \dots (a_p-1)}{(b_1-1) \dots (b_q-1)} \left({}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1-1, \dots, a_p-1 \\ b_1-1, \dots, b_q-1 \end{matrix} ; z \right) - 1 \right) + C$$

Beweis: durch Nachrechnen

$$\begin{aligned} & \int {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix} ; z \right) dz \\ &= \int \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!} dz \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^{k+1}}{(k+1)!} \quad n=k+1 \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(a_1)_{n-1} \dots (a_p)_{n-1}}{(b_1)_{n-1} \dots (b_q)_{n-1}} \frac{z^n}{n!} \\ &= \frac{(b_1-1) \dots (b_q-1)}{(a_1-1) \dots (a_p-1)} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(a_1-1)_n \dots (a_p-1)_n}{(b_1-1)_n \dots (b_q-1)_n} \frac{z^n}{n!} \\ &= \frac{(b_1-1) \dots (b_q-1)}{(a_1-1) \dots (a_p-1)} \left({}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1-1, \dots, a_p-1 \\ b_1-1, \dots, b_q-1 \end{matrix} ; z \right) - 1 \right) \quad \square \end{aligned}$$

Funktionswert für $a_1 \neq 1, \dots, a_p \neq 1$.

4. Differentialgleichungen für hypergeometrische Funktionen

Alle vorgestellten Funktionen können durch Differentialgleichungen charakterisiert werden:

① ${}_0F_0(x)$ ist Lösung von $y' = y$

② ${}_1F_0(\alpha; x) = (1+x)^\alpha$ ist Lösung der Differentialgleichung $(1+x)y' = \alpha y$

$$y' = \alpha(1+x)^{\alpha-1}$$
$$(1+x)y' = \alpha(1+x)^\alpha = \alpha y$$
$$y' = -xy' + \alpha y = -\left(x \frac{d}{dx} - \alpha\right)y$$

③ Bessel-Funktionen: Besselsche Differentialgleichung

Vermutung: Für $p, q, a_1, \dots, a_p, b_1, \dots, b_q$ gibt es eine Differentialgleichung dritter Ordnung, dass ${}_pF_q(a_1, \dots, a_p; b_1, \dots, b_q; z)$ eine Lösung ist.

Plan:

- Euler'sche hypergeometrische DGI für ${}_2F_1$
- Allgemeine DGI für ${}_pF_q$
- Von der DGI für ${}_0F_1$ zur Bessel-DGI

Satz: Die eulersche hypergeometrische DGL

$$x(1-x) \frac{d^2 y}{dx^2} + (c - (a+b+1)x) \frac{dy}{dx} - aby = 0$$

hat die Lösung

$$y_1(x) = {}_2F_1 \left(\begin{matrix} a, b \\ c \end{matrix}; x \right).$$

Falls $c-2 \notin \mathbb{N}$, dann ist

$$y_2(x) = x^{1-c} {}_2F_1 \left(\begin{matrix} a-c+1, b-c+1 \\ 2-c \end{matrix}; x \right)$$

ein zweite, linear unabhängige Lösung

Beweis: Die Ableitungen von y_1 sind

$$y_1'(x) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^{k-1}}{(k-1)!}$$

$$y_1''(x) = \sum_{k=2}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^{k-2}}{(k-2)!}$$

DGL:

$$\begin{aligned} & \sum_{k=2}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^{k-1}}{(k-2)!} - \sum_{k=2}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{(k-2)!} \\ & + c \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^{k-1}}{(k-1)!} - (a+b+1) \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{(k-1)!} \\ & - ab \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{k!} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a)_{k+1} (b)_{k+1}}{(c)_{k+1}} \frac{x^k}{(k-1)!} - \sum_{k=2}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{(k-2)!} \\
&+ c \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a)_{k+1} (b)_{k+1}}{(c)_{k+1}} \frac{x^k}{k!} - (a+b+1) \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{(k-1)!} \\
&- ab \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \frac{x^k}{k!}
\end{aligned}$$

