

**Aufgabe 1)**

- a) Sei  $Y(s)$  die Laplace Transformierte der Lösung  $y(t)$  der Anfangswertaufgabe

$$y''' + y'' + y' + y = e^{-t}, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = \frac{3}{2}, \quad y''(0) = -1.$$

Dann erhält man als Laplace Transformierte der Anfangswertaufgabe die folgende algebraische Gleichung im Bildraum

$(s^3 + s^2 + s + 1)Y - \frac{3s}{2} - \frac{1}{2} = \frac{1}{s+1}.$

$(s^3 + s^2 + s + 1)Y - \frac{3}{2} + \frac{s}{2} = \frac{1}{s+1}.$

$(s^3 + s^2 + s + 1)Y - \frac{3s}{2} + 1 = \frac{1}{s-1}.$

- b) Gegeben sei das Differentialgleichungssystem

$$y' = Ay \quad \text{mit} \quad A := \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}.$$

Es sei  $i$  die imaginäre Einheit ( $i^2 = -1$ ). Die Matrix  $A$  hat den doppelten Eigenwert  $2i$ . Die Vektoren

$$v_1 := (0 \ 0 \ 1 \ -i)^T, \quad \text{und} \quad v_2 := (1 \ i \ 0 \ 0)^T$$

sind Eigenvektoren der Matrix  $A$  zum Eigenwert  $2i$ . Aus diesen Informationen folgt:

Der Gleichgewichtspunkt  $y = (0, 0, 0, 0)^T$  ist strikt stabil.

Die Funktionen

$$y^{[1]}(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \cos(2t) \\ \sin(2t) \end{pmatrix} \quad y^{[2]}(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \sin(2t) \\ -\cos(2t) \end{pmatrix}$$

$$y^{[3]}(t) = \begin{pmatrix} \cos(2t) \\ -\sin(2t) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad y^{[4]}(t) = \begin{pmatrix} \sin(2t) \\ \cos(2t) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

bilden ein reelles Fundamentalsystem für die Aufgabe  $y' = Ay$ .

Durch

$$y(t) = \begin{pmatrix} c_1 \cos(2t) \\ c_2 \sin(2t) \\ c_3 \cos(2t) \\ -c_4 \sin(2t) \end{pmatrix} \quad c_1, c_2, c_3, c_4 \in \mathbb{R}$$

ist die allgemeine reelle Lösung des Systems gegeben.

Für die Lösung der zugehörigen Anfangswertaufgabe

$$y' = A y, \quad y(0) = (1, 1, 1, 1)^T$$

gilt  $y(\pi) = (1, 1, 1, 1)^T$ .

- c) Mit Hilfe der folgenden Matlab Befehle soll eine Näherung für die Lösung der Anfangswertaufgabe

$$y'(t) = \frac