

Anhang A

Beweise der Lemmata 1.1 und 1.2

Wir beweisen nun die in Kapitel 1 angegebenen Lemmata 1.1 und 1.2.

Beweis von Lemma 1.1.

a) Seien $v, w : J \rightarrow \mathbb{C}$ zwei Lösungen von $l_\rho u = 0$ auf J ; wir zeigen, daß $W(v, w) : J \rightarrow \mathbb{C}$ eine konstante Funktion ist.

Wegen $v, v', w, w' \in AC_{\text{loc}}(J)$ ist $W(v, w) \in AC_{\text{loc}}(J)$ fast überall in J differenzierbar mit

$$\begin{aligned}(W(v, w))'(x) &= (vw' - v'w)'(x) \\ &= v'(x)w'(x) + v(x)w''(x) - v''(x)w(x) - v'(x)w'(x) \\ &= v(x)(\chi(x) - \rho^2\phi^2(x))w(x) - (\chi(x) - \rho^2\phi^2(x))v(x)w(x) \\ &= 0 \quad \text{für fast alle } x \in J.\end{aligned}$$

Daraus folgt zusammen mit $W(v, w) \in AC_{\text{loc}}(J)$, daß $W(v, w)$ in J konstant ist.

b) Es gilt für zwei Lösungen $v, w : J \rightarrow \mathbb{C}$ von $l_\rho u = 0$ auf J :

$$\begin{aligned}W(v, w) = \det \begin{pmatrix} v & w \\ v' & w' \end{pmatrix} \neq 0 &\iff \begin{pmatrix} v \\ v' \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} w \\ w' \end{pmatrix} \text{ linear unabhängig} \\ &\iff v, w \text{ linear unabhängig.}\end{aligned}$$

□

Beweis von Lemma 1.2.

a) Zu zeigen ist zunächst:

$u : J \rightarrow \mathbb{C}$ ist Lösung von $l_\rho u = f$ auf $J \iff$ es gibt $c_1, c_2 \in \mathbb{C}$ mit

$$u(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1(x)y_2(t) - y_2(x)y_1(t)}{W(y_1, y_2)} f(t) dt \quad (x \in J).$$

Seien zur Abkürzung

$$W := W(y_1, y_2) \neq 0, \quad R := \chi - \rho^2\phi^2.$$

Da nach Voraussetzung y_1, y_2 ein Fundamentalsystem von $l_\rho u = 0$ auf J ist, gilt insbesondere $y_j, y_j' \in AC_{\text{loc}}(J) \subset C(J)$, $j = 1, 2$, und wegen $\chi \in L_{\text{loc}}^1(J)$ und $\phi^2 \in C(J) \subset L_{\text{loc}}^1(J)$ ist $R \in L_{\text{loc}}^1(J)$.

(i) " \Leftarrow ": Es gelte

$$(A.1) \quad u(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1(x)y_2(t) - y_2(x)y_1(t)}{W(y_1, y_2)} f(t) dt \quad (x \in J),$$

mit $c_1, c_2 \in \mathbb{C}$ und fest gewähltem $x_0 \in J$. Wir zeigen:

$$u, u' \in AC_{\text{loc}}(J),$$

$$u'(x) = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1'(x)y_2(t) - y_2'(x)y_1(t)}{W(y_1, y_2)} f(t) dt \quad (x \in J),$$

$$-u''(x) + R(x)u(x) = f(x) \quad \text{für fast alle } x \in J.$$

Aufgrund von $f \in L_{\text{loc}}^1(J)$, $y_j \in C(J)$ für $j = 1, 2$ ist $y_j f \in L_{\text{loc}}^1(J)$ und

$$\left(J \rightarrow \mathbb{C}, x \mapsto \int_{x_0}^x \frac{y_j f}{W} \right) \in AC_{\text{loc}}(J) \quad (j = 1, 2),$$

zusammen mit $y_j \in AC_{\text{loc}}(J)$ für $j = 1, 2$ folgt nach (A.1)

$$u \in AC_{\text{loc}}(J).$$

Daher ist u fast überall in J differenzierbar mit (siehe (A.1))

$$(A.2) \quad \left\{ \begin{array}{l} u'(x) = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) + y_1'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_2 f}{W} + y_1(x) \frac{y_2(x) f(x)}{W} \\ \quad - y_2'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_1 f}{W} - y_2(x) \frac{y_1(x) f(x)}{W} \\ = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) + y_1'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_2 f}{W} - y_2'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_1 f}{W} \\ \quad \text{(fast alle } x \in J). \end{array} \right.$$

Da die rechte Seite von (A.2) lokal absolut stetig und lokal integrierbar auf J ist, gibt es in der Äquivalenzklasse von $u' \in L_{\text{loc}}^1(J)$ einen Repräsentanten, für den (A.2) für *alle* $x \in J$ gilt. Daher folgt

$$u' \in AC_{\text{loc}}(J),$$

und u' ist in J fast überall differenzierbar mit (siehe (A.2))

$$(A.3) \quad \left\{ \begin{array}{l} u''(x) = c_1 y_1''(x) + c_2 y_2''(x) + y_1''(x) \int_{x_0}^x \frac{y_2 f}{W} + y_1'(x) \frac{y_2(x) f(x)}{W} \\ \quad - y_2''(x) \int_{x_0}^x \frac{y_1 f}{W} - y_2'(x) \frac{y_1(x) f(x)}{W} \\ = c_1 y_1''(x) + c_2 y_2''(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1''(x)y_2(t) - y_2''(x)y_1(t)}{W} f(t) dt - f(x) \\ \quad \text{(fast alle } x \in J). \end{array} \right.$$

Mit (A.1), (A.3) und $l_\rho y_j = 0$ auf J , $j = 1, 2$, verifiziert man durch Einsetzen sofort

$$-u''(x) + R(x)u(x) = f(x) \quad (\text{fast alle } x \in J).$$

Der Zusatz über u' in der Behauptung wurde in (A.2) und der nachfolgenden Argumentation, daß (A.2) für alle $x \in J$ gilt, bereits bewiesen.

(ii) " \implies ": Sei $u \in AC_{\text{loc}}(J)$ mit $u' \in AC_{\text{loc}}(J)$ und

$$(A.4) \quad -u''(x) + R(x)u(x) = f(x) \quad (\text{fast alle } x \in J).$$

Sei $x_0 \in J$ fest gewählt. Wir zeigen, daß $c_1, c_2 \in \mathbb{C}$ existieren mit

$$u^{(\tau)}(x) = c_1 y_1^{(\tau)}(x) + c_2 y_2^{(\tau)}(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1^{(\tau)}(x)y_2(t) - y_2^{(\tau)}(x)y_1(t)}{W} f(t) dt \quad (x \in J, \tau = 0, 1).$$

Dazu transformieren wir (A.4) in ein Differentialgleichungssystem 1. Ordnung vermöge

$$u_1 := u, \quad u_2 := u'.$$

Damit ist (A.4) äquivalent zu

$$(A.5) \quad \begin{pmatrix} u_1(x) \\ u_2(x) \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} u_2(x) \\ R(x)u_1(x) - f(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ R(x) & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1(x) \\ u_2(x) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ -f(x) \end{pmatrix} \quad (\text{fast alle } x \in J).$$

Das zugehörige homogene Differentialgleichungssystem besitzt nach Voraussetzung die Fundamentalmatrix

$$\Phi(x) := \begin{pmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{pmatrix} \quad (x \in J),$$

und wegen $\det \Phi(x) = W \neq 0$ für alle $x \in J$ ist die Matrix $\Phi(x)$ für alle $x \in J$ invertierbar. Mit Hilfe der "Variation der Konstanten" geben wir zunächst eine spezielle Lösung des inhomogenen Systems (A.5) an:

$$\begin{pmatrix} u_1(x) \\ u_2(x) \end{pmatrix} = \Phi(x) \int_{x_0}^x \Phi(t)^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ -f(t) \end{pmatrix} dt \quad (x \in J).$$