$$\text{Fall } k=0: \quad c \frac{(a)_{k+1} (b)_{k+1}}{(c)_{k+1}} - ab \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k}$$

$$= c \frac{ab}{c} - ab = 0 \quad \checkmark$$

$$\text{Fall } k=1: \quad \frac{(a)_2 (b)_2}{(c)_2} + c \frac{(a)_2 (b)_2}{(c)_2} + (a+b+1) \frac{ab}{c}$$

$$- ab \frac{ab}{c} = \frac{(a)_2 (b)_2}{c} - (a+b+1+ab) \frac{ab}{c}$$

$$= \frac{ab}{c} \left((a+1)(b+1) - (a+b+1+ab) \right) = 0$$

$$\text{Fall } k \geq 2: \quad \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \left(\frac{(a+k)(b+k)}{c+k} - k(k-1) \right)$$

$$+ \frac{(a+k)(b+k)}{(c+k)} c - (a+b+1)k - ab$$

$$= \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \left((a+k)(b+k) - k^2 + k - ak - bk + k - ab \right)$$

$$= \frac{(a)_k (b)_k}{(c)_k} \left(\cancel{ab} + \cancel{ak} + \cancel{bk} + \cancel{k^2} - \cancel{k^2} - \cancel{ak} - \cancel{bk} - \cancel{ab} \right) = 0$$

□

Satz: Die Funktion ${}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right)$ ist Lösung der Differentialgleichung

$$D_{a_1} \dots D_{a_p} y = \frac{d}{dz} D_{b_1-1} \dots D_{b_q-1} y$$

mit $D_{a_i} = z \frac{d}{dz} + a_i$

Beweis: D_{a_i} erhöht a_i um 1:

$$\begin{aligned} D_{a_i} \cdot {}_pF_q &= \left(z \frac{d}{dz} + a_i \right) \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!} \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} (k + a_i) \frac{z^k}{k!} \\ &= a_i \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_i+1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!} \\ &= a_i {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_i+1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right) \end{aligned}$$

D_{b_j-1} erniedrigt b_j um 1:

$$\begin{aligned} D_{b_j-1} {}_pF_q &= \left(z \frac{d}{dz} + b_j - 1 \right) {}_pF_q \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_q)_k} (k + b_j - 1) \frac{z^k}{k!} \\ &= (b_j - 1) \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(a_1)_k \dots (a_p)_k}{(b_1)_k \dots (b_j-1)_k \dots (b_q)_k} \frac{z^k}{k!} \\ &= (b_j - 1) {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1, \dots, b_j-1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right) \end{aligned}$$

Linke Seite:

$$D_{a_1} \dots D_{a_p} y = a_1 \dots a_p {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1+1, \dots, a_p+1 \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right)$$

Rechte Seite:

$$D_{b_1-1} \dots D_{b_q-1} y = (b_1-1) \dots (b_q-1) {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1, \dots, a_p \\ b_1-1, \dots, b_q-1 \end{matrix}; z \right)$$

$$\frac{d}{dz} D_{b_1-1} \dots D_{b_q-1} y = (b_1-1) \dots (b_q-1) \cdot \frac{a_1 \dots a_p}{(b_1-1) \dots (b_q-1)} \cdot {}_pF_q \left(\begin{matrix} a_1+1, \dots, a_p+1 \\ b_1, \dots, b_q \end{matrix}; z \right)$$

\Rightarrow beide Seiten stimmen überein. □

Spezialfälle:

