

6.1. Výrazy u samoadjungovaném tvaru

Mějme

$$L(y) = \sum_{k=0}^n p_k(x) y^{(k)}$$

$$\left. \begin{array}{l} y \in C^n(a,b), \quad y = y(x) \\ -\infty < a < b < +\infty \\ p_k \in C(a,b), \quad p_n \neq 0 \text{ na } (a,b) \end{array} \right\} \begin{array}{l} y, p_k \\ \text{cpl. fce} \end{array}$$

Nazýváme jej lineárním diferenciálním výrazem (LDV) n -tého řádu.

Pro pevném lineárním diferenciálním operátorem (LDO) n -tého řádu budeme rozumět LDV + definiční obor

$$L = L \quad \& \quad \mathcal{D}(L), \quad \text{tj.} \quad L = L / \mathcal{D}(L).$$

Budeme chtít, aby L byl kvantě definovaný v H (Hilbertovo), tj. $\mathcal{D}(L) \neq H, \overline{\mathcal{D}(L)} = H$.

Typicky budeme mít (viz předch. kapitola)

$$\mathcal{D}(L) = (H \cap C^n(a,b)) + \text{okrajové podmínky}$$

Přitom říkáme, že symetrický operátor je nulovou podmínkou samoadjungovanost.

U dalšího se budeme zabývat hledáním dalších nutných podmínek samoadjungovanosti resp. symetrie. Typicky budeme pracovat s problémem

$$C_{cpt}^\infty(a,b) = \{ f \in C^\infty(a,b), \exists K \subset (a,b) \text{ kompaktní, } f \equiv 0 \text{ na } (a,b) \setminus K \}$$

výhodou tohoto přístupu je to, že při per partes pro funkci $f \in C_{cpt}^\infty(a,b)$ jsou hraniční členy nulové, a tedy se nemusíme zabývat okrajovými podmínkami.

① Definujme tzv. adjungovaný výraz k $L(y)$:

$$L^*(y) = \sum_{k=0}^n (-1)^k (\overline{p_k(y)}) y^{(k)}$$

Lemma K danému L je L^* jediný lineární diferenciální výraz, pro který

$$(L(y), z) = (y, L^*(z)) \quad \forall y, z \in C_{cpt}^\infty(a,b)$$

①. Rozhod = per partes :

$$\begin{aligned} \ell(y, z) &= \sum_{k=0}^n \int_a^b p_k(x) y^{(k)} \overline{z(x)} = \sum_{k=0}^n (-1)^k \int_a^b (p_k(x) \overline{z})' y^{(k-1)} = \\ &= \sum_{k=0}^n (-1)^k \int_a^b \underbrace{(p_k(x) \overline{z})^{(k)}}_{\overline{(p_k(x) z)^{(k)}}} y(x) = (y, \ell^*(z)) \end{aligned}$$

• Symmetrie: reální jsou dva, ℓ^* a $\tilde{\ell}$; pak

$$\begin{aligned} (\ell(y, z)) &= (y, \ell^*(z)) = (y, \tilde{\ell}(z)) \quad \forall y, z \in C_{\text{re}}^{\infty}(a, b) \\ \ell^*(z) &= \tilde{\ell}(z) \quad \forall z \in C_{\text{re}}^{\infty}(a, b) \quad \boxed{\text{cht.}} \end{aligned}$$

② Další nutné podmínka samostatně: $\ell = \ell^*$, tj.

$$\sum_{k=0}^n p_k y^{(k)} = \sum_{k=0}^n (-1)^k (\overline{p_k} y)^{(k)} = \sum_{k=0}^n (-1)^k \sum_{j=0}^k \binom{k}{j} \overline{p_k}^{(k-j)} y^{(j)}$$

Upravíme koef. u $y^{(m)}$:

$$\left. \begin{aligned} p_m &= (-1)^m \overline{p_m} \\ \text{m reálné: } p_m &= \overline{p_m} \Rightarrow p_m \text{ reálné} \\ \text{m liché: } p_m &= -\overline{p_m} \Rightarrow \underbrace{p_m + \overline{p_m}}_{2\text{Re } p_m} = 0 \Rightarrow p_m = i q_m \\ & \qquad \qquad \qquad q_m \text{ reálné} \end{aligned} \right\}$$

Abb... Line a jeho odvodit hran kon. elem. diferenciálních výrazů

Def. Elementární dif. výraz nadm LDV hran

$$\left. \begin{aligned} E_{2k} &= (-1)^k (p y^{(k)})^{(k)} \\ E_{2k-1} &= \frac{i}{2} [(p y^{(k-1)})^{(k)} + (p y^{(k-1)})^{(k-1)}] \end{aligned} \right\} \begin{aligned} p \text{ reálné lce} \\ k=1, 2, \dots \end{aligned}$$

Ukáz'

Věta (Čihák, str. 210)

$$\ell(y) = \ell^*(y) \quad \forall y \in C_{\text{re}}^{\infty}(a, b) \Leftrightarrow \ell \text{ je konečnou lin. kombinací výrazů hran } E_{2k} \text{ a } E_{2k-1}$$

② Čihák

ⓐ $E_1 = \frac{i}{2} ((py)') + py' = \frac{i}{2} (p'y + 2py') = ipy' + \frac{i}{2} p'y$. Pro $p=1$: iy'

$E_2 = (py)'$... Tzv. diferenciální rovnice 2. řádu v samostat. tvaru

6.2 Ortogonalní báze v L^2 složené z polynomů

Uvažujme

$H = L^2_p(a,b) := \{f: (a,b) \rightarrow \mathbb{C}; \int_a^b \rho |f|^2 < \infty, \text{ kde } \rho: (a,b) \rightarrow \mathbb{R} \text{ je tzv.}$

máha, splňující $\rho > 0, \rho \in C, \rho \in L^1\}$

Pozn: $\rho \in C$ se nikdy nespočítá.

Pro ukázaní, že $L^2_p(a,b)$ je Hilbertovo se skalárním součinem

$(y,z)_{2,p} := \int_a^b \rho y \bar{z}$

a normou

$\|y\|_{2,p}^2 = \int_a^b \rho |y|^2$.

Pozn: Proč uvažujeme L^2_p ? Například proto, že chceme pracovat s polynomy na \mathbb{R} . Vítám řádný polynom P nemá problém $L^2(\mathbb{R})$. Ale všechny polynomy jsou problémy $L^2_{e^{-x^2}}(\mathbb{R})$.

Uvažujme nyní $T: \mathcal{D}(T) \rightarrow L^2_p$; $\overline{\mathcal{D}(T)} = L^2_p$, symetrický na $\mathcal{D}(T)$.

\uparrow
 $\neq \emptyset$
 L^2_p

Vítám $\mathcal{D}(T)$ necht' je husté, že $\mathcal{D}(T) \subset L^2_p \cap L^2$.

Definujme vlastní číslo λ a vl. fci y operátoru T , a vektor ρ : $Ty = \lambda \rho y$.

Uvažujme

$(Ty, y)_2 \stackrel{\text{vl. č., a vektor}}{=} (\lambda \rho y, y)_2 = \lambda (\rho y, y)_2 = \lambda \int_a^b \rho |y|^2 = \lambda \|y\|_{2,p}^2$

\parallel vl. součin lze vzít, s samosoučinem vl. součin

$(y, Ty)_2 = \dots \bar{\lambda} \|y\|_{2,p}^2$, ano, $\lambda \in \mathbb{R}$. Pokud $y \in \mathcal{D}(T)$.

Dále, pro $Ty_j = \lambda_j p y_j \quad j=1,2, \lambda_1 \neq \lambda_2$, máme

$$\lambda_1 (y_1, y_2)_{2,p} = \lambda_1 (y_1 p, y_2)_2 = (Ty_1, y_2)_2 = (y_1, Ty_2) = \dots = \lambda_2 (y_1, y_2)_{2,p}$$

$$\begin{aligned} \lambda_1 \neq \lambda_2 \\ \Rightarrow (y_1, y_2)_{2,p} = 0 \Rightarrow \underline{\text{kolmé v } L_p^2} \end{aligned}$$

Léviz: Množina n.l.c. a valem a „ok. součin bez váhy“.

Dokládáme OG systém v L_p^2 .

Obecně v tomto případě není k dispozici

- výše a spíše splněnu OG fci
- výše a výše více (musí se dokázat případ od případu)

Line n.č. je generalizace OG množiny, a také má k dispozici Weierstrassovu větu a tím, je polynom jím kvád v $C(K)$, (pokud K je kompaktní), která je n.č. kvád v $L_p^2(K)$. Proto se dá rovněž chápat se OG systému polynomů v L_p^2 .

Pro $L_p^2(K)$ platí stejně výše OG množiny a Weierstrassovy věty. Na nekompaktních se ovšem výše OG množiny dokazuje obtížně.

Následující věta může být trochu překvapivá.

Věta

$L_p^2(a,b)$; $-\infty \leq a < b \leq +\infty$, p libovolná náma, je $\|P\|_{2,p} < \infty \quad \forall P$ polynom.

Existují $\{\varphi_n\}$ systém reálných OG polynomů v L_p^2 ; $\mathcal{M}\varphi_n = n$, $n=0,1,2,3,\dots$

Existuje $\forall m \in \mathbb{N} \exists A_m, B_m, C_m \in \mathbb{R}$, je

$$x\varphi_m = A_m\varphi_{m+1} + C_m\varphi_m + B_m\varphi_{m-1}$$

Důk: $m=0 \Rightarrow \varphi_0 = \frac{c}{x-a}$, potom $x\varphi_0 = cx = \frac{c}{a}(ax+b) - \frac{b}{a} \cdot \frac{c}{x-a} \Rightarrow x\varphi_0 = \frac{c}{a}\varphi_1 - \frac{b}{a}\varphi_0$

① $m \in \mathbb{N}$: $\mathcal{M}(x\varphi_m) = m+1 \Rightarrow \exists \gamma_{m,k} \in \mathbb{R} \quad (a \neq 0)$

$$x\varphi_m = \sum_{k=0}^{m+1} \gamma_{m,k} \varphi_k \quad (*)$$

(platí obecně pro jakékoli polynom, $\mathcal{M}\varphi_m = m$, nemusí být OG - nkompletní 2)

$$\langle \cdot, \varphi_j \rangle_{2,p} \quad \forall j=0, \dots$$

$$(\langle \varphi_m, \varphi_j \rangle)_{2,p} = \sum_{k=0}^{m+1} \underbrace{\gamma_{m,k}}_{\delta_{kj} \|\varphi_k\|_{2,p}^2} (\varphi_k, \varphi_j)_{2,p} = \gamma_{m,j} \|\varphi_j\|_{2,p}^2 \quad j \leq m+1 \quad (*)$$

(= 0 pro $j > m+1$)

$\gamma_{m,j} = 0$ pro $j > m+1$: suma vpravo je rovna nule pro $j > m+1$, nebo $\varphi_k \perp \varphi_j$ pro $k \in \{0, \dots, m+1\}$ a $j > m+1$. Ostatně sama definiceové sumy lze chápat tak, že $\gamma_{m,k} = 0$ pro $k > m+1$ (a brát onu sumu formálně jako \sum_0^{∞})

Díky rekurzi φ_m je však

$$(\langle \varphi_m, \varphi_j \rangle)_{2,p} = (\langle \varphi_m, \sum_{p=0}^{j+1} \gamma_{j,p} \varphi_p \rangle)_{2,p} = \sum_{p=0}^{j+1} \gamma_{j,p} (\langle \varphi_m, \varphi_p \rangle)_{2,p}$$

= 0 $\forall m > j+1$ neobjektivně
divodit

Tato suma je však dle (*) stále rovna $\gamma_{m,j} \|\varphi_j\|_{2,p}^2 \Rightarrow \underline{\gamma_{m,j} = 0 \quad \forall j < m-1}$