Die allgemeine Lösung von (A.5) lautet deshalb

$$\begin{pmatrix} u_1(x) \\ u_2(x) \end{pmatrix} = \Phi(x) \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} + \Phi(x) \int_{x_0}^x \Phi(t)^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ -f(t) \end{pmatrix} dt \quad (x \in J)$$

mit $c_1, c_2 \in \mathbb{C}$. Dabei ist nun

$$\Phi(x) \int_{x_0}^x \Phi(t)^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ -f(t) \end{pmatrix} dt = \Phi(x) \int_{x_0}^x \frac{1}{\det \Phi(t)} \begin{pmatrix} y_2'(t) & -y_2(t) \\ -y_1'(t) & y_1(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -f(t) \end{pmatrix} dt$$

$$\begin{aligned}
&= \Phi(x) \int_{x_0}^x \frac{1}{W} \begin{pmatrix} y_2(t)f(t) \\ -y_1(t)f(t) \end{pmatrix} dt \\
&= \begin{pmatrix} y_1(x) \int_{x_0}^x \frac{y_2 f}{W} - y_2(x) \int_{x_0}^x \frac{y_1 f}{W} \\ y_1'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_2 f}{W} - y_2'(x) \int_{x_0}^x \frac{y_1 f}{W} \end{pmatrix} \quad (x \in J),
\end{aligned}$$

so daß

$$\begin{pmatrix} u_1(x) \\ u_2(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \\ c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \int_{x_0}^x \frac{y_1(x)y_2(t) - y_2(x)y_1(t)}{W} f(t) dt \\ \int_{x_0}^x \frac{y_1'(x)y_2(t) - y_2'(x)y_1(t)}{W} f(t) dt \end{pmatrix} \quad (x \in J);$$

und es folgt:

$$u^{(\tau)}(x) = c_1 y_1^{(\tau)}(x) + c_2 y_2^{(\tau)}(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1^{(\tau)}(x)y_2(t) - y_2^{(\tau)}(x)y_1(t)}{W} f(t) dt \quad (x \in J, \tau = 0, 1).$$

b) Nach a) besitzt jede Lösung von $l_\rho u = f$ auf J die Gestalt

$$u^{(\tau)}(x) = c_1 y_1^{(\tau)}(x) + c_2 y_2^{(\tau)}(x) + \int_{x_0}^x \frac{y_1^{(\tau)}(x)y_2(t) - y_2^{(\tau)}(x)y_1(t)}{W} f(t) dt \quad (x \in J, \tau = 0, 1)$$

mit geeigneten $c_1, c_2 \in \mathbb{C}$. Dann gilt also

$$\begin{aligned}
u(x_0) &= c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = a, \\
u'(x_0) &= c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = b
\end{aligned}$$

genau dann, wenn c_1, c_2 das folgende lineare Gleichungssystem lösen:

$$(A.6) \quad \begin{pmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}.$$

Wegen

$$\det \begin{pmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{pmatrix} = W(y_1, y_2) \neq 0$$

nach Voraussetzung gibt es genau ein $\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^2$, welches (A.6) löst. Daher existiert genau eine Lösung u von $l_\rho u = f$ auf J mit $u(x_0) = a, u'(x_0) = b$.