① $p=q=0 \Rightarrow y = \frac{d}{dz} y \Rightarrow y = e^x$

② $p=2, q=1$

$$\begin{aligned} & \left(z \frac{d}{dz} + a \right) \left(z \frac{d}{dz} + b \right) - \frac{d}{dz} \left(z \frac{d}{dz} + c - 1 \right) \\ &= z^2 \frac{d^2}{dz^2} + (a+b+1) z \frac{d}{dz} + ab - z \frac{d^2}{dz^2} - \frac{d}{dz} - (c-1) \frac{d}{dz} \\ &= z(z-1) \frac{d^2}{dz^2} - (c - (a+b+1)z) \frac{d}{dz} + ab \end{aligned}$$

dies ist die Eulerische hypergeometrische Differentialgleichung

Anwendung: Aus der hypergeometrischen DGI für ${}_0F_1$ wird die Bessel-DGI für $w(z) = x^\alpha {}_0F_1(; \alpha+1; -x^2/4)$.

Schritt 1: DGI für $y(z) = {}_0F_1(; b; z)$
keine D_α ; aber D_{b-1} , d.h. DGI ist

$$y = \frac{d}{dz} \left(z \frac{d}{dz} + b-1 \right) y$$

$$= zy'' + y' + (b-1)y' = zy'' + by'$$

$$\Rightarrow zy'' + by' - y = 0$$

Schritt 2: $w(x) = x^\alpha \underbrace{{}_0F_1(; \alpha+1; -x^2/4)}_{= y(-x^2/4)} \quad b=\alpha+1$

$$\Rightarrow y = \frac{1}{x^\alpha} w$$

$$w'(x) = \alpha x^{\alpha-1} y(-x^2/4) - x^\alpha \frac{x}{2} y'(-x^2/4)$$

$$= \frac{\alpha}{x} w(x) - \frac{1}{2} x^{\alpha+1} y'(-x^2/4)$$

$$\Rightarrow y' = \frac{2}{x^{\alpha+1}} \left(-w' + \frac{\alpha}{x} w \right)$$

$$w''(x) = \alpha(\alpha-1)x^{\alpha-2} y(-x^2/4) + \alpha x^{\alpha-1} y'(-x^2/4) \left(-\frac{x}{2} \right)$$

$$- \frac{1}{2}(\alpha+1)x^\alpha y'(-x^2/4) + \frac{1}{4}x^{\alpha+2} y''(-x^2/4)$$

$$= \alpha(\alpha-1) \frac{1}{x^2} w - \frac{2\alpha+1}{2} x^\alpha y' + \frac{1}{4} x^{\alpha+2} y''$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow y'' &= \frac{4}{x^{\alpha+2}} w'' - \frac{4\alpha(\alpha-1)}{x^{\alpha+4}} w + \frac{2(2\alpha+1)}{x^2} y' \\ &= \frac{4}{x^{\alpha+2}} w'' + \frac{4\alpha+2}{x^2} \frac{2}{x^{\alpha+1}} \left(-w' + \frac{\alpha}{x} w \right) \\ &\quad - \frac{4\alpha(\alpha-1)}{x^{\alpha+4}} w \end{aligned}$$

$$4\alpha(2\alpha+1 - (\alpha-1)) = 4\alpha(\alpha+2)$$

$$y'' = \frac{4}{x^{\alpha+2}} w'' - \frac{8\alpha+4}{x^{\alpha+3}} w' + \frac{4\alpha(\alpha+2)}{x^{\alpha+4}} w$$

Schritt 3: Einsetzen in die DGI für y

$$0 = -\frac{x^2}{4} y'' + (\alpha+1)y' - y$$

$$= -\frac{1}{x^\alpha} w'' + \frac{2\alpha+1}{x^{\alpha+1}} w' - \frac{\alpha(\alpha+2)}{x^{\alpha+2}} w$$

$$+ \frac{2(\alpha+1)}{x^{\alpha+1}} \left(-w' + \frac{\alpha}{x} w \right) - \frac{w}{x^\alpha}$$

$$= -\frac{1}{x^\alpha} w'' - \frac{1}{x^{\alpha+1}} w' - \left(-\frac{\alpha^2}{x^{\alpha+2}} + \frac{1}{x^\alpha} \right) w$$

$$= -\frac{1}{x^{\alpha+2}} \left(x^2 w'' + x w' + (x^2 - \alpha^2) w \right)$$

$$\Rightarrow x^2 w'' + x w' + (x^2 - \alpha^2) w = 0$$

Besselsche Differentialgleichung!

