

SCHWARTZ-Raum der stark abfallenden Funktionen zweier Veränderlicher definieren. Dieser Raum wird weiter hinten zwar kurz erwähnt werden, es würde aber zu weit führen, ihn wirklich zu behandeln. Wir wollen daher nur festhalten, daß Produkte von δ -„Funktionen“ nicht sinnvoll als Distributionen auf $\mathcal{S}(\mathbb{R})$ definiert werden können und.

Ähnlich ist es mit Ausdrücken der Form $e^{\delta(t)}$ oder $\sin \delta(t)$: Da beispielweise

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{f(t)} \varphi(t) dt \quad \text{und} \quad \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{\varphi(t)} dt$$

nichts miteinander zu tun haben (und $e^{\varphi(t)}$ nicht einmal eine stark abfallende Funktion ist), können wir hier nicht einfach die Exponentialfunktion ins Argument von T_f schieben, und es ist auch keine sonstige Art und Weise, Ausdrücken wie $e^{\delta(t)}$ oder $\sin \delta(t)$ einen Sinn zu geben. Bei der Funktionsschreibweise von Distributionen muß man sich also stets sorgfältig überlegen, ob ein gegebener Ausdruck wirklich sinnvoll ist oder nicht.

c) Die Fourier-Transformierte einer Distribution

f sei eine absolut integrierbare Funktion, d.h. das Integral

$$\int_{-\infty}^{\infty} |f(t)| dt$$

konvergiere gegen einen endlichen Wert. Dann ist auch $f(t)e^{-i\omega t}$ absolut integrierbar, da diese Funktion den gleichen Betrag hat wie $f(t)$, und damit konvergiert auch das FOURIER-Integral

$$\widehat{f}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-i\omega t} dt$$

Zunächst müssen wir uns überlegen, ob das überhaupt sinnvoll ist:

Lemma: a) Für eine Distribution $T: \mathcal{S}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{C}$ sind auch \widehat{T} und \check{T} wieder Distributionen.

$$b) \check{\check{T}} = T = T.$$

Beweis: a) Die Linearität von \widehat{T} ist klar, da die FOURIER-Transformation auf dem SCHWARTZ-Raum eine lineare Operation ist, d.h. die FOURIER-Transformierte von $\lambda\varphi + \mu\psi$ für $\lambda, \mu \in \mathbb{C}$ ist $\lambda\widehat{\varphi} + \mu\widehat{\psi}$.

Für die Stetigkeit von \widehat{T} genügt es wegen der Stetigkeit von T , wenn wir zeigen, daß für eine konvergente Folge von Funktionen $\varphi_n(t) \in \mathcal{S}(\mathbb{R})$ mit Grenzwert $\varphi \in \mathcal{S}(\mathbb{R})$ auch die Folge der FOURIER-Transformierten $\widehat{\varphi}_n$ gegen $\widehat{\varphi}$ konvergiert. Wir müssen also zeigen, daß für je zwei Zahlen $k, r \in \mathbb{N}_0$ gilt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\omega \in \mathbb{R}} \left| \omega^k (\widehat{\varphi_n})^{(r)} - \omega^k (\widehat{\varphi})^{(r)} \right| = 0.$$

Nach den Formeln aus §6b ist

$$\omega^k (\widehat{\varphi})^{(r)} = \omega^k \cdot (-i)^r \widehat{t^r \varphi} = (-1)^r \omega^k \widehat{t^r \varphi} = (-1)^{r+k} \widehat{\psi}$$

mit $\psi = \frac{d^k}{dt^k} (t^r \varphi)$. Durch k -fache Anwendung der Produktregel folgt, daß ψ Linearkombination von Termen der Form $t^s \varphi^{(\ell)}$ ist. Wegen der Dreiecksungleichung reicht es also, zu zeigen, daß für alle $\ell, s \in \mathbb{N}_0$ gilt

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\omega \in \mathbb{R}} \left| \widehat{t^\ell \varphi_n} - \widehat{t^\ell \varphi} \right| = 0.$$

Nach Definition der Konvergenz in $\mathcal{S}(\mathbb{R})$ gibt es zu ℓ, s und jedem $\varepsilon > 0$ ein $N_1 \in \mathbb{N}$, so daß für $n \geq N_1$ gilt

$$\sup_{t \in \mathbb{R}} \left| t^\ell \varphi_n^{(s)} - t^\ell \varphi^{(s)} \right| < \frac{\varepsilon}{2}.$$

Genauso gibt es auch ein $N_2 \in \mathbb{N}$, so daß für $n \geq N_2$ gilt

$$\sup_{t \in \mathbb{R}} \left| t^{\ell+2} \varphi_n^{(s)} - t^{\ell+2} \varphi^{(s)} \right| < \frac{\varepsilon}{2}$$

ist; für n größer oder gleich dem Maximum N_0 von N_1 und N_2 gilt also

$$\left| t^\ell \varphi_n^{(s)} - t^\ell \varphi^{(s)} \right| < \frac{\varepsilon}{1+t^2}.$$