□

Anhang B

Hankelfunktionen

Hankelfunktionen $H_\nu^{(1)}$, $H_\nu^{(2)}$ der Ordnung $\nu \in \mathbb{C}$ (auch Zylinderfunktionen dritter Art genannt) sind linear unabhängige Lösungen der Besselschen Differentialgleichung

$$\frac{d^2 u}{dz^2} + \frac{1}{z} \frac{du}{dz} + \left(1 - \frac{\nu^2}{z^2}\right) u = 0 \quad \text{auf } \mathbb{C} \setminus \{0\}; \nu \in \mathbb{C} \text{ fest.}$$

Sie sind als Funktion von z für festes ν analytisch in $\mathbb{C} \setminus \{0\}$ und besitzen folgende Eigenschaften:

Sei $\nu \in \mathbb{C}$ fest gewählt. Dann gilt für $j = 1, 2$:

$$(B.1) \quad \left(\frac{1}{z} \frac{d}{dz}\right)^n (z^\nu H_\nu^{(j)}(z)) = z^{\nu-n} H_{\nu-n}^{(j)}(z) \quad (z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}, n \in \mathbb{N})$$

(siehe Magnus-Oberhettinger-Soni [17, S. 67] oder auch Watson [31, S. 74]),

$$(B.2) \quad H_{-\nu}^{(j)}(z) = e^{(-1)^{j-1} \nu \pi i} H_\nu^{(j)}(z) \quad (z \in \mathbb{C} \setminus \{0\})$$

(siehe [17, S. 66] bzw. [31, S. 74]),

$$(B.3) \quad W(H_\nu^{(1)}, H_\nu^{(2)})(z) := H_\nu^{(1)}(z) \frac{d}{dz} H_\nu^{(2)}(z) - H_\nu^{(2)}(z) \frac{d}{dz} H_\nu^{(1)}(z) = -\frac{4i}{\pi z} \quad (z \in \mathbb{C} \setminus \{0\})$$

(siehe [17, S. 68], [31, S. 76]),

$$(B.4) \quad \begin{cases} H_\nu^{(1)}(ze^{n\pi i}) = \frac{\sin(1-n)\nu\pi}{\sin\nu\pi} H_\nu^{(1)}(z) - e^{-\nu\pi i} \frac{\sin n\nu\pi}{\sin\nu\pi} H_\nu^{(2)}(z), \\ H_\nu^{(2)}(ze^{n\pi i}) = \frac{\sin(1+n)\nu\pi}{\sin\nu\pi} H_\nu^{(2)}(z) + e^{\nu\pi i} \frac{\sin n\nu\pi}{\sin\nu\pi} H_\nu^{(1)}(z) \end{cases} \quad (z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}, n \in \mathbb{Z})$$

(siehe [17, S. 68], [31, S. 75]),

$$(B.5) \quad H_\nu^{(1)}(\bar{z}) = \overline{H_\nu^{(2)}(z)}, \quad H_\nu^{(2)}(\bar{z}) = \overline{H_\nu^{(1)}(z)} \quad (z \in \mathbb{C} \setminus \{0\})$$

(siehe [17, S. 66]).

Ferner benötigen wir in Kapitel 2 zur asymptotischen Abschätzung der Funktionen v_1, v_2 die asymptotischen Darstellungen der Hankelfunktionen für $\nu \in \{\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\}$. Nach Watson [31, S. 197f.] gilt für $\nu \in \{\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\}$: Es gibt $c_1, c_2 > 0$, so daß gilt:

$$(B.6) \quad \left\{ \begin{array}{l} H_\nu^{(1)}(z) = \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_1(z)) \\ \text{für } z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}, -\pi + \delta \leq \arg z \leq 2\pi - \delta, \text{ mit } \delta > 0, \\ \text{mit } |\psi_1(z)| \leq c_1 \frac{1}{|z|}, \text{ wobei } c_1 \text{ nur von } \nu \text{ und } \delta, \text{ aber nicht von } z \text{ abhängt,} \end{array} \right.$$

$$(B.7) \quad \left\{ \begin{array}{l} H_\nu^{(2)}(z) = \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{-i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_2(z)) \\ \text{für } z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}, -2\pi + \delta \leq \arg z \leq \pi - \delta, \text{ mit } \delta > 0, \\ \text{mit } |\psi_2(z)| \leq c_2 \frac{1}{|z|}, \text{ wobei } c_2 \text{ nur von } \nu \text{ und } \delta, \text{ aber nicht von } z \text{ abhängt.} \end{array} \right.$$

Für $H_\nu^{(1)}$ gilt daher insbesondere

$$(B.8) \quad \left\{ \begin{array}{l} H_\nu^{(1)}(z) = \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot \left(1 + O\left(\frac{1}{z}\right)\right) \quad (|z| \rightarrow \infty, 0 \leq \arg z \leq \pi) \\ \text{(gleichmäßig in } 0 \leq \arg z \leq \pi). \end{array} \right.$$

Die Darstellung (B.7) für $H_\nu^{(2)}$ ist jedoch für $\arg z = \pi$ nicht mehr gültig. Um trotzdem eine gleichmäßige Abschätzung für $0 \leq \arg z \leq \pi$ zu erhalten, wie in Kapitel 2 benötigt, verwenden wir zusätzlich (B.4):

Sei $0 < \delta < \frac{\pi}{2}$ und $z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$ mit $\pi - \delta \leq \arg z \leq 2\pi - \delta$. Es ist dann $-\delta \leq \arg(z e^{-\pi i}) \leq \pi - \delta$, und mit (B.4) gilt

$$\begin{aligned} H_\nu^{(2)}(z) &= H_\nu^{(2)}\left((z e^{-\pi i}) e^{\pi i}\right) \\ &= \frac{\sin(2\nu\pi)}{\sin(\nu\pi)} H_\nu^{(2)}(z e^{-\pi i}) + e^{\nu\pi i} H_\nu^{(1)}(z e^{-\pi i}) \\ &= 2 \cos(\nu\pi) H_\nu^{(2)}(z e^{-\pi i}) + e^{\nu\pi i} H_\nu^{(1)}(z e^{-\pi i}). \end{aligned}$$

Wegen $-\delta \leq \arg(z e^{-\pi i}) \leq \pi - \delta$ und $0 < \delta < \frac{\pi}{2}$ sind (B.6) und (B.7) anwendbar, und wir erhalten

$$\begin{aligned} H_\nu^{(2)}(z) &= 2 \cos(\nu\pi) \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{\frac{\pi i}{2}} e^{-i(-z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_2(z e^{-\pi i})) \\ &\quad + e^{\nu\pi i} \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{\frac{\pi i}{2}} e^{i(-z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_1(z e^{-\pi i})) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \sqrt{\frac{2}{\pi z}} \left(e^{-i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_1(z e^{-\pi i})) \right. \\
&\quad \left. + 2 \cos(\nu\pi) i e^{-i(-z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_2(z e^{-\pi i})) \right) \\
&= \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{-i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot \left(1 + \psi_1(z e^{-\pi i}) + 2 \cos(\nu\pi) i e^{2iz} (1 + \psi_2(z e^{-\pi i})) \right)
\end{aligned}$$

d.h. es ist speziell für $z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$, $0 \leq \arg z \leq \pi$, mit (B.7) und dem letzten Ergebnis

$$H_\nu^{(2)}(z) = \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{-i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + \psi_3(z))$$

mit

$$\psi_3(z) = \begin{cases} \psi_2(z), & 0 \leq \arg z \leq \pi - \delta, \\ \psi_1(z e^{-\pi i}) + 2 \cos(\nu\pi) i e^{2iz} (1 + \psi_2(z e^{-\pi i})), & \pi - \delta \leq \arg z \leq \pi. \end{cases}$$

Ist nun $0 \leq \arg z \leq \pi$, so gilt wegen $|e^{2iz}| = e^{-2\operatorname{Im} z} \leq 1$ und (B.6), (B.7)

$$\begin{aligned}
|\psi_3(z)| &\leq \begin{cases} c_2 \frac{1}{|z|}, & 0 \leq \arg z \leq \pi - \delta \\ c_1 \frac{1}{|z|} + |2 \cos(\nu\pi)| \left(1 + c_2 \frac{1}{|z|}\right), & \pi - \delta \leq \arg z \leq \pi \end{cases} \\
&\leq C \quad \text{für } |z| \geq A, 0 \leq \arg z \leq \pi
\end{aligned}$$

mit geeigneten $C > 0$, $A > 0$, d.h. es ist

$$(B.9) \quad \begin{cases} H_\nu^{(2)}(z) = \sqrt{\frac{2}{\pi z}} e^{-i(z - \frac{\nu\pi}{2} - \frac{\pi}{4})} \cdot (1 + O(1)) & (|z| \rightarrow \infty, 0 \leq \arg z \leq \pi) \\ \text{(gleichmäßig in } 0 \leq \arg z \leq \pi). \end{cases}$$

Diese Abschätzung ist, auf $0 \leq \arg z \leq \pi - \delta$ eingeschränkt betrachtet, gegenüber (B.7) zwar gröber, aber sie gilt gleichmäßig in $0 \leq \arg z \leq \pi$ und ist ausreichend zur Herleitung der gewünschten Ergebnisse.

Symbolverzeichnis

Symbol	Erklärung
\mathbb{N}	Menge der natürlichen Zahlen $1, 2, 3, \dots$
\mathbb{Z}	Menge der ganzen Zahlen
\mathbb{R}	Menge der reellen Zahlen
\mathbb{C}	Menge der komplexen Zahlen
\bar{z}	die zu $z \in \mathbb{C}$ konjugiert-komplexe Zahl
$\operatorname{Re}(z), \operatorname{Im}(z)$	Realteil, Imaginärteil von z
$o(f(z)), O(f(z))$	Landau-Symbole
$[c]$	spezielles Landau-Symbol ($c \in \mathbb{C}$)
$AC(I)$	Menge der auf dem Intervall I absolut stetigen Funktionen
$AC_{\text{loc}}(I)$	Menge der auf I lokal absolut stetigen Funktionen
$C(I)$	Menge der auf I stetigen Funktionen
$C^n(I)$	Menge der auf I n -mal stetig differenzierbaren Funktionen ($n \in \mathbb{N}$)
$L^1(I)$	Menge der auf I (Lebesgue-) integrierbaren Funktionen
$L^1_{\text{loc}}(I)$	Menge der auf I lokal integrierbaren Funktionen
$L^2(I)$	Menge der auf I quadratisch integrierbaren Funktionen
$L^2_k(I)$	Menge der auf I mit dem Gewicht k quadratisch integrierbaren Funktionen
H	Hilbertraum $L^2_{ \phi^2 }([0, \infty))$ mit dem Skalarprodukt (\cdot, \cdot)
(\cdot, \cdot)	Skalarprodukt in $L^2_{ \phi^2 }([0, \infty))$
M^\perp	orthogonales Komplement in H der Menge $M \subset H$
$H_\nu^{(1)}, H_\nu^{(2)}$	Hankelfunktionen der Ordnung $\nu \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$
$W(u, v)$	Wronskifunktion von u und v
$u _M$	Einschränkung von u auf die Menge M
1_M	Charakteristische Funktion der Menge M

Symbol	Erklärung
$D(T)$	Definitionsbereich des Operators T
$W(T)$	Wertebereich von T
T^{-1}	der zu T inverse Operator
T^*	der zu T adjungierte Operator
$\rho(T)$	Resolventenmenge von T
$\sigma(T)$	Spektrum von T
$\sigma_p(T)$	Punktspektrum von T
$\sigma_c(T)$	Kontinuierliches Spektrum von T
$\sigma^*(T)$	$\sigma^*(T) := \sigma(T) \setminus \{0\}$
$\sigma_p^*(T)$	$\sigma_p^*(T) := \sigma_p(T) \setminus \{0\}$
$\sigma_c^*(T)$	$\sigma_c^*(T) := \sigma_c(T) \setminus \{0\}$
L	der zum gegebenen Eigenwertproblem gehörende Differentialoperator
L_ρ^{-1}	Resolvente von L im Punkt ρ^2
l_ν	Ordnung der Nullstelle x_ν von ϕ^2 , $\nu \in \{1, \dots, m\}$
T_ν	Typ der Nullstelle x_ν , $T_\nu \in \{I, II, III, IV\}$
$C_\nu(T_\nu, T_{\nu+1})$	Verbindungsmatrix
$C_{\nu,1}(T_\nu, T_{\nu+1})$	Relevante Teilmatrix von $C_\nu(T_\nu, T_{\nu+1})$
$C_{\nu,p}(T_\nu, T_{\nu+1})$	Relevante Teilmatrix von $C_\nu(T_\nu, T_{\nu+1})$
S_k	Sektor in $\mathbb{C} \setminus \{0\}$, $k \in \mathbb{Z}$

Literaturverzeichnis

- [1] Beals, R.: Indefinite Sturm-Liouville Problems and Half-Range Completeness. *J. Diff. Equ.* **56**, 391–407 (1985)
- [2] Čurgus, B., Langer, H.: A Krein Space Approach to Symmetric Ordinary Differential Operators with an Indefinite Weight Function. *J. Diff. Equ.* **79**, 31–61 (1989)
- [3] Daho, K., Langer, H.: Sturm-Liouville operators with an indefinite weight function. *Proc. Roy. Soc. Edinburgh* **78A**, 161–191 (1977)
- [4] Dorodnicyn, A. A.: Asymptotic laws of distribution of the characteristic values for certain special forms of differential equations of the second order. *Amer. Math. Soc. Translations* **16** (Series 2), 1–101 (1960). Original in *Usp. Mat. Nauk* **7**, 3–96 (1952).
- [5] Eberhard, W., Freiling, G.: The distribution of the eigenvalues for second order eigenvalue problems in the presence of an arbitrary number of turning points. *Res. in Math.* **21**, 24–41 (1992)
- [6] Eberhard, W., Freiling, G.: An expansion theorem for eigenvalue problems with several turning points. *Analysis* **13**, 301–308 (1993)
- [7] Eberhard, W., Freiling, G., Schneider, A.: On the distribution of the eigenvalues of a class of indefinite eigenvalue problems. *J. of Diff. and Integral Equ.* **3**, 1167–1179 (1990)
- [8] Eberhard, W., Freiling, G., Schneider, A.: Expansion theorems for a class of regular indefinite eigenvalue problems. *J. of Diff. and Integral Equ.* **3**, 1181–1200 (1990)
- [9] Eberhard, W., Freiling, G., Schneider, A.: Connection Formulas for Second Order Differential Equations with a Complex Parameter and Having an Arbitrary Number of Turning Points. *Math. Nachr.* **165**, 205–229 (1994)
- [10] Jörgens, K., Rellich, F.: *Eigenwerttheorie gewöhnlicher Differentialgleichungen*. Berlin–Heidelberg–New York: Springer-Verlag 1976
- [11] Kamke, E.: *Differentialgleichungen. Lösungsmethoden und Lösungen. Bd. I: Gewöhnliche Differentialgleichungen*. 9. Auflage. Stuttgart: B. G. Teubner 1977
- [12] Kaper, H., Lekkerkerker, C., Zettl, A.: Linear transport theory and an indefinite Sturm-Liouville-problem. In: *Conference on Ordinary and Partial Differential Equations Dundee 1982*. (Lecture Notes in Mathematics 964, 326–361) New York: Springer-Verlag 1982