5. Singularitäten von Differentialgleichungen

Beobachtung: Die DGI der hypergeometrischen Funktionen ${}_pF_q$ haben immer eine **Singularität an der Stelle $x=0$!**

Beispiele

① **Eulersche hypergeometrische DGI für ${}_2F_1$**

$$x(1-x)y'' + (c - (a+b+1)x)y' - aby = 0$$

kann an der Stelle $x=0$ nicht nach y'' aufgelöst werden

$$y'' = \frac{(a+b+1)x - c}{x(1-x)} y' + \frac{ab}{x(1-x)}$$

② DGI für ${}_0F_1$: $zy'' + by' - y = 0$

kann an der Stelle $z=0$ nicht nach y'' aufgelöst werden:

$$y'' = -\frac{b}{z} y' + \frac{1}{z} y$$

③ **Besselsche Differentialgleichung**

$$x^2 y'' + x y' + (x^2 - \alpha^2) y = 0$$

$$y'' = -\frac{1}{x} y' - \left(1 - \frac{\alpha^2}{x^2}\right) y$$

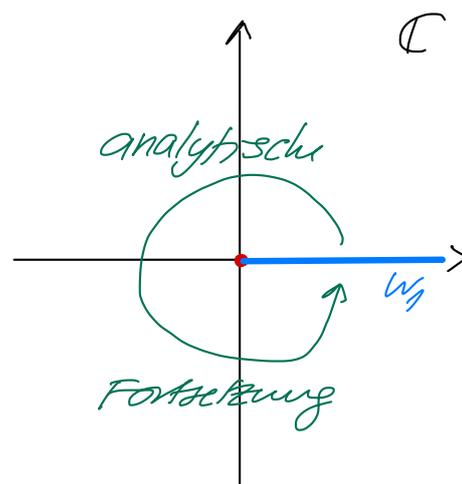
Lösungsansatz bis jetzt: verallgemeinerte Potenzreihe (erfolgreich z.B. für Bessel-Funktionen)

Schwierigkeiten:

- oft lassen sich so doch nicht genug Lösungen finden, z.B. Bessel-DGI für $\alpha \in \mathbb{N}$: $J_{\pm n}(x)$ sind linear abhängig, d.h. es muss noch eine weitere Lösung geben, die nicht als verallgemeinerte Potenzreihe geschrieben werden kann.
- Woher weiss man, dass Singularitäten der Form x^α die einzigen sind, die in Frage kommen?

Voraussetzungen: Differentialgleichung 2. Ordnung mit einer Singularität bei $z=0$.
 $w_1(x)$ und $w_2(x)$ linear unabhängige Lösungen in einer Umgebung von 0.

Plan: das Verhalten der Lösung bei analytischer Fortsetzung entlang eines Weges um die Singularität studieren



Definition: $\mathbb{L} =$ Lösungsraum der Differentialgleichung.

$$\mathcal{O} : \mathbb{L} \rightarrow \mathbb{L} : y \mapsto \mathcal{O}y$$

$\mathcal{O}y$ ist die Lösung, die sich nach analytischer Fortsetzung entlang eines Weges um den Nullpunkt ergibt.

\mathcal{O} ist eine umkehrbare lineare Abbildung
Umkehrbarkeit: Wronski-Determinante

$w_1(z), w_2(z) \in \mathbb{L}$ ist eine Basis des Lösungsraumes \Rightarrow jede Lösung $y(z)$ kann als Linearkombination

$$y(z) = \alpha_1 w_1(z) + \alpha_2 w_2(z) \text{ d.h. } y = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{pmatrix} (w_1 \ w_2)$$

geschrieben werden. Der \mathcal{O} -Operator lässt sich als Matrix $A \in M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$ schreiben.

Seien λ_1, λ_2 die Eigenwerte von A . Weil A invertierbar ist, ist $\lambda_i \neq 0$.

Satz: Wenn A diagonalisierbar ist, dann hat die DGI zwei lin. unabhängige Lösungen, die sich beide als verallgemeinerte Potenzreihen schreiben lassen

Beweis: w_1, w_2 so wählen, dass $A = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2)$
d.h. $@ w_i = \lambda_i w_i$.

Wenn $\lambda_i \neq 1$, dann lässt sich w_i nicht zu einer Funktion in einer Umgebung von $x=0$ fortsetzen, da die Werte "springen".

Setze: $\rho_j = \frac{1}{2\pi i} \log \lambda_j$ $e^{2\pi i \rho_j} = \lambda_j$

Der Logarithmus ist nur bis auf ein Vielfaches von $2\pi i$ bestimmt, d.h. ρ_j ist nur bis auf eine ganze Zahl bestimmt.

Die Funktion

$$z \mapsto z^{\rho_j} = e^{\rho_j \log(z)}$$

hat ebenfalls die Eigenschaft, dass

$$\begin{aligned} @ z^{\rho_j} &= e^{\rho_j (\log(z) + 2\pi i)} \\ &= e^{\rho_j \log(z)} \cdot e^{\log \lambda_j} \\ &= \lambda_j z^{\rho_j} \end{aligned}$$

Somit hat die Funktion $z^{-\rho_j} w_j(z)$ die Eigenschaft:

$$@ z^{-\rho_j} w_j(z) = \lambda_j^{-1} @ w_j(z) = \lambda_j^{-1} \lambda_j w_j(z) = w_j(z)$$

$\Rightarrow z^{-\rho_j} w_j(z)$ ist eine holomorphe

Funktion in einer Umgebung von $z=0$

Als holomorphe Funktionen kann $z^{-\rho_j} w_j(z)$ als Laurent-Reihe geschrieben werden:

$$z^{-\rho_j} w_j(z) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} a_k z^k$$

$$\Rightarrow w_j(z) = z^{\rho_j} \sum_{k \in \mathbb{Z}} a_k z^k$$

d.h. w_j hat eine verallgemeinerte Potenzreihe. □

Wenn $\lambda_1 \neq \lambda_2$ ist A diagonalisierbar. Wenn $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda$ und A nicht diagonalisierbar, dann lässt sich A in Jordan-Normalform

$$A = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$$

bringen, d.h.

$$\textcircled{=} w_1 = \lambda w_1$$

$$\text{Setze } \rho = \frac{1}{2\pi i} \log \lambda$$

$$\textcircled{=} w_2 = \lambda w_2 + w_1$$

Wie im diagonalisierbaren Fall folgt, dass $w_1(x)$ durch eine verallgemeinerte Potenzreihe darstellbar ist. Ebenso ist

$$\begin{aligned} \textcircled{=} (z^{-\rho} w_2) &= \lambda (z^{-\rho}) w_2 + (z^{-\rho}) w_1 \\ &= \lambda \lambda^{-1} z^{-\rho} w_2 + \lambda^{-1} z^{-\rho} w_1 \\ &= z^{-\rho} w_2 + \lambda^{-1} z^{-\rho} w_1, \end{aligned}$$

wobei $z^{-\rho} w_1(z)$ eine Laurent-Reihe hat.