Celkem $\gamma_{m,j} = 0 \quad \forall j \neq m-1, m, m+1 \Rightarrow (*)$ se redukuje na

$$\langle \varphi_m, \varphi_m \rangle = \underbrace{\gamma_{m,m-1}}_{=: B_m} \|\varphi_{m-1}\|_{2,p}^2 + \underbrace{\gamma_{m,m}}_{=: C_m} \|\varphi_m\|_{2,p}^2 + \underbrace{\gamma_{m,m+1}}_{=: A_m} \|\varphi_{m+1}\|_{2,p}^2$$

chod

Dom: Máte dva vektory, $a = -b$
 $\left. \begin{array}{l} \text{p. m.} \\ \text{na } (a,b) \end{array} \right\} \Rightarrow C_m = 0 \quad \forall m$

Průběh právě odvozeného rek. vzorce $\left\{ \begin{array}{l} \text{úplně OG systému polynomů} \\ \text{úplně jejich norm.} \end{array} \right.$

$$x\varphi_m = A_m \varphi_{m+1} + C_m \varphi_m + B_m \varphi_{m-1}, \quad m=1,2,3,\dots$$

a) $A_m \neq 0$, jinak je stupeň polynomu rovnou $= m$.

b) Důležitý vztah $(\cdot, \varphi_{m+1})_{2,p}$: $(\langle \varphi_m, \varphi_{m+1} \rangle)_{2,p} = A_m \|\varphi_{m+1}\|_{2,p}^2$

c) Důležitý vztah $(\cdot, \varphi_{m-1})_{2,p}$: $(\langle \varphi_m, \varphi_{m-1} \rangle)_{2,p} = B_m \|\varphi_{m-1}\|_{2,p}^2$

" " "

$(\langle \varphi_{m-1}, \varphi_m \rangle)_{2,p} = A_{m-1} \|\varphi_m\|_{2,p}^2$

$$\Rightarrow A_{n-1} \|\varphi_n\|_{2,p}^2 = B_n \|\varphi_{n-1}\|_{2,p}^2 \quad A_n \neq 0 \quad \forall n \in \mathbb{N} \Rightarrow B_n \neq 0 \quad \forall n = 2, 3, 4, \dots$$

$$\Rightarrow \boxed{\|\varphi_{n+1}\|_{2,p}^2 = \frac{B_{n+1}}{A_n} \|\varphi_n\|_{2,p}^2 \quad n = 1, 2, \dots}$$

Okaz, více pro normy.

$\|\varphi_0\|, \|\varphi_1\|$ je třeba znát, od φ_2 počítá.

Literatura pro normy - operátory

KREYSZIG: Introduction FA with applications.

Bonus: Děkár konvenční a formální na předchozím větou:

2 vlastnosti polynomi operátora máme

$$\varphi_n(-x) = \sum_{k=0}^n \beta_{n,k} \varphi_k(x)$$

$$/ (\cdot, \varphi_j(x))_{2,p}$$

$$j = 0, \dots, n$$

(jinak je součin = 0)

$$(\varphi_n(-x), \varphi_j(x))_{2,p} = \beta_{n,j} \|\varphi_j\|_{2,p}^2$$

$$\int_{-a}^a \varphi_n(-x) \varphi_j(x) \rho(x) dx = \int_a^{-a} \varphi_n(t) \varphi_j(-t) \rho(t) dt = (\varphi_n(x), \varphi_j(-x))_{2,p}$$

$$\left[\begin{array}{l} t = -x \\ dt = -dx \end{array} \right]$$

$$= (\varphi_n(x), \sum_{m=0}^j \beta_{j,m} \varphi_m(x)) = 0 \quad \text{pro } n > j.$$

\Downarrow

Vše rovná se
jin pro $j = n$.

$$\Rightarrow \underline{\varphi_n(-x) = \beta_{n,n} \varphi_n(x)}$$

Shrneme nyní koeficienty u x^m u polynomu φ :

$$a_n (-x)^m = \beta_{n,m} a_n x^m \Rightarrow \beta_{n,m} = (-1)^m$$

$$\text{Proto } \varphi_m(-x) = (-1)^m \varphi_m(x) \Rightarrow (\varphi_m(-x))^2 = (\varphi_m(x))^2$$

tj $|\varphi_m|^2$ je sudá.

Zároveň,

$$x\varphi_m = A_m\varphi_{m+1} + C_m\varphi_m + B_m\varphi_{m-1} \quad / (\cdot, \varphi_m)_{2,p}$$

$$(x\varphi_m, \varphi_m) = C_m \|\varphi_m\|_{2,p}^2$$

a "

$$\int x |\varphi_m|^2 \rho(x) dx = 0 \quad \text{nebot } x \text{ lichá, } |\varphi_m|^2 \rho \text{ sudá}$$

} $\Rightarrow C_m = 0$
důd.

□

6.3. Gaussova redukovaná rovnice a ortogonální systémy polynomů

Uvažujme klas. Gaussovu redukovanou rovnici

$$xy'' + (\Delta + 1 - x)y' - \alpha y = 0, \quad x \neq 0. \quad (\text{GRR})$$

$$\Delta, \alpha \in \mathbb{C}$$

$$\Delta \neq -1, -2, -3, \dots \quad (\text{uvídneme, proč})$$

- ① Nejprve ukážeme, že tato rovnice má pát ve tvaru „ vlastní vektor a vlastní číslo s váhou“, tj. ve tvaru

$$Ty = \lambda \rho y \quad \text{pro } \lambda \in \mathbb{C} \text{ a vhodnou váhu } \rho,$$

pričemž Ty má tvar diferenciálního výrazu v samoadjungovaném tvaru, tj. $Ty = (-\rho y')'$.

Tedy

$$(-\rho y')' = \lambda \rho y \quad \rho \neq 0$$

$$-\rho' y' - \rho y'' - \lambda \rho y = 0 \quad /: (-\rho)$$

$$\underline{y'' + \frac{\rho'}{\rho} y' + \lambda \frac{\rho}{\rho} y = 0}$$

(ST)

Porovnejme (ST) a (GRR), které upravíme pro $x \neq 0$:

$$y'' + \left(\frac{5+1}{x} - 1\right)y' - \frac{\alpha}{x}y = 0$$

Porovnáme se s příkladem (nikoli jednovácně, zejména má jedno a má více řešení); počítáme pro $x \neq 0$:

$$\frac{p'}{p} = \frac{5+1}{x} - 1$$

$$\lambda = -\alpha$$

$$\frac{p}{p} = \frac{1}{x}$$

$$\Downarrow$$

$$(\ln|p|)' = (5+1)(\ln|x|)' - 1$$

$$\Downarrow$$

$$|p| = |x|^{6+1} e^{-x} \cdot k$$

$$p = \frac{k}{x}$$

$$\underline{x > 0}: \quad \underline{p = x^{6+1} e^{-x}} \quad (\text{jedna z voleb})$$

$$\underline{p = x^{\Delta} e^{-x}}$$

Pro jednoduchost uvažujeme $x > 0$, pak potřebujeme $p \in L^1(0, \infty)$, tedy musíme $\Delta > -1$

Dobýváme

$$\text{(GRR)} \Leftrightarrow \underbrace{(-x^{\Delta+1} e^{-x} y)'}_p = \underbrace{(-\alpha) x^{\Delta} e^{-x} y}_p \quad \text{(SAT)}$$

na $(0, \infty)$

$$\text{a pracujeme na } L^2_p(0, \infty) = L^2_{x^{\Delta} e^{-x}}(0, \infty), \quad \Delta > -1.$$

② Budeme hledat řešení (GRR) ve tvaru řady. K tomu však musíme učinit tyto úvahy:

- pro $x = 0$ rovnice (GRR) degeneruje, je potřeba ji upřesnit odděleně na $(-\infty, 0)$ a na $(0, \infty)$
- můžeme však předpokládat, že tato dvě separátní řešení bude mít "slepil" v bodě $x = 0$ tak, že vznikne řešení na nějakém $(-k, k)$. Pokud hledáme řešení (GRR) ve tvídě takovýchto "slepilných" řešení, lze je hledat i ve tvaru Taylorovy řady se středem v nule. S tím riskem, že řešení v tomto tvaru nemá, čím by nás dovedlo k závěru, že úloha řádná "slepilná" řešení ve tvaru řady nemá.

La této podmínky položíme $y = \sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n$ a dosadíme do (G2L):

$$\sum_{n=2}^{\infty} c_n n(n-1) x^{n-2} \cdot x + (\lambda+1) \sum_{n=1}^{\infty} c_n n x^{n-1} - \sum_{n=1}^{\infty} c_n n x^n - \alpha \sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n = 0$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} c_{n+1} (n+1)n x^n + \sum_{n=0}^{\infty} (\lambda+1)c_{n+1} (n+1) x^n - \sum_{n=1}^{\infty} c_n n x^n - \sum_{n=0}^{\infty} c_n \alpha x^n = 0$$

Shrneme koeficienty:

$$x^0 : (\lambda+1)c_1 = c_0 \alpha \Rightarrow c_1 = c_0 \frac{\alpha}{\lambda+1} \quad (\lambda \neq -1, \dots)$$

$$n \geq 1 : x^n : c_{n+1} [(n+1)n + (\lambda+1)(n+1)] = c_n (\lambda + \alpha)$$

$$c_{n+1} = c_n \frac{n+\alpha}{(n+1)(\lambda+n+1)} \quad (\lambda \neq -2, -3, \dots)$$

(toto v době psaní je $c_1 = c_0 \frac{\alpha}{\lambda+1}$ pro $n=0$).

Prove každý násobek řešení (G2L) je zase jejím řešením, lze BÚNO volit základní řešení pro $c_0 = 1$. Dodáváme, že koeficienty řady, která definuje řešení, by musely mít tvar

$$\left. \begin{aligned} c_0 &= 1 \\ c_{n+1} &= \frac{n+\alpha}{n+1} \cdot \frac{c_n}{\lambda+n+1} \end{aligned} \right\} (K\bar{r}) \quad \begin{aligned} n &= 0, 1, 2, \dots \\ \lambda &\neq -1, -2, -3, \dots \end{aligned}$$

Jště však musíme ukázat, že řada s koeficienty $(K\bar{r})$ alespoň někde konverguje.

Prove řady s koeficienty typu $(K\bar{r})$ totiž je tomu velmi důležitou vidou řad, budeme jim věnovat následující intermezzo.

INTERMEZZO: HYPERGEOMETRICKÉ ŘADY

Def: Hypergeometrický řád je mocninový řád tvaru

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n, \text{ kde koeficienty splňují:}$$

a) existují polynomy P, Q s koeficienty s nejvyšší mocninou rovnými 1,
 $M P = p \geq 0, M Q = q \geq 0, Q$ nemá kořeny mezi $N \setminus \{0\}$

b)

$$\boxed{\frac{c_{m+1}}{c_m} = \frac{P(m)}{Q(m)} \cdot \frac{1}{m+1}, \quad m=0,1,2,\dots \quad c_0=1} \quad (\text{PK})$$

Pos: Pro $P(m) = Q(m) \cdot m+1$ máme $\frac{c_{m+1}}{c_m} = 1, \quad \left| \frac{c_{m+1} x^{m+1}}{c_m x^m} \right| = |x|$

Ono $\frac{1}{m+1}$ je tam z historické důvody.

geom. řada.
 \rightarrow kvoc. x

Rozeberme nyní P a Q na kvadratické činitele v \mathbb{C} , a dostaneme

$$\frac{c_{m+1}}{c_m} = \frac{(a_1+m)(a_2+m)\dots(a_p+m)}{(b_1+m)(b_2+m)\dots(b_q+m)} \cdot \frac{1}{m+1} \quad (*)$$

Tuto situaci rozepíšeme následujícím zápisem:

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n = {}_pF_q [a_1, \dots, a_p; b_1, \dots, b_q] (x) \quad (\text{KHG})$$

(KHG) se nazývá „klasický zápis hypergeometrické řady“.

z (*) ihned vidíme:

(i) $p < q+1 \Rightarrow \left| \frac{c_{m+1}}{c_m} \right| \rightarrow 0 \Rightarrow R = +\infty \Rightarrow \sum c_n x^n$ definiuje holomorfní
 (∞) fci na celém \mathbb{C}

(ii) $p = q+1 \Rightarrow \left| \frac{c_{m+1}}{c_m} \right| \rightarrow 1 \Rightarrow R = 1 \Rightarrow \sum c_n x^n$ definiuje holomorfní
 (∞) fci na $U^1(0)$

(iii) $p > q+1 \Rightarrow \left| \frac{c_{m+1}}{c_m} \right| \rightarrow \infty \Rightarrow R = 0$ nedefinuje žádnou derivovatelnou
 funkci.

V našem interresu ještě budeme pracovat s rovnicí (*). Za tím účelem definujeme nejprve následující označení:

$$a \in \mathbb{C}, \text{ def: } (a)_0 = 1$$

$$(a)_m = \underbrace{a(a+1)\cdots(a+m-1)}_{m \text{ členů}, m \in \mathbb{N}}.$$

Symbol $(a)_m$ je tzv. POCHHAMMERŮV SYMBOLE, někdy též tzv. „RISING FACTORIAL“. Někdy se značí i $\langle a \rangle_m$. Čtení „a Pochhammer m“ nebo „a dole m“.

Všimněte si, že platí: $(1)_m = m!$. Platí též $(a)_m = \frac{\Gamma(a+m)}{\Gamma(a)}$

V tomto označení upravíme (*):

$$c_m = \frac{(a_1+m-1)(a_2+m-1)\cdots(a_p+m-1)}{(b_1+m-1)(b_2+m-1)\cdots(b_q+m-1)} \cdot \frac{1}{m} c_{m-1} =$$

$$= \frac{[(a_1+m-1)(a_1+m-2)]\cdots[(a_p+m-1)(a_p+m-2)]}{\underbrace{[(b_1+m-1)(b_1+m-2)]\cdots[(b_q+m-1)(b_q+m-2)]}_{m \text{ dalších kroků využijeme}} \cdot \underbrace{\frac{1}{m} \cdot \frac{1}{m-1}}_{\text{půjde k } \frac{1}{m!}} c_{m-2} =$$

$$\frac{(a_1)_m \cdots (a_p)_m}{(b_1)_m \cdots (b_q)_m} \cdot \frac{1}{m!} \cdot \underbrace{c_0}_{=1} = \frac{\prod_{j=1}^p (a_j)_m}{\prod_{k=1}^q (b_k)_m} \cdot \frac{1}{m!}$$

Dodáváme tedy konečně explicitní vyjádření hypergeometrické řady

$$\boxed{{}_pF_q [a_1, \dots, a_p; b_1, \dots, b_q](x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\prod_{j=1}^p (a_j)_n}{\prod_{k=1}^q (b_k)_n} \cdot \frac{x^n}{n!}} \quad (\text{Fin})$$

Nyní vytkaj'ony historické divočy proč bylo s (pk) na straně $\neq 0$
 ono $\frac{1}{n+1}$: nejjednodušší hypergeometrická řada je ${}_0F_0[;](x)$.

Podle (Fin) je

$${}_0F_0[;](x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = e^x.$$

① Zkusete:

• ${}_0F_1[; \frac{1}{2}](-\frac{x^2}{4}) = \cos x$; Řada vlevo má $p=0, q=1 \Rightarrow p < q+1 \Rightarrow$ řada
 definuje hladkou (a holomorfní) fci v \mathbb{C} .

$$\text{Řešení: } {}_0F_1[; \frac{1}{2}](-\frac{x^2}{4}) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{\left(\frac{1}{2}\right)_n} \cdot \frac{1}{n!} \left(-\frac{x^2}{4}\right)^n$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n x^{2n} \frac{1}{n! \cdot 4^n \cdot \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2}+1\right) \cdots \left(\frac{1}{2}+n-1\right)} = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!} \quad \text{dod.}$$

$$\frac{2^n}{n! \cdot 4^n \cdot \underbrace{(1 \cdot 3 \cdots (2n-1))}_{(2n)! / (2 \cdot 4 \cdots 2n)}} = \frac{1}{(2n)!}$$

• $\frac{2x}{\sqrt{\pi}} {}_1F_1\left[\frac{1}{2}; \frac{3}{2}\right](-x^2) \underset{\substack{\downarrow \\ \text{pro } x \in \mathbb{R}}}}{=} \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt = \text{erf}(x)$; řada vlevo má
 stejný smysl $\forall x \in \mathbb{C}$.

Velká třída funkcí (elementárních i neelementárních) se dá vyjádřit
 ve tvaru hypergeometrické řady.

KONEC INTERMEZZA O HYPERGEOMETRICKÝCH ŘADÁCH.

Ježt ke (G22). Jijm řešením je řada $\sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n$, kde

$$c_0 = 1$$

$$c_{n+1} = \frac{n+d}{(n+d+1)} \cdot \frac{1}{n+1} c_n \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

Ježt jež 0-hypergeometrickou řadu pro $p=1, q=1$, tj. $p < q+1$

$${}_1F_1[\alpha; \alpha+1](x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_k}{(\alpha+1)_k} \cdot \frac{x^k}{k!} \in C^\infty(\mathbb{R})$$

$\alpha \in \mathbb{C}, \alpha \notin \{-1, -2, \dots\}$

Otázka: Kdy je řešením ${}_1F_1[\alpha; \alpha+1](x)$ polynomem?

Odpověď: Právě tehdy, kdy má řada upravo jin konečný počet členů

$$\Leftrightarrow \exists m \in \mathbb{N}, (\alpha)_k = 0 \quad \forall k > m.$$

Polom řada upravo dáva polynom stupně m .

ale $(\alpha)_k = \alpha(\alpha+1)\dots(\alpha+k-1)$

Tj. pro $\boxed{\alpha = -m}$ dostaneme to, co chceme dostat: $(\alpha)_k = 0 \Leftrightarrow k > m$
 $m \in \mathbb{N} \cup \{0\}$.