- [13] Langer, R. E.: The boundary problem associated with a differential equation in which the coefficient of the parameter changes sign. *Trans. Amer. Math. Soc.* **31**, 1–24 (1929)
- [14] Langer, R. E.: On the zeros of exponential sums and integrals. *Bull. Amer. Math. Soc.* **37**, 213–239 (1931)
- [15] Langer, R. E.: On the asymptotic solutions of ordinary differential equations, with an application to the Bessel functions of large order. *Trans. Amer. Math. Soc.* **33**, 23–64 (1931)
- [16] Langer, R. E.: The asymptotic solutions of a linear differential equation of the second order with two turning points. *Trans. Amer. Math. Soc.* **90**, 113–142 (1959)
- [17] Magnus, W., Oberhettinger, F., Soni, R. P.: *Formulas and Theorems for the Special Functions of Mathematical Physics*. Third Edition. New York: Springer-Verlag 1966
- [18] McHugh, J.: An Historical Survey of Ordinary Linear Differential Equations with a Large Parameter and Turning Points. *Arch. Hist. Exact Sci.* **7**, 277–324 (1970/71)
- [19] Messiah, A.: *Quantenmechanik Band 1*. 2. Auflage. Berlin–New York: W. de Gruyter 1991
- [20] Mikulina, O. F.: Representations in terms of eigenfunctions of a second-order differential equation with one reversal point. *Diff. Equ.* **7**, 193–204 (1971). Original in *Differents. Uravn.* **7**, 244–260 (1971)
- [21] Mingarelli, A. B.: Asymptotic Distribution of the Eigenvalues of Non-Definite Sturm-Liouville problems. In: Everitt, W. N., Lewis, R. T. (eds.): *Ordinary differential equations and operators*. (Lecture Notes in Mathematics 1032, 375–383) Berlin: Springer-Verlag 1983
- [22] Naimark, M. A.: *Linear Differential Operators, Part II*. New York: Fr. Ungar Publishing Co. 1968
- [23] Olver, F. W. J.: *Asymptotics and special functions*. New York–San Francisco–London: Academic Press 1974
- [24] Pleijel, Å.: Some remarks about the limit point and limit circle theory. *Ark. för Mat.* **7**, nr. 41, 543–550 (1968)
- [25] Pleijel, Å.: Complementary remarks about the limit point and limit circle theory. *Ark. för Mat.* **8**, nr. 6, 45–47 (1971)
- [26] Reed, M., Simon, B.: *Methods of modern mathematical physics II*. New York–San Francisco–London: Academic Press 1975
- [27] Stakun, A. A.: Resolvent of a singular differential operator with a rotation point. *Diff. Equ.* **20**, 1455–1462 (1985). Original in *Differents. Uravn.* **20**, 2066–2075 (1984).

- [28] Stakun, A. A.: Formulas for traces for a singular differential operator with a rotation point. *Diff. Equ.* **21**, 424–432 (1985). Original in *Differents. Uravn.* **21**, 636–646 (1985).
- [29] Stakun, A. A.: Properties of a differential operator with a multiple turning point. *Diff. Equ.* **23**, 667–671 (1987). Original in *Differents. Uravn.* **23**, 993–999 (1987).
- [30] Tamarkin, J.: Some general problems of the theory of ordinary linear differential equations and expansion of an arbitrary function in series of fundamental functions. *Math. Z.* **27**, 1–54 (1928)
- [31] Watson, G. N.: A treatise on the theory of Bessel functions. Second Edition. Cambridge: Cambridge University Press 1966
- [32] Weidmann, J.: *Lineare Operatoren in Hilberträumen*. Stuttgart: B. G. Teubner 1976
- [33] Weyl, H.: Über gewöhnliche Differentialgleichungen mit Singularitäten und die zugehörigen Entwicklungen willkürlicher Funktionen. *Math. Ann.* **68**, 220–269 (1909)
- [34] Weyl, H.: Über gewöhnliche lineare Differentialgleichungen mit singulären Stellen und ihre Eigenfunktionen (2. Note). *Nachr. Kgl. Ges. d. Wiss. Göttingen* **5**, Math.-phys. Klasse, 442–467 (1910)
- [35] Wheeden, R. L., Zygmund, A.: *Measure and Integral*. New York–Basel: M. Dekker Inc. 1977