Die Funktion $\frac{1}{2\pi i} \log(z)$ hat die Eigenschaft

$$\partial \left(\frac{1}{2\pi i} \log(z) \right) = \frac{1}{2\pi i} \log(z) + 1$$

Betrachte das Verhältnis w_2/w_1

$$\partial \left(\frac{w_2}{w_1} \right) = \frac{\lambda w_2 + w_1}{\lambda w_1} = \frac{w_2}{w_1} + \frac{1}{\lambda}$$

$$\partial \left(\frac{\log(z)}{2\pi i \lambda} \right) = \frac{\log(z)}{2\pi i \lambda} + \frac{1}{\lambda}$$

Daher hat die Differenz die Eigenschaft

$$\partial \left(\frac{w_2}{w_1} - \frac{\log(z)}{2\pi i \lambda} \right) = \frac{w_2}{w_1} - \frac{\log(z)}{2\pi i \lambda}$$

Somit hat diese Funktion eine Laurent-Reihe:

$$\frac{w_2(z)}{w_1(z)} = \frac{\log(z)}{2\pi i \lambda} + \sum_{k \in \mathbb{Z}} b_k z^k$$

Da $w_1(z)$ eine verallgemeinerte Potenzreihe ist folgt, dass es eine ein. unabh. Lösung der

$$w_1(z) \log(z) + z^{\rho} \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k z^k$$

gibt.

Satz: Falls $A = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$ ist können die Lösungen der DGI in der Form

$$w_1(z) = z^{\rho} \sum_{k \in \mathbb{Z}} a_k z^k$$

$$w_2(z) = a w_1(z) \log(z) + z^{\rho} \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k z^k$$

gefunden werden.

6. Bessel-Funktionen 2. Art

Für ganzzahliges n liefert der Potenzreihenansatz nur eine Lösung $J_n(x)$, eine zweite Lösung muss daher in der Form

$$y(x) = J_n(x) \log(x) + z^n \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k z^k$$

gefunden werden.

$$y'(x) = J_n'(x) \log(x) + \frac{1}{x} J_n(x) + \sum_k (n+k) c_k z^{n+k-1}$$

$$y''(x) = J_n''(x) \log(x) + \frac{2}{x} J_n'(x) - \frac{1}{x^2} J_n(x) + \sum_k (n+k)(n+k-1) c_k z^{n+k-2}$$

Einsetzen in die Besselsche DGI

$$\begin{aligned} 0 &= x^2 y'' + x y' + (x^2 - n^2) y && \text{Bessel DGI} \Rightarrow = 0 \\ &= \left[x^2 J_n''(x) + x J_n'(x) + (x^2 - n^2) J_n(x) \right] \log(x) \\ &\quad + 2x J_n'(x) - \cancel{J_n(x)} + \sum_k (n+k)(n+k-1) c_k x^{n+k} \\ &\quad + \cancel{J_n(x)} + \sum_k (n+k) c_k x^{n+k} \\ &\quad + (x^2 - n^2) \sum_k c_k x^{n+k} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 -2xJ_n'(x) &= \sum_k \left[((n+k)(n+k-1) + (n+k) - n^2) c_k \right. \\
 &\quad \left. + c_{k-2} \right] x^{n+k} \\
 &= \sum_k ((2nk + k^2) c_k + c_{k-2}) x^{n+k}
 \end{aligned}$$

$$-J_n'(x) = \sum_k ((2nk+1)k c_k + c_{k-2}) x^{n+k-1}$$

$$\text{mit } J_n'(x) = \sum_m \frac{(-1)^m (2m+n)}{m! \Gamma(n+m+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m+n-1}$$

können die Koeffizienten durch Koeffizienten-Vergleich gefunden werden.

Die folgende spezielle Form für die zweite Lösung ist üblich und heißt **Bessel-Funktion 2. Art**:

$$Y_\alpha(x) = \frac{J_\alpha(x) \cos(\pi\alpha) - J_{-\alpha}(x)}{\sin(\pi\alpha)}$$

Falls $\alpha \in \mathbb{Z}$ ist $\sin(\pi\alpha) = 0$, in diesem Fall muss $Y_n(x) = \lim_{\alpha \rightarrow n} Y_\alpha(x)$ verwendet werden.