Definice: Laguerrov polynom řádu α a stupně m je polynom, definovaný pro $\alpha \in \mathbb{R}, \alpha > -1$ takto

$$L_m^\alpha(x) := \frac{(\alpha+1)_m}{m!} {}_1F_1[-m, \alpha+1](x) = \frac{(\alpha+1)_m}{m!} \sum_{k=0}^m \frac{(-m)_k}{(\alpha+1)_k} \cdot \frac{x^k}{k!}$$

$$x \in \mathbb{R}.$$

Uvědomění:

a) $L_m^\alpha(x)$ řeší (G22) $\forall m \in \mathbb{N} \cup \{0\}$, pokud α má polární $\alpha = -m$.

b) S odvoláním na Ivan (SAT) provedeme následující restrikce:

- Uvažujeme $x > 0$, tj. $x \in (0, \infty)$
- Uvažujeme $\alpha \in \mathbb{R}, \alpha > -1$, a polární $\rho(x) = x^\alpha e^{-x}$

Pak $\rho > 0$ na $(0, \infty)$, $\rho \in C(0, \infty) \cap L^1(0, \infty)$

$\Rightarrow \rho$ je dobrá měřka

- Uvažujeme tedy prostor $L^2_{x^{\alpha}e^{-x}}(0, \infty) \dots$ Hilbertův.
- $\alpha = -m$, $m \in \mathbb{N} \cup \{0\}$

Podobně (GRR) lze psát v pomocněmagrafičném tvaru (viz (SAT), str. 68)

$$\underbrace{T y = m p y,}_{(SAT)}$$

kde $T y = -(p y')'$, $p(x) = x^{\alpha+1} e^{-x}$.

Podobně $m = 0, 1, 2, \dots$ jsou vlastní čísla T a vektor p (na $L^2_{p}(0, \infty)$) a jim odpovídající vlastní funkce jsou Laguerroy polynomy L^{α}_m .

c) Podle výpočtu na str. 64 máme totiž Laguerroy polynomy (pro $\alpha > -1$ a pro $m \in \mathbb{N} \cup \{0\}$) OC systém polynomů na $L^2_{x^{\alpha}e^{-x}}(0, \infty)$. Mají tedy existující rekurentní vzorec pro jejich vygenerování - ten odvodíme dále.

d) Ukážeme v této chvíli existenci jím to, zda jsou Laguerroy polynomy některým systémem, tj. zda každá funkce z $L^2_{x^{\alpha}e^{-x}}(0, \infty)$ lze napsat ve tvaru $\sum c_n L^{\alpha}_n(x)$. Odpověď je ANO. Důkaz se můžeme nalézt ve sbírce Čížáka a kol.: MA pro fyziky I, Děla 41 (str. 196).

Na závěr ukážeme některé důležité vlastnosti Laguerroy polynomů

① Tzv. explicitní vyjádření

Obatí :

$$L^{\alpha}_m(x) = \frac{1}{m!} x^{-\alpha} e^x \left(x^{\alpha+m} e^{-x} \right)^{(m)} \quad (E)$$

Pozn.: • Odhad : $L_0^{\Delta}(x) = x^{-\Delta} e^x x^{\Delta} e^{-x} = 1$

$$L_1^{\Delta}(x) = x^{-\Delta} e^x (x^{\Delta+1} e^{-x})' = x^{-\Delta} e^x (\Delta+1) x^{\Delta} e^{-x} + x^{-\Delta} e^x x^{\Delta+1} (-e^{-x})$$

$$= (\Delta+1) - x \quad \text{ald...}$$

- Trans (E) má velký význam při výpočtech integrální typu $\int_0^{\infty} L_n^{\Delta}(x) f(x) dx$, protože umožňuje rovnici per partes.

② Dokážeme (E). Myšlivíme rovnici (GRL) :

$$x y'' + (\Delta+1-x) y' - \alpha y = 0 \quad (A)$$

$$\left(x^{\Delta+1} e^{-x} y' \right)' = \alpha x^{\Delta} e^{-x} y$$

Tuto rovnici označíme jako GRL($y, \Delta+1, \alpha$)

myšlivíme (A)

$$x y''' + y'' + (\Delta+1-x) y'' - y' - \alpha y' = 0$$

$$x y''' + (\Delta+2-x) y'' - (\alpha+1) y' = 0$$

to je GRL($y', \Delta+2, \alpha+1$)

Podobně tedy (A) zderivujeme $(n-1)$ krát, dostaneme GRL($y^{(n-1)}, \Delta+n, \alpha+n-1$)

je derivacelní tvar

$$\left(x^{\Delta+n} e^{-x} y^{(n)} \right)' = (\alpha+n-1) x^{\Delta+n-1} e^{-x} y^{(n-1)}$$

$$\Rightarrow V_n = V_{n-1}$$

Tedy $V_n' = (\alpha+n-1) V_{n-1}$ | 1

$$V_n'' = (\alpha+n-1) V_{n-1}' = (\alpha+n-1)(\alpha+n-2) V_{n-2}$$

Dostupně:

$$V_n^{(m)} = (\alpha)_n V_0 = (\alpha)_n x^{\Delta} e^{-x} y$$

Tedy

$$\left(x^{\Delta+m} e^{-x} y^{(m)} \right)^{(m)} = (\alpha)_m x^{\Delta} e^{-x} y$$

\Downarrow pro $\alpha = -m$

$$y = \frac{1}{(-m)_m} x^{-\Delta} e^x \left(x^{\Delta+m} e^{-x} y^{(m)} \right)^{(m)} \quad (B)$$

Podruť je $\alpha = -m$, je řešením L_m^{Δ} , cť je polynom stupně m . Jeho m -tá derivace je tedy konstanta, $(L_m^{\Delta})^{(m)} = m! \cdot \underbrace{\text{koeficient}}_{a_m} x^m$