Damit ist für $n \geq N_0$

$$\begin{aligned} \left| \widehat{t^\ell \varphi_n^{(s)}}(\omega) - \widehat{t^\ell \varphi^{(s)}}(\omega) \right| &= \left| \int_{-\infty}^{\infty} (t^\ell \varphi_n^{(s)}(t) - t^\ell \varphi^{(s)}(t)) e^{-i\omega t} dt \right| \\ &\leq \int_{-\infty}^{\infty} \left| t^\ell \varphi_n^{(s)}(t) - t^\ell \varphi^{(s)}(t) \right| dt \leq \varepsilon \int_{-\infty}^{\infty} \frac{dt}{1+t^2} = \varepsilon\pi, \end{aligned}$$

der Limes für $n \rightarrow \infty$ ist also gleich null, wie behauptet. ■

Um zu sehen, was die neue Definition bringt, wollen wir die FOURIER-Transformierte des Sinus berechnen: Im klassischen Sinne als

$$\widehat{\sin} \omega = \int_{-\infty}^{\infty} \sin t e^{-i\omega t} dt$$

existiert diese bekanntlich nicht; aber im Distributionensinne ist

$$\begin{aligned} \widehat{\mathcal{I}}_{\sin}(\varphi) &= T_{\sin}(\widehat{\varphi}) = \int_{-\infty}^{\infty} \sin \omega \widehat{\varphi}(\omega) d\omega = \frac{1}{2i} \int_{-\infty}^{\infty} (e^{i\omega} - e^{-i\omega}) \widehat{\varphi}(\omega) d\omega \\ &= \frac{1}{2i} \int_{-\infty}^{\infty} \widehat{\varphi}(\omega) e^{i\omega} d\omega - \frac{1}{2i} \int_{-\infty}^{\infty} \widehat{\varphi}(\omega) e^{-i\omega} d\omega \\ &= \frac{2\pi}{2i} \left(\check{\varphi}(1) - \check{\varphi}(-1) \right) = -\pi i (\varphi(1) - \varphi(-1)), \end{aligned}$$

denn für jede Funktion g ist

$$\check{g}(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} g(\omega) e^{i\omega t} d\omega, \quad \text{also} \quad \check{g}(1) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} g(\omega) e^{i\omega} d\omega.$$

Für die oben eingeführte DIRAC-Distribution ist

$$\Delta_a(\varphi) = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t-a) \varphi(t) dt = \varphi(a),$$

und damit

$$\widehat{\mathcal{T}}_{\sin} = -\pi i (\Delta_1 - \Delta_{-1}).$$

Kurz, wenn auch etwas kriminell, können wir dies als

$$\begin{aligned} \widehat{\sin}(\omega) &= -\pi i (\delta(\omega - 1) - \delta(\omega + 1)) \\ &\quad \text{schreiben.} \end{aligned}$$

Falls diese Rechnung auf ein sinnvolles Ergebnis führte, sollte

$$\sin t = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \widehat{\sin}(\omega) e^{i\omega t} d\omega$$

sein, und in der Tat ist

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} (-\pi i)(\delta(\omega - 1) - \delta(\omega + 1)) e^{i\omega t} d\omega \\ &= -\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(\omega - 1) e^{i\omega t} d\omega + \frac{i}{2} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(\omega + 1) e^{i\omega t} d\omega \\ &= -\frac{i}{2} (e^{it} - e^{-it}) = \frac{e^{it} - e^{-it}}{2i} = \sin t. \end{aligned}$$

d) Der Satz von Riesz

Der letzte Abschnitt hat gezeigt, daß die FOURIER-Transformation auf dem Niveau der Distributionen weitgehend unproblematisch ist. Was uns in erster Linie interessiert, sind aber Aussagen über die FOURIER-Transformation auf dem Niveau der *Funktionen*; wir müssen also wissen, wie wir von Distributionen wieder zurückkommen zu Funktionen. Wie das Beispiel der DIRAC-Distribution zeigt, ist das nicht immer möglich; wir müssen uns also zuerst überlegen, was Distributionen der Form T_f mit $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ auszeichnen.

Betrachten wir dazu für $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ zunächst die lineare Abbildung

$$\tilde{T}_f: \left\{ \begin{array}{l} L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C} \\ g \mapsto \int_{-\infty}^{\infty} f(t)g(t) dt \end{array} \right..$$

Wie im Fall von T_f rechnet man auch hier schnell nach, daß \tilde{T}_f der Stetigkeitsbedingung

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \tilde{T}_f(g_n) = \tilde{T}_f\left(\lim_{n \rightarrow \infty} g_n\right)$$

genügt, hier allerdings für bezüglich der L^2 -Norm konvergente Folgen (g_n).

Außerdem ist nach der CAUCHY-SCHWARZSchen Ungleichung

$$|\tilde{T}_f(g)| = |(f, \bar{g})| \leq \|f\|_2 \cdot \|\bar{g}\|_2 = \|f\|_2 \cdot \|g\|_2,$$

$|\tilde{T}_f(g)|$ läßt sich also durch die L^2 -Norm von g abschätzen.

Diese Eigenschaft hat nicht jede stetige lineare Abbildung von $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ nach \mathbb{C} ; Beispieldeweise ist für die Fortsetzung

$$\tilde{\Delta}_0: \left\{ \begin{array}{l} L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C} \\ g \mapsto g(0) \end{array} \right..$$

der DIRAC-Distribution Δ_0 auf $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ und den Rechteckimpuls

$$g_a: \left\{ \begin{array}{l} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \\ t \mapsto \begin{cases} a & \text{falls } |t| \leq \frac{1}{a^2} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{array} \right..$$

die L^2 -Norm gleich

$$\|g_a\|_2 = \sqrt{\int_{-\infty}^{\infty} |g_a|^2 dt} = \sqrt{\int_{-1/a^2}^{1/a^2} a^2(t) dt} = \sqrt{\int_{-1/a^2}^{1/a^2} a^2(t) dt} = \sqrt{2}$$

für jedes $a \neq 0$, aber

$$\Delta_0(g_a) = g_a(0) = a$$

kann trotzdem unbeschränkt wachsen. Hier kann $|\Delta_0(g)|$ also nicht durch $\|g\|_2$ abgeschätzt werden.

Definition: Eine lineare Abbildung $T: L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$ heißt *beschränkt*, wenn es eine Konstante $c \in \mathbb{R}$ gibt, so daß

$$|T(g)| \leq c \|g\|_2 \quad \text{für alle } g \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}).$$

Das Infimum aller Zahlen c , die diese Eigenschaft haben, bezeichnen wir dann als die *Norm* $\|T\|$ von T .

Für $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ ist \tilde{T}_f also beschränkt und hat die Norm $\|f\|_2$.

Das Schöne an quadratintegrierbaren Funktionen ist, daß sich diese Aussage auch umkehren läßt. Zum Beweis brauchen wir unter, daß $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ bis auf das Problem mit den Nullfunktionen ein HILBERT-Raum ist, d.h.

Lemma: In $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ hat jede CAUCHY-Folge einen Grenzwert.

Beweis: g_n sei eine CAUCHY-Folge von Funktionen aus $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, d.h. zu jedem $\varepsilon > 0$ gibt es ein $N > 0$, so daß für $n, m \geq N$ gilt

$$\|g_n - g_m\|_2 < \varepsilon.$$

Offensichtlicher Kandidat für eine Grenzfunktion ist jene Funktion g , die jedem Wert t den Limes der $g_n(t)$ zuordnet; leider gibt es aber zunächst keinen Grund, warum diese Folge von Funktionswerten für jedes t konvergieren sollte. Wir müssen daher etwas härter arbeiten.

Wir verschaffen uns zunächst eine Folge von Werten $\varepsilon_\nu > 0$, für die

$$\sum_{\nu=1}^{\infty} \varepsilon_\nu < \infty$$

konvergiert – beispielsweise können wir $\varepsilon_\nu = \frac{1}{\nu^2}$ setzen. Da (g_n) eine CAUCHY-Folge ist, gibt es zu jedem dieser ε_ν ein n_ν , so daß

$$\|g_n - g_m\|_2 \leq \varepsilon_\nu \quad \text{für alle } n, m > n_\nu.$$

Insbesondere ist also

$$\|g_{n_{\nu+1}} - g_{n_\nu}\|_2 \leq \varepsilon_\nu.$$

Damit ist für jede natürliche Zahl k

$$\begin{aligned} \sum_{\nu=k}^{\infty} \varepsilon_\nu &\geq \lim_{\ell \rightarrow \infty} \sum_{\nu=k}^{\ell} \|g_{n_{\nu+1}} - g_{n_\nu}\|_2 \geq \lim_{\ell \rightarrow \infty} \left\| \sum_{\nu=k}^{\ell} (g_{n_{\nu+1}} - g_{n_\nu}) \right\|_2 \\ &= \lim_{\ell \rightarrow \infty} \|g_{n_{\ell+1}} - g_{n_k}\|_2. \end{aligned}$$

Da die linke Seite für $k \rightarrow \infty$ wegen der Konvergenz der Summe der ε_ν gegen null geht, gilt dies auch für die rechte. Daher muß es eine Funktion g geben, die fast überall mit

$$t \mapsto \lim_{\nu \rightarrow \infty} g_{n_\nu}(t)$$

übereinstimmt und für die

$$\lim_{\nu \rightarrow \infty} \|\tilde{g} - g_{n_\nu}\|_2 = 0$$

ist. Da alle g_{n_ν} in $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ liegen, zeigt die Dreiecksungleichung, daß auch g dort liegen muß, und eine letzte Anwendung der Dreiecksungleichung zeigt auch, daß nicht nur die Teilfolge der g_{n_k} , sondern die Folge aller g_n in der L^2 -Norm gegen g konvergiert. ■

Damit kommen wir zum eigentlich interessanten

Satz von Riesz: Zu jeder beschränkten und stetigen linearen Abbildung $T: L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$ gibt es eine Funktion $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, so daß $T = \tilde{T}_f$ ist und $\|f\|_2 = \|T\|$. Die Funktion f ist bis auf Nullfunktionen eindeutig bestimmt.

Der Beweis ist etwas langwierig, aber seine Grundidee ist einfach:

Angenommen, wir betrachtenen anstelle von $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ den endlichdimensionalen Vektorraum \mathbb{R}^3 und eine lineare Abbildung $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$. Dann wissen wir natürlich, daß sich $T(\vec{x})$ schreiben läßt als

$$T(\vec{x}) = a_1 x_1 + a_2 x_2 + a_3 x_3$$

mit geeigneten reellen Zahlen a_1, a_2 und a_3 . Diese können wir zusammenfassen zu einem Vektor $\vec{a} \in \mathbb{R}^3$, für den

$$T(\vec{x}) = \vec{a} \cdot \vec{x}$$

ist. Dieser Vektor \vec{a} entspricht der gesuchten Funktion f ; er steht offensichtlich senkrecht auf dem Untervektorraum

$$E = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^3 \mid T(\vec{x}) = 0\},$$

der außer für $\vec{a} = \vec{0}$ eine Ebene beschreibt, und er ist durch E bis auf eine Proportionalitätskonstante eindeutig bestimmt.

In Analogie dazu betrachten wir auch für den Satz von RIESZ den Kern

$$N \stackrel{\text{def}}{=} \{g \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \mid T(g) = 0\}$$

von T . Falls $N = L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ ist, sind wir fertig: Dann verschwindet $T(g)$ überall, und $f \equiv 0$ erfüllt alle Behauptungen.

Andernfalls gibt es eine Funktion $h \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, die nicht in N liegt.

Der erste und umständlichste Beweisschritt besteht darin, daß wir uns überlegen, daß es auch eine Funktion

$$\tilde{f} \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \setminus N \quad \text{mit} \quad (\tilde{f}, g) = 0 \quad \text{für alle } g \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$$

gibt, die auf N senkrecht steht.

Dazu betrachten wir den Abstand

$$d = \inf_{g \in N} \|h - g\|_2$$

von g und h .

(Zur Erinnerung: In der Schule definiert man den Abstand eines Punkts von einer Ebene als den Abstand zum nächsten Punkt auf Ebenen; dieser nächste Punkt ist der Lotfußpunkt; der Verbindungsvektor dorthin steht also senkrecht auf der Ebenen. Bei einem unendlichdimensionalen Raum wie N können wir nicht sicher sein, daß es so etwas wie einen „Lotfußpunkt“ gibt – in der Tat besteht die Hauptarbeit des ersten Beweisschritts genau darin, dies zu zeigen. Deshalb können wir (noch) nicht von einem minimalen Abstand reden, sondern müssen uns zunächst mit einem Infimum begnügen. Wir hoffen aber (zu recht, wie sich bald zeigen wird, daß der „Lotfußpunkt“ auch in unserem Fall existiert und daß der „Lorvektor“ senkrecht auf N steht.)

Obwohl h nicht in N liegt, können wir zumindest *a priori* nicht sicher sein, daß obiges Infimum positiv ist – wenn wir anstelle einer *beschränkten* stetigen linearen Abbildung T beispielsweise die stetige lineare Abbildung Δ_0 betrachten würden, wäre $d = 0$.

Da unser T aber beschränkt ist, haben wir eine Konstante $c > 0$, so daß

$$|T(g)| \leq c \|g\|_2 \quad \text{für alle } g \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}).$$

Insbesondere ist für jedes $g \in N$

$$|T(h)| = |T(h) - T(g)| = |T(h - g)| \leq c \|h - g\|_2.$$

$T(h)$ verschwindet nicht, da h nicht in N liegt; folglich ist

$$\begin{aligned} \|h - g\|_2 &\geq \left| \frac{T(h)}{c} \right| \\ &\leq \frac{\|T(h)\|_2}{c} \leq \frac{2 \left(d^2 + \frac{\varepsilon}{4} + d^2 + \frac{\varepsilon}{4} \right)}{c} - 4d^2 = \varepsilon, \end{aligned}$$

wie behauptet.

Damit ist auch das Infimum d aller dieser Werte größer oder gleich $|T(h)| / c$, also positiv.

Ein Infimum muß nicht angenommen werden, man kann ihm aber beliebig nahekommen. Somit gibt es eine Folge (g_n) von Funktionen aus N , so daß $\lim_{n \rightarrow \infty} \|h - g_n\|_2 = d$ ist.

Eine (ziemlich langweilige) Abschätzung zeigt, daß diese Folge eine CAUCHY-Folge ist, d.h. für jedes $\varepsilon > 0$ gibt es eine natürliche Zahl n_0 , so daß

$$\|g_m - g_n\|_2 \leq \varepsilon \quad \text{für } n, m > n_0.$$

Die Einzelheiten seien zum leichteren Überlesen im Kleindruck angegeben:

Zunächst ist für beliebige Funktionen p und q

$$\|p + q\|_2^2 = (p + q, p + q) = (p, p) + (p, q) + (q, p) + (q, q)$$

und

$$\|p - q\|_2^2 = (p - q, p - q) = (p, p) - (p, q) - (q, p) + (q, q),$$

also

$$\|p + q\|_2^2 + \|p - q\|_2^2 = 2 \left(\|p\|_2^2 + \|q\|_2^2 \right).$$

Damit erhalten wir

$$\begin{aligned} \|g_m - g_n\|_2^2 &= \|(h - g_m) - (h - g_n)\|_2^2 \\ &= 2 \left(\|h - g_m\|_2 + \|h - g_n\|_2^2 \right) - \|2h - g_m - g_n\|_2^2 \\ &= 2 \left(\|h - g_m\|_2 + \|h - g_n\|_2^2 \right) - 4 \left\| h - \frac{g_m - g_n}{2} \right\|_2^2 \\ &\leq 2 \left(\|h - g_m\|_2 + \|h - g_n\|_2^2 \right) - 4d^2, \end{aligned}$$

denn mit g_m und g_n liegt auch $(g_m + g_n)/2$ in N , hat also mindestens Abstand d von h .

Da für die Folge der g_n die Abstände $\|h - g_n\|_2$ gegen d konvergiert, konvergiert auch die Folge der Abstandsquadrate gegen d^2 , und es gibt zu jedem $\varepsilon > 0$ ein n_0 , so daß

$$\begin{aligned} \|h - g_n\|_2^2 &\leq d^2 + \frac{\varepsilon}{4} \quad \text{für } n > n_0. \\ \|h - g_n\|_2 &\leq d^2 + \frac{\varepsilon}{4} \quad \text{für } n > n_0. \end{aligned}$$

Für $n, m > n_0$ ist daher

Da in $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ nach dem vorigen Lemma jede CAUCHY-Folge konvergiert, folgt daß der Grenzwert

$$\tilde{g} = \lim_{n \rightarrow \infty} g_n$$

in $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ existiert. Da

$$T(\tilde{g}) = T\left(\lim_{n \rightarrow \infty} g_n\right) = \lim_{n \rightarrow \infty} T(g_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} 0 = 0$$

ist, liegt \tilde{g} in N .

Die Funktion \tilde{g} entspricht dem „Lotfußpunkt“; der „Lotvektor“

$$\tilde{f} = h - \tilde{g},$$

von dem wir bislang nur wissen, daß $\|\tilde{f}\|_2 = d$ ist, sollte also orthogonal zu N sein.

Für eine beliebige Funktion $g \in N$ und eine reelle Zahl $\lambda \neq 0$ betrachten wir den Abstand

$$\|h - (\tilde{g} + \lambda g)\|_2.$$

Da $\tilde{g} + \lambda g$ in N liegt, ist dieser Abstand mindestens gleich d , d.h.

$$\begin{aligned} d^2 &\leq \|h - (\tilde{g} + \lambda g)\|_2^2 = \|(h - \tilde{g}) - \lambda g\|_2^2 = \|\tilde{f} - \lambda g\|_2^2 \\ &= (\tilde{f} - \lambda g, \tilde{f} - \lambda g) = \|\tilde{f}\|_2^2 + \lambda^2 \|g\|_2^2 - \lambda(g, \tilde{f}) - \bar{\lambda}(\tilde{f}, g). \end{aligned}$$

Da $\|\tilde{f}\|_2^2 = d^2$ und $\bar{\lambda} = \lambda$ ist, folgt nach Division durch λ , daß

$$\begin{aligned} 0 &\leq \lambda \|g\|_2 - \left((g, \tilde{f}) + (\tilde{f}, g) \right) = \lambda \|g\|_2 - \left((g, \tilde{f}) + \overline{(g, \tilde{f})} \right) \\ &= \lambda \|g\|_2 - 2 \operatorname{Re}(g, \tilde{f}) \end{aligned}$$

für alle reellen $\lambda \neq 0$. Lassen wir λ , sowohl von links, als auch von rechts, gegen null gehen, folgt also

$$\operatorname{Re}(g, \tilde{f}) = 0.$$

Die Funktion $g \in N$ war beliebig; da mit g auch ig in N liegt, ist also auch

$$\operatorname{Re}(ig, \tilde{f}) = \operatorname{Re}\left(i \cdot (g, \tilde{f})\right) = -\operatorname{Im}(g, \tilde{f}) = 0,$$

also verschwindet auch der Imaginärteil von (g, \tilde{f}) und damit (g, \tilde{f}) selbst. \tilde{f} steht also in der Tat senkrecht auf allen $g \in N$.

Wir wollen uns überlegen, daß

$$f \stackrel{\text{def}}{=} \frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} \cdot \tilde{f}$$

alle gewünschten Eigenschaften hat: Für $g \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ ist

$$\begin{aligned} \tilde{T}_f(g) &= (g, \tilde{f}) = \left(g, \frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} \cdot \tilde{f} \right) = \left(g, \frac{\frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} \cdot \tilde{f}}{\|\tilde{f}\|_2^2} \cdot \tilde{f} \right) \\ &= \frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} (g, \tilde{f}). \end{aligned}$$

Insbesondere ist also $\tilde{T}_f(g) = 0$ für alle $g \in N$ nach Konstruktion von \tilde{f} . Für ein Vielfaches $\lambda \tilde{f}$ von \tilde{f} ist

$$\tilde{T}_f(\lambda \tilde{f}) = \frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} (\lambda \tilde{f}, \tilde{f}) = \frac{T(\tilde{f})}{\|\tilde{f}\|_2^2} \lambda \|\tilde{f}\|_2^2 = \lambda T(\tilde{f}) = T(\lambda \tilde{f}),$$

auch in diesem Fall stimmen T_f und T somit überein. Wegen der Linearität von T und von \tilde{T}_f ist daher

$$\tilde{T}_f(g + \lambda \tilde{f}) = T(g + \lambda \tilde{f}) \quad \text{für alle } g \in \mathbb{N}, \lambda \in \mathbb{C}.$$

Eine beliebige Funktion $h \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ können wir in der Form

$$h = \left(h - \frac{T(h)}{T(\tilde{f})} \tilde{f} \right) + \frac{T(h)}{T(\tilde{f})} \tilde{f}$$

darstellen. Da

$$T\left(h - \frac{T(h)}{T(\tilde{f})} \tilde{f}\right) = T(h) - \frac{T(h)}{T(\tilde{f})} T(\tilde{f}) = T(h) - T(h) = 0$$

verschwindet, liegt der erste Summand in N , und der zweite ist natürlich ein Vielfaches von \tilde{f} . Also läßt sich jede quadratintegrable Funktion darstellen als Summe einer Funktion aus N und einem Vielfachen von \tilde{f} , die linearen Abbildungen T und \tilde{T}_f stimmen also überein.

Damit sind wir fast fertig: Wenn $T = \tilde{T}_f$ ist, haben beide Abbildungen natürlich auch dieselbe Norm, und wir wissen bereits, daß \tilde{f} dieselbe Norm hat wie f , d.h.

$$\|T\| = \|\tilde{T}_f\| = \|f\|_2.$$
■



FRIGYES RIESZ (1880–1956) studierte Mathematik in Budapest, Göttingen und Zürich. 1902 promovierte er in Budapest mit einer Arbeit über Geometries. 1911 wurde er Professor an der damals ungarischen Universität Kolozsvár. Nachdem Kolozsvár 1920 rumänisch wurde, zog er mit der Universität nach Szeged. 1945 bekam er einen Lehrstuhl an der Universität Budapest.

RIESZ ist einer der Väter der *Funktionalanalysis*, jener mathematischen Disziplin also, die Funktionenräume mit analytischen Methoden untersucht. Den obigen Satz bewies er 1907.

e) Die Plancherel-Formel

Der Satz von RIESZ löst noch nicht alle unsere Probleme, denn FOURIER-Transformationen mit schönen Eigenschaften kennen wir nur auf dem SCHWARTZ-Raum $S(\mathbb{R})$. Wir müssen uns daher als nächstes überlegen, wie wir solche Distributionen zu stetigen linearen Abbildungen auf $L^2(\mathbb{R}, C)$ fortsetzen können. Dazu wollen wir zunächst zeigen, daß sich jede Funktion aus $L^2(\mathbb{R}, C)$ als Grenzwert einer Folge von Funktionen aus dem SCHWARTZ-Raum $S(\mathbb{R})$ schreiben läßt.

Wir beginnen mit dem Beispiel des Rechteckimpulses

$$f(t) = \begin{cases} 1 & \text{für } a \leq t \leq b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases},$$

der offensichtlich in $L^2(\mathbb{R}, C)$ liegt, wegen der beiden Unstetigkeitsstellen aber natürlich nicht in $S(\mathbb{R})$.

Wir kennen bereits eine Funktion in $S(\mathbb{R})$, die auch außerhalb des Intervalls $[a, b]$ verschwindet und in dessen Innern positiv ist, nämlich die Funktion

$$g: \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto \begin{cases} -1 & \text{falls } a < t < b \\ e^{(t-a)(b-t)} & \text{sonst} \end{cases} \end{cases}$$

Allgemeiner hat für jede reelle Zahl $r > 0$ auch

$$g_r: \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto \begin{cases} -r & \text{falls } a < t < b \\ e^{(t-a)(b-t)} & \text{sonst} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{cases}$$

dieselbe Eigenschaft. Da $(t-a)(b-t)$ bei $t = (a+b)/2$ maximal wird, hat g_r dort sein einziges Maximum und

$$g_r\left(\frac{a+b}{2}\right) = e^{\frac{-4r}{(b-a)^2}}.$$

Unser Rechteckimpuls hat eins als Maximalwert; deshalb betrachten wir besser anstelle der g_r die mit dem Kehrwert des Maximums multiplizierten Funktionen

$$f_r: \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto \begin{cases} \frac{4r}{e^{(b-a)^2}} e^{\frac{-r}{(t-a)(b-t)}} & \text{falls } a < t < b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{cases},$$

die alle bei $(a+b)/2$ ihren Maximalwert eins annehmen.

Abbildung 24 zeigt für $a = 2$ und $b = 7$ die entsprechenden Funktionen mit $r = 10$, $r = 1$ und für $r = 0,1$. Die innerste Kurve für $r = 10$ zeigt noch ein klar ausgeprägtes Maximum, die Kurve für $r = 1$ ist schon deutlich flacher im mittleren Teil, und die für $r = 0,1$ schließlich erinnert schon recht gut an den Rechteckimpuls f .

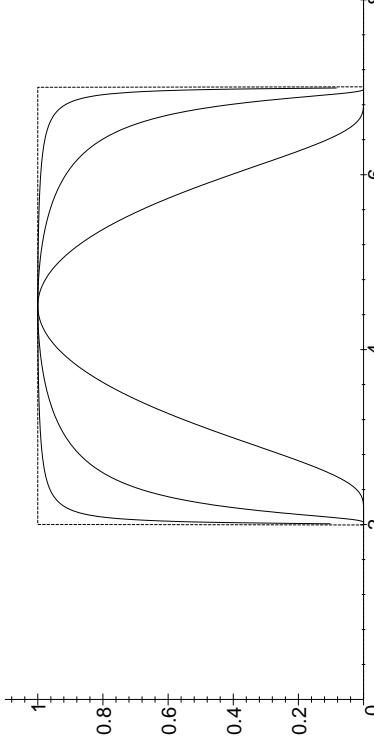


Abb. 24: Approximation des Rechteckimpulses durch stark abfallende Funktionen

Diese Abbildung legt die Vermutung nahe, daß die f_r für $r \rightarrow 0$ in der L^2 -Norm gegen f konvergieren. Leider können wir aber $\|f - f_r\|_2$ nicht ausrechnen, da wir keine Stammfunktion von f_r kennen. (Schon e^{-t^2} ist schließlich nicht elementar integrierbar.) Deshalb müssen wir uns mit Abschätzungen begnügen. Wir erwarten, daß f_r im mittleren Bereich immer besser mit der Geraden auch Höhe eins übereinstimmt, während es am Rand des Intervalls immer steiler gegen null geht. Daher wählen wir ein $\delta > 0$ und betrachten getrennt den mittleren Teil $[a + \delta, b - \delta]$ des Intervalls und die beiden Randintervalle $[a, a + \delta]$ und $[b - \delta, b]$.

Über das Verhalten von f_r in den Randintervallen können wir so gut wie nichts sagen; wir wissen nur, daß auf jeden Fall $0 \leq f_r(t) \leq 1$ ist und schätzen die Differenz zwischen $f(t) = 1$ und $f_r(t)$ daher ab durch eins.

Im mittleren Intervall ist die Differenz zwischen $f(t)$ und $f_r(t)$ im Intervallmittelpunkt $(a+b)/2$ gleich null und wächst dann, wie man sich durch Ableiten von f_r leicht überzeugt, monoton. Insbesondere ist f_r monoton wachsend sowohl in $t - a$ als auch in $b - t$; wir erhalten daher für das mittlere Intervall eine untere Schranke, wenn wir für beide Differenzen den Wert δ einsetzen, was auf

$$e(b-a)^2 \frac{-r}{\delta(1-\delta)} = e \left(\frac{1}{\delta(1-\delta)} - \frac{4}{(b-a)^2} \right)$$

führt. Für $t \in [a + \delta, b - \delta]$ gilt daher

$$f(t) - f_r(t) \leq 1 - e^{-r} \left(\frac{1}{\delta(1-\delta)} - \frac{4}{(b-a)^2} \right).$$

Dieser Ausdruck ist nicht sehr angenehm, wir wollen ihn noch weiter abschätzen. Nach Konstruktion von f_r ist der Exponent negativ, und für alle $x \geq 0$ ist $1 - e^{-x} \leq x$, denn dies gilt für $x = 0$, und die Ableitung e^{-x} von $1 - e^{-x}$ ist für jedes positive x kleiner als die Ableitung eins von x . Daher ist für $t \in [a + \delta, b - \delta]$

$$\begin{aligned} f(t) - f_r(t) &\leq 1 - e^{-r} \left(\frac{1}{\delta(1-\delta)} - \frac{4}{(b-a)^2} \right) \\ &\leq r \left(\frac{1}{\delta(1-\delta)} - \frac{4}{(b-a)^2} \right). \end{aligned}$$

Wir interessieren uns vor allem für kleine Werte von δ ; deshalb betrachten wir im folgenden nur noch Werte $\delta \leq \frac{1}{2}$. Dann ist $1 - \delta \geq \frac{1}{2}$ und

$$f(t) - f_r(t) \leq r \left(\frac{2}{\delta} - \frac{4}{(b-a)^2} \right).$$

Damit können wir die L^2 -Norm der Differenz abschätzen:

$$\begin{aligned} \|f - f_r\|_2^2 &= \int_{-\infty}^{\infty} |f(t) - f_r(t)|^2 dt \\ &= \int_a^{a+\delta} |f(t) - f_r(t)|^2 dt + \int_{a+\delta}^{b-\delta} |f(t) - f_r(t)|^2 dt \\ &\quad + \int_{b-\delta}^b |f(t) - f_r(t)|^2 dt \\ &\leq \delta + r^2(b-a) \left(\frac{2}{\delta} - \frac{4}{(b-a)^2} \right)^2 + \delta. \end{aligned}$$

Setzen wir hier speziell $\delta = \sqrt{r}$, was wir für hinreichend kleine r dürfen, so wird dies zu

$$\begin{aligned} \sqrt{r} + r^2(b-a) & \left(\frac{2}{\sqrt{r}} - \frac{4}{(b-a)^2} \right)^2 + \sqrt{r} \\ &= 2\sqrt{r} + r(b-a) \left(2 - \frac{4\sqrt{r}}{(b-a)^2} \right)^2, \end{aligned}$$

und dieser Ausdruck geht gegen null für $r \rightarrow 0$. Also konvergieren die f_r für $r \rightarrow \infty$ in der L^2 -Norm gegen f .

Der Vollständigkeit halber wollen wir uns noch überlegen, daß auch die Fläche zwischen den Graphen von f_r und von f für $r \rightarrow \infty$ gegen null geht: Wenn wir wie eben vorgehen, erhalten wir die Ungleichung

$$\int_{-\infty}^{\infty} |f(t) - f_r(t)| dt \leq \delta + r(b-a) \left(\frac{2}{\delta} - \frac{4}{(b-a)^2} \right) + \delta,$$

und wenn wir hier wieder spezialisieren auf $\delta = \sqrt{r}$ wird dies zu

$$\sqrt{r} \left(2 + (b-a) \left(2 - \frac{4\sqrt{r}}{(b-a)^2} \right) \right),$$

was für $r \rightarrow \infty$ gegen null geht.

Da f sowie sämtliche f_r außerhalb des Intervalls $[a, b]$ verschwinden, geht damit auch

$$\int_{-\infty}^{\infty} |f(t) - f_r(t)| dt$$

ist dann auch

$$\lim_{j \rightarrow \infty} \varphi_{nj} = \lim_{j \rightarrow \infty} \sum_i \psi_{nij} = \sum_i R_{ni} = \tau_n,$$

denn die Summen über i sind endlich. Genau deshalb liegen die Funktionen φ_{ni} auch in $\mathcal{S}(\mathbb{R})$, und damit ist

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \varphi_{nn} = \lim_{n \rightarrow \infty} \tau_n = f,$$

wie behauptet. ■

für $r \rightarrow \infty$ gegen null. Dieses Integral bezeichnet man als die L^1 -Norm von $f - f_r$; die Folge der Funktionen f_r konvergiert also auch in der L^1 -Norm gegen f .

Diese Annäherung des Rechteckimpulses durch stark abfallende Funktionen wollen wir im nächsten Lemma auf beliebige quadratintegrierbare Funktionen ausdehnen:

Korollar: Zu jeder Distribution $T: \mathcal{S}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{C}$ gibt es eine stetige lineare Abbildung $\tilde{T}: L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$, die auf $\mathcal{S}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{C}$ mit T übereinstimmt.

Beweis: Jede Funktion $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ läßt sich als Limes einer Folge φ_n stark abfallender Funktionen schreiben; wir setzen einfach

$$\tilde{T}(f) = \lim_{n \rightarrow \infty} T(\varphi_n).$$

Damit haben wir alle Vorbereitungen zusammen und können endlich beweisen, worauf es wirklich ankommt:

Satz von Plancherel: Zu jeder Funktion $f \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ gibt es Funktionen \hat{f} und \check{f} in $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, so daß

$$\hat{T}_f = T_{\check{f}} \quad \text{und} \quad \check{T}_f = T_{\hat{f}}$$

ist; FOURIER-Transformierte und inverse FOURIER-Transformierte von f existieren also als Funktionen. \check{f} und f unterscheiden sich höchstens durch eine Nullfunktion. Außerdem ist

$$\|\hat{f}\|_2 = \sqrt{2\pi} \|f\|_2 \quad \text{und} \quad \|\check{f}\|_2 = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \|f\|_2.$$

Beweis: Nach der CAUCHY-SCHWARZSchen Ungleichung ist für jede stark abfallende Funktion $\varphi \in \mathcal{S}(\mathbb{R})$

$$|\hat{T}_f(\varphi)| = |T_f(\hat{\varphi})| = |(f, \bar{\varphi})| \leq \|f\|_2 \|\hat{\varphi}\|_2.$$

Wie wir aus §7c wissen, ist $\|\hat{\varphi}\|_2 = \sqrt{2\pi} \|\varphi\|_2$, also

$$|\hat{T}_f(\varphi)| \leq \sqrt{2\pi} \|f\|_2 \|\varphi\|_2.$$

Nach dem Satz von RIESZ gibt es daher eine Funktion $\hat{f} \in L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$, für die

$$\hat{T}_f = T_{\hat{f}}$$

Ihre Norm ist gleich der von \hat{T}_f , also ist nach obiger Abschätzung

$$\|\hat{f}\|_2 \leq \sqrt{2\pi} \|f\|_2.$$

Genauso zeigt man auch die Existenz von \check{f} und daß gilt

$$\|\check{f}\|_2 \leq \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \|f\|_2.$$

Da die Distributionen $\check{\hat{f}}$ und T übereinstimmen, unterscheiden sich \check{f} und f höchstens durch eine Nullfunktion, haben also insbesondere dieselbe Norm. Nach den bislang bewiesenen Ungleichungen ist

$$\|\check{\hat{f}}\|_2 \leq \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \|\hat{f}\|_2 \leq \|f\|_2;$$

da links und rechts dieselbe Zahl steht, muß in beiden Ungleichungen das Gleichheitszeichen gelten, und der Satz ist bewiesen. ■



MICHEL PLANCHEREL (1885–1967) war Professor für höhere Mathematik an der Eidgenössischen Technischen Hochschule Zürich, publizierte seine Arbeiten aber in französischer Sprache. Diese befassten sich nicht nur mit der der FOURIER-Theorie einer und mehrerer Veränderlicher, sondern enthalten beispielsweise auch wichtige Sätze aus der sogenannten Ergodentheorie, der allgemeinen Theorie dynamischer Systeme. Seine letzte, 1962 erschienene Arbeit, befaßt sich mit dem Einfluß der Steuergesetze auf die Stabilität einer Volkswirtschaft. Den obigen Satz bewies er 1910; oft wird auch nur dessen letzte Aussage als PLANCHEREL-Formel bezeichnet.

Der gerade bewiesene Satz sagt uns also, daß die FOURIER-Transformation auch auf $L^2(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ zumindest bis auf Nullfunktionen wohldefiniert ist, was für die meisten Zwecke genügt. Außerdem gibt er uns eine Aussage über die Normen, die dem Satz von PARSEVAL aus der Theorie der FOURIER-Reihen periodischer Funktionen entspricht und die Aussage, daß FOURIER-Transformation und inverse FOURIER-Transformation zumindest bis auf Nullfunktionen tatsächlich invers zueinander sind.

Gelegentlich wollen wir aber die FOURIER-Transformation an einer bestimmten Stelle wirklich kennen, und dazu ist der obige Satz zu schwach: Da die Distribution T_f die Funktion F nur bis auf Nullfunktionen eindeutig bestimmt, legt T_f für kein einziges Argument t den Wert $f(t)$ wirklich fest.

Im Rest dieses Abschnitts wollen wir uns überlegen, daß auch der Funktionswert von f an allen Stetigkeitsstellen von f durch T_f eindeutig bestimmt ist.

Wir gehen also aus von zwei stückweise stetige Funktionen f und g mit $T_f = T_g$ ist. Für jede stark abfallende Funktion φ ist dann

$$T_f(\varphi) = T_g(\varphi) \quad \text{oder} \quad \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\varphi(t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} g(t)\varphi(t) dt.$$

Dies wollen wir anwenden auf die zu Beginn dieses Abschnitts betrachteten Funktionen und dort einfach mit f_r bezeichneten Funktionen

$$\varphi_{a,b,r}: \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto \begin{cases} \frac{4r}{e(b-a)^2} e^{(b-a)(b-t)} & \text{falls } a < t < b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{cases},$$

von denen wir dort gezeigt hatten, daß sie für feste Werte von a, b und ein variables $r > 0$ für $r \rightarrow 0$ gegen den Rechteckimpuls

$$R_{a,b}: \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \\ t \mapsto \begin{cases} 1 & \text{falls } a \leq t \leq b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{cases}$$

konvergierten. Diese Konvergenz haben wir sowohl bezüglich der L^2 -Norm als auch bezüglich der L^1 -Norm nachgerechnet. Wegen letzterer können wir aus den Gleichungen

$$T_f(\varphi_{a,b,r}) = T_g(\varphi_{a,b,r})$$

oder

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(t)R_{a,b}(t) dt = \int_{-\infty}^{\infty} g(t)R_{a,b}(t) dt$$

schießen, daß auch

$$\int_a^b f(t) dt = \int_a^b g(t) dt \quad \text{für alle } a, b.$$

Als integrierbare Funktionen haben f und g Stammfunktionen F und G ; damit ausgedrückt ist

$$F(b) - F(a) = G(b) - G(a) \quad \text{für alle } a, b \in \mathbb{R}.$$

(Strengegenommen haben wir das nur gezeigt für $b > a$, aber im Falle $b < a$ können wir einfach obige Überlegung für das Intervall $[b, a]$ wiederholen.) Setzen wir $b = a + h$, so gilt daher auch

$$F(a + h) - F(a) = G(a + h) - G(a)$$

und

$$\frac{F(a + h) - F(a)}{h} = \frac{G(a + h) - G(a)}{h}$$

für alle $a, h \in \mathbb{R}$ mit $h \neq 0$.

Lassen wir in dieser Gleichung h gegen null gehen, erhalten wir, sofern F bzw. G im Punkt a differenzierbar ist, den Wert der jeweiligen Ableitung im Punkt a .

Falls die Funktionen f und g in der Umgebung eines Punkts stetig sind, habe sie dort differenzierbare Stammfunktionen und sind gleich deren Ableitung; damit ist

$$f(t) = g(t) \quad \text{falls } f \text{ und } g \text{ im Punkt } t \text{ stetig sind.}$$

Die Funktionen f und g können sich also höchstens an ihren Unstetigkeitsstellen unterscheiden.

Sind f und g sogar stetig, ist also $f = g$, und das gilt auch, wenn sowohl f als auch g nur stückweise stetig sind und zusätzlich die in §4e) betrachtete Mittelwerteigenschaft

$$f(t) = \frac{f(t^+) + f(t^-)}{2} \quad \text{und} \quad g(t) = \frac{g(t^+) + g(t^-)}{2}$$

erfüllen, denn die links- und rechtsseitigen Grenzwerte hängen nur von den Werten ab, die die Funktionen an Stellen annehmen, an denen sie stetig sind.

Das wird uns in den meisten Fällen reichen, insbesondere wenn wir uns auf absolut integrierbare Funktionen beschränken: