

$$z' = -z + 2e^t$$

$$z(t) = ce^{-t} + e^t$$

spezielle Lsg  $z(t) = e^t$

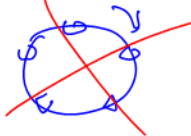
$$\boxed{\begin{aligned} y &= z - e^t \\ y' &= z' - e^t = -z + 2e^t - e^t = -z + e^t = -y \end{aligned}}$$

$$A = -1$$

$y=0$  ist asymptotisch stabil

$\Rightarrow z = e^t$  asymptotisch stabile explosionsartige Lsg

---



$$j=1, \dots, n$$

$$\dot{y}_j = z_j$$

$$\dot{z}_j = - [z_j + V(y_{j+1}) - V(y_j)]$$

$$\begin{pmatrix} y_j \\ z_j \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{n} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \forall j = 1, \dots, n$$

$$(y_j, z_j) = (y_0 - \frac{1}{n}, z_0)$$

$$\dot{Y}_j = Z_j$$

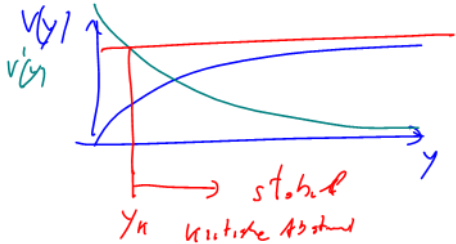
$$\dot{z}_j = - [z_j + V(\frac{1}{n} + Y_{j+1}) - V(\frac{1}{n} + Y_j)]$$

$$\dot{Y}_j = Z_j$$

$$\dot{z}_j = - [z_j + \cancel{V(\frac{1}{n})} + \underbrace{V'(\frac{1}{n})}_{\beta} Y_{j+1} - \cancel{V(\frac{1}{n})} - V'(\frac{1}{n}) Y_j]$$

$$\dot{Y}_j = Z_j$$

$$\dot{z}_j = - z_j + \beta (Y_{j+1} - Y_j) \quad j=1, \dots, n$$



$$\beta = V' \left( \frac{1}{\omega} \right)$$

# Kapitel 4. Randwertaufgaben

## 4.1 Allgemeines

Wir betrachten ein System gewöhnlicher Differentialgleichungen erster Ordnung:

$$\mathbf{y}'(t) = \mathbf{f}(t, \mathbf{y}(t)), \quad \text{mit } \mathbf{y}(t) \in \mathbb{R}^n.$$

Dabei sei  $\mathbf{f}(t, \mathbf{y})$  auf einem Gebiet  $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$  hinreichend oft stetig differenzierbar.

**Anfangswertaufgabe:** Gebe Lösung zur Zeit  $t = a$  vor

$$\mathbf{y}(a) = \mathbf{y}_0$$

**Randwertaufgabe:** Zur Festlegung einer Lösung  $\mathbf{y}(t)$  werden nicht alle Komponenten  $y_i$  an einer Stelle vorgegeben wie oben, sondern

**gewisse** Komponenten  $y_i$  an **verschiedenen** Stellen  $t = a, b, c, \dots$

# Typische Beispiele zu Randwertaufgaben.

## 1 Sturmsche Randwertaufgaben

$$\begin{cases} y''(t) + a_1(t)y'(t) + a_0y(t) = h(t) \\ \alpha_1y(a) + \alpha_2y'(a) = d_1 \\ \beta_1y(b) + \beta_2y'(b) = d_2 \end{cases}$$

## 2 Lineare Randwertaufgaben

$$\begin{cases} \mathbf{y}'(t) = \mathbf{A}(t)\mathbf{y}(t) + \mathbf{h}(t) \\ \mathbf{B}_a\mathbf{y}(a) + \mathbf{B}_b\mathbf{y}(b) = \mathbf{d} \end{cases}$$

## 3 Allgemeine Zweipunkt–Randwertaufgaben

$$\begin{cases} \mathbf{y}'(t) = \mathbf{f}(t, \mathbf{y}(t)) \\ \mathbf{r}(\mathbf{y}(a), \mathbf{y}(b)) = 0 \end{cases}$$

$$y'' + y = 0$$

i)  $y(t) = a \cos t + b \sin t$

ii) Ansatz  $y = e^{\lambda t}$      $\lambda^2 + 1 = 0$ ;  $\lambda_{1/2} = \pm i$ ;  $e^{it}, e^{-it}, \cos t, \sin t,$

iii)  $\begin{cases} \dot{y}' = z \\ \dot{z}' = -y \end{cases}$      $\begin{pmatrix} y \\ z \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ z \end{pmatrix}$

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ -1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 1 = 0 \quad \lambda_{1/2} = \pm i \quad R_{1/2} = \begin{pmatrix} 1 \\ \pm i \end{pmatrix}$$

$$e^{it} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}, \quad e^{-it} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} \cos t + i \sin t \\ i \cos t - \sin t \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

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

# Randwerte entscheiden über die Existenz und Eindeutigkeit einer Lösung.

**Beispiel:** Wir betrachten die lineare Differentialgleichung zweiter Ordnung gegeben durch

$$y'' + y = 0. \quad y(t) = a \sin t + b \cos t$$

- ① Die Randwerte

$$y(0) = 0 \quad \text{und} \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1 \quad \begin{array}{l} b=0 \\ a=1 \end{array}$$

ergeben die **eindeutig bestimmte** Lösung  $y(t) = \sin t$ .

- ② **Keine** Lösung existiert für die Randwerte

$$y(0) = 0 \quad y(\pi) = 1 \quad \begin{array}{l} b=0 \\ \sin \pi = 0 \end{array}$$

- ③ Für die Randwerte

$$y(0) = 0 \quad y(\pi) = 0$$

gibt es **unendlich viele** Lösungen  $y(t) = c \sin t$  mit einem beliebigen  $c \in \mathbb{R}$ .

# Existenzsatz für lineare Randwertaufgaben.

**Satz:** Gegeben sei die lineare Randwertaufgabe

$$\begin{cases} \mathbf{y}'(t) = \mathbf{A}(t)\mathbf{y}(t) + \mathbf{h}(t) \\ \mathbf{B}_a\mathbf{y}(a) + \mathbf{B}_b\mathbf{y}(b) = \mathbf{d} \end{cases}$$

mit stetigen Funktionen  $\mathbf{A}(t), \mathbf{h}(t), t \in \mathbb{R}$ . Weiterhin sei  $\mathbf{Y}(t)$  ein beliebiges Fundamentalsystem zu  $\mathbf{y}' = \mathbf{A}(t)\mathbf{y}$ . Dann sind die folgenden Aussagen **äquivalent**:

- 1) Die Randwertaufgabe ist für **alle stetigen** Inhomogenitäten  $\mathbf{h}(t)$  und Randwerte  $\mathbf{d}$  stets **eindeutig lösbar**.
- 2) Die zugehörige Randwertaufgabe

$$\begin{cases} \mathbf{y}'(t) = \mathbf{A}(t)\mathbf{y}(t) + \mathbf{h}(t) \\ \mathbf{B}_a\mathbf{y}(a) + \mathbf{B}_b\mathbf{y}(b) = \mathbf{0} \end{cases} \quad \mathbf{y}(t) = \mathbf{Y}(t)\mathbf{c}$$

$= \mathbb{B}_a \mathbf{Y}(a)\mathbf{c} + \mathbb{B}_b \mathbf{Y}(b)\mathbf{c} =$   
 $= (\mathbb{B}_a \mathbf{Y}(a) + \mathbb{B}_b \mathbf{Y}(b)) \cdot \mathbf{c} = \mathbf{0}$

hat nur die **triviale** Lösung  $\mathbf{y}(t) = \mathbf{0}$ .

- 3) Die Matrix

$$\mathbf{E} := \mathbf{B}_a\mathbf{Y}(a) + \mathbf{B}_b\mathbf{Y}(b) \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

ist **regulär**.



# Unser Beispiel: Die Differentialgleichung $y'' + y = 0$ .

Wir schreiben die Gleichung zweiter Ordnung zunächst als ein System und bestimmen anschließend das zugehörige Fundamentalsystem:

$$y'' + y = 0$$

$$\mathbf{Y}(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix}$$

Damit folgt:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y(0) \\ z(0) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y(b) \\ z(b) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_b \end{pmatrix}$$

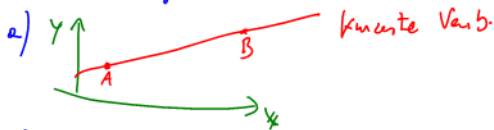
$$\mathbf{E} = \mathbf{B}_a \mathbf{Y}(0) + \mathbf{B}_b \mathbf{Y}(b)$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos b & \sin b \\ -\sin b & \cos b \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \cos b & \sin b \end{pmatrix}$$

Die Matrix  $\mathbf{E}$  ist demnach **regulär** für  $b = \pi/2$  und **singulär** für  $b = \pi$ .

Variationsansatz:

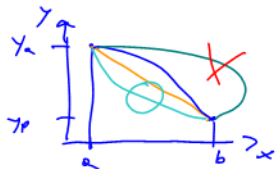


c)  $y = y_a$   $E = mgy_a$   
 $y$   $E = mgy + \frac{mv^2}{2} = mgy_0$   
 $v^2 = 2g(y_0 - y)$

$x = x(t)$   
 $y = y(x(t))$   $v^2 = |v|^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2 = \dot{x}^2 + (\dot{y}' \dot{x})^2 = (1 + y'^2) \dot{x}^2$

$\sqrt{2g(y_b - y)} = \sqrt{(1 + y'^2)} \frac{dx}{dt}$   $dt = \frac{\sqrt{1 + y'^2}}{2g(y_b - y)} dx$

$T = \int_{t_a}^{t_b} dt = \frac{1}{2g} \int_a^b \frac{\sqrt{1 + y'^2}}{y_b - y} dx$   $\rightarrow$  Min  
 $y(a) = y_a$   
 $y(b) = y_0$



## 4.2 Grundbegriffe der Variationsrechnung

**Problem der Brachistochrone** (Johann Bernoulli, 1696):

Man bestimme eine differenzierbare Funktion  $y = y(t)$  mit Randbedingungen  $y(a) = y_a$ ,  $y(b) = y_b$ , sodass das Integral

$$I[y] := \int_a^b \sqrt{\frac{1 + (y'(t))^2}{y_a - y(t)}} dt$$

minimal wird.

**Interpretation:** Das angegebene Funktional  $I[y]$  beschreibt – bis auf einen Vorfaktor – die Zeit, die ein Massenpunkt benötigt, um unter dem Einfluss der Schwerkraft entlang der Kurve  $y = y(t)$  von Punkt  $A = (a, y_a)$  zum Punkt  $B = (b, y_b)$  zu kommen.

# Allgemeine Formulierung einer Variationsaufgabe.

Gesucht ist eine differenzierbare Funktion  $y : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ , die die vorgegebenen Randbedingungen

$$y(a) = y_a \quad y(b) = y_b$$

erfüllt und gleichzeitig ein Funktional der Form

$$I[y] = \int_a^b f(t, y(t), y'(t)) dt$$

minimiert.

**Ziel:** Wir suchen eine Randwertaufgabe, die zu der oben formulierten Variationsaufgabe äquivalent ist.

# Zur Lösung des Variationsproblems (Lagrange, 1755).

Sei  $y_0(t)$  die Lösung des **allgemeinen Variationsproblems** und  $h : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  eine **beliebige** differenzierbare Funktion mit

$$h(a) = h(b) = 0$$

Setzen wir  $y(t, \varepsilon)$  als

$$y(t, \varepsilon) := y_0(t) + \varepsilon h(t),$$

so besitzt die Funktion

$$J(\varepsilon) := I[y(\cdot, \varepsilon)] = I[y_0 + \varepsilon h]$$

im Punkt  $\varepsilon = 0$  ein **Minimum**, denn  $y_0(t)$  löst das allgemeine Variationsproblem.

Da  $J(\varepsilon)$  eine skalare Funktion der reellen Variablen  $\varepsilon$  ist, gilt als notwendige Bedingung für einen (lokalen) Extremwert (nach **Analysis I**)

$$\frac{dJ}{d\varepsilon}(0) = 0$$