Je ovšem $L_m^{\Delta}(x) = \frac{(\Delta+1)_m}{m!} \sum_{k=0}^m \frac{(-m)_k}{(\Delta+1)_k} \cdot \frac{x^k}{k!}$, tedy $a_m = \frac{(\Delta+1)_m}{m!} \frac{(-m)_m}{(\Delta+1)_m} \cdot \frac{1}{m!}$

Odtud $(L_m^{\Delta})^{(m)} = \frac{(-m)_m}{m!}$

Tedy po dosazení do (B):

$$L_m^{\Delta}(x) = \frac{1}{(-m)_m} x^{-\Delta} e^x \left(x^{\Delta+m} e^{-x} \frac{(-m)_m}{m!} \right)^{(m)}$$

tedy

$$L_m^{\Delta}(x) = \frac{1}{m!} x^{-\Delta} e^x \left(x^{\Delta+m} e^{-x} \right)^{(m)} \quad \text{obd.} \quad (C)$$

2) Rekurentní vztah pro $L_m^{\Delta}(x)$

Vydeme z (C):

$$L_m^{\Delta}(x) = \frac{1}{m!} x^{-\Delta} e^x \underbrace{\left(x^{\Delta+m} e^{-x} \right)^{(m)}}_{=: E_m}$$

Pak

$$E_{m+1} = \left(\left(x^{\Delta+m+1} e^{-x} \right)' \right)^{(m)} = (\Delta+m+1) \underbrace{\left(x^{\Delta+m} e^{-x} \right)^{(m)}}_{E_m} - \underbrace{\left(x^{\Delta+m+1} e^{-x} \right)^{(m)}}_{=: I_m} \quad (D)$$

\downarrow
derivace
vnitřní

Nášim cílem je nyní vyjádřit I_m pomocí E_m .

$$I_m = (x \cdot x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m)} = \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} x^{(k)} (x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m-k)} =$$

$$= [\text{je nulové jen pro } k=0,1] = x(x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m)} + m(x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m-1)}$$

$$= x E_m + m \underbrace{(x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m-1)}}_{I_{m-1}}$$

tg

$$\underline{I_m = x E_m + m I_{m-1}}$$

(E)

Uděláme nyní (D) pro $m-1$:

$$E_m = (\Delta+m) E_{m-1} - I_{m-1}$$

$$\Rightarrow I_m = x E_m + m(\Delta+m) E_{m-1} - m E_m$$

dodá do (D):

$$\Rightarrow E_{m+1} = (\Delta+m+1) E_m - x E_m - m(\Delta+m) E_{m-1} + m E_m$$

$$x E_m = (\Delta+2m+1) E_m - E_{m+1} - m(\Delta+m) E_{m-1} \quad / \cdot \frac{1}{m!} x^{-\Delta} e^x$$

$$x L_m^\Delta(x) = (\Delta+2m+1) L_m^\Delta(x) - (m+1) L_{m+1}^\Delta(x) - (\Delta+m) L_{m-1}^\Delta(x)$$

Hledaný rekurentní vzorec.

Pročtože má nyní $L_0^\Delta = 1$, $L_1^\Delta = (\Delta+1) - x$,
mohu vygenerovat všechna L_m^Δ .

③ Normy

vím (viz sh. 66), že

$$\|\varphi_{m+1}\|_{2\varphi}^2 = \frac{b_{m+1}}{A_m} \|\varphi_m\|_{2\varphi}^2 \quad m=1,2,\dots$$

pokud

$$x\varphi_m = A_m\varphi_{m+1} + C_m\varphi_m + B_m\varphi_{m-1}.$$

Zde tedy $A_m = -(m+1)$, $B_m = -(\Delta+m)$, tedy

$$\|L_{m+1}^\Delta\|_{2,p}^2 = \frac{\Delta+m+1}{m+1} \|L_m^\Delta\|_{2,p}^2 \quad m=1,2,3,\dots$$

Máme $\|L_0^\Delta\|_{2,p}^2 = \int_0^\infty 1 \cdot x^\Delta e^{-x} = \Gamma(\Delta+1)$

$$\begin{aligned} \|L_1^\Delta\|_{2,p}^2 &= \int_0^\infty ((\Delta+1)-x)^2 x^\Delta e^{-x} = (\Delta+1)^2 \Gamma(\Delta+1) - 2(\Delta+1)\Gamma(\Delta+2) + \Gamma(\Delta+3) \\ &= (\Delta+1)\Gamma(\Delta+2) - 2(\Delta+1)\Gamma(\Delta+2) + \Gamma(\Delta+3) \\ &= \Gamma(\Delta+3) - (\Delta+1)\Gamma(\Delta+2) \\ &= (\Delta+2)\Gamma(\Delta+2) - (\Delta+1)\Gamma(\Delta+2) = \Gamma(\Delta+2) \end{aligned}$$

a rekurentně

$$\|L_m^\Delta\|_{2,p}^2 = \frac{\Delta+m}{m} \cdot \frac{\Delta+m-1}{m-1} \cdot \dots \cdot \frac{\Delta+2}{2} \cdot \underbrace{\|L_1^\Delta\|_{2,p}^2}_{\Gamma(\Delta+2)} = \frac{1}{m!} \Gamma(\Delta+m+1)$$

platí i pro $m=0,1$

$$\Rightarrow \boxed{\|L_m^\Delta\|_{2,p}^2 = \frac{1}{m!} \Gamma(\Delta+m+1) \quad \forall m=0,1,2,\dots}$$

④ Tzv. vyvoňující funkce

Def. Vyvoňující funkce pro daný systém $\{\varphi_m\}_{m=0}^\infty$, $\varphi_m = \varphi_m(x)$, mazon lokální funkcí $F = F(x,t)$, která je analytická v okolí $t=0$ (pro všechna x) a její rozvoj do Taylorovy řady podle t v $t \in U(0)$ generuje koeficienty $\varphi_m(x)$. Tedy:

$$F(x,t) = \sum_{m=0}^{\infty} \varphi_m(x) t^m.$$

Zde tedy hledáme lokální F , pro kterou $F(x,t) = \sum_{m=0}^{\infty} L_m^\Delta(x) t^m$.

Budeme postupovat tak, že rozvineme vhodnou funkci $f \in L_p^2(0,\infty)$ s parametrem t do řady v Laguerrových polynomech. Tím dostaneme řadu typu $\sum_{m=0}^{\infty} c_m(t) L_m^\Delta(x)$ a budeme měřovat k tomu, aby $c_m \approx t^m$.

Terie říká, že pokud $f \in L^2_{x^p e^{-x}}(0, \infty)$ [a pokud $L^p_m(x)$ je úřý $L^2_{x^p e^{-x}}(0, \infty)$],
 tak $\exists c_n \in \mathbb{C}$ krom

$$c_n = \frac{1}{\|L^p_m\|_{2,p}} (f, L^p_m)_{2,p}, \quad \text{re } f = \sum c_n L^p_m$$

↓
norma $L^2_{x^p e^{-x}}(0, \infty)$

(to je neobecné teorie Fourierův řad).

Chceme rozšířit funkci e^{-ax} (pokud chceme hledat $a = a(t)$).

(i) Osná otázka: pro jaká $a \in \mathbb{R}$ je $e^{-ax} \in L^2_{x^p e^{-x}}(0, \infty)$?

$$\int_0^{\infty} (e^{-ax})^2 x^p e^{-x} dx < \infty$$

$$\int_0^{\infty} x^p e^{-(2a+1)x} dx < \infty \quad \text{pro } p > -1, \text{ pokud}$$

$$2a+1 > 0$$

$$\underline{a > -\frac{1}{2}}$$

Pro jaké a platí

$$c_n = \frac{1}{\|L^p_m\|_{2,p}} \int_0^{\infty} e^{-ax} x^p e^{-x} L^p_m(x) dx = \left[\text{použij explicitní} \right]$$

$$= \frac{m!}{\Gamma(\Delta+m+1)} \int_0^{\infty} e^{-ax} x^p e^{-x} \left(\frac{1}{m!} x^{-p} e^x (x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m)} \right) dx$$

$$= \frac{1}{\Gamma(\Delta+m+1)} \int_0^{\infty} e^{-ax} (x^{\Delta+m} e^{-x})^{(m)} dx = \left[\begin{array}{l} m \times \text{per partes} \\ \text{ní každém příkladě} \\ \text{faktor } "(-a)" \end{array} \right]$$

$$= \frac{a^m}{\Gamma(\Delta+m+1)} \int_0^{\infty} e^{-ax} x^{\Delta+m} e^{-x} dx =$$

$(a+1)x = \gamma$

hraniční člen = 0

$$= \frac{a^m}{\Gamma(\Delta+m+1)} \int_0^{\infty} e^{-y} \left(\frac{y}{a+1}\right)^{\Delta+m} \frac{1}{a+1} dy =$$

$$= \frac{a^m}{\Gamma(\Delta+m+1)} \cdot \frac{1}{(a+1)^{\Delta+m+1}} \Gamma(\Delta+m+1) = \frac{1}{(a+1)^{\Delta+1}} \left(\frac{a}{a+1}\right)^m$$

Odkud tedy dostáváme:

$$e^{-ax} \stackrel{\text{s.v.}}{=} \frac{1}{(a+1)^{\Delta+1}} \sum_{m=0}^{\infty} \left(\frac{a}{a+1}\right)^m L_m^{\Delta}(x) \quad a > -\frac{1}{2} \quad (*)$$

Pozn.: • Obecně platí rovnost ve komplexní rovině, ve kteréž byla odvozena, tj. ve $L_{x^{\Delta}} e^{-x}(0, \infty)$, neboli s.v.
Pokud jsou však na obou stranách stejné funkce (tj. například pokud řada opravdu konverguje alespoň lokálně stejnoměrně v \mathbb{R}), platí rovnost ve všech $x \in \mathbb{R}$.

- Dosazením $a=0$ do (*) vyprázdňujeme všechny členy pro $m \geq 1$ a dostaneme

$$1 = L_0^{\Delta}(x), \text{ což je mile.}$$

- Pro $a=1$ dá (*)

$$e^{-x} = \frac{1}{2^{\Delta+1}} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{L_m^{\Delta}(x)}{2^m}$$

speciálně pro $\Delta=0$ máme $e^{-x} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{L_m^0(x)}{2^{m+1}}$.

(ii) Druhá část: sestavení vyvolávající funkce.

Položíme $t = \frac{a}{a+1}$ v (*). $\frac{dt}{da} = \frac{1}{(a+1)^2} > 0$ prode.
 \Downarrow
 $a = \frac{t}{1-t}, \quad \frac{1}{a+1} = 1-t$

Platí $a > -\frac{1}{2} \Leftrightarrow t \in (-1, 1)$

Úpravou (*) máme

$$(a+1)^{\Delta+1} e^{-ax} = \sum_{n=0}^{\infty} L_n^{\Delta}(x) \left(\frac{a}{a+1}\right)^n$$

$$\left. \begin{array}{l} \{ \\ \downarrow \end{array} \right\} a \rightarrow t$$

$$\underbrace{\frac{1}{(1-t)^{\Delta+1}} e^{-\frac{tx}{1-t}}}_{\text{vytvářicí funkce}} = \sum_{n=0}^{\infty} L_n^{\Delta}(x) t^n \quad t \in (-1, 1)$$

Vytvářicí funkce pro Laguerrovy polynomy.

≡

V tabulce „Ortogonální systémy polynomů“ v dodatku uvádíme tyto systémy polynomů

Laguerrovy, Hermiteovy, Legendreovy,
Čebyševovy, Gegenbauerovy.

- Vždy uvádíme
- generující rovnici
 - vyjádření řadem (4-6)
 - explicitní tvar
 - rekurentní vztah a velikosti momentů
 - vytvářicí funkci
- a zejména
- pozn., že všechny mají vlastní.

TO JE VŠE.

mu. J., 16.5.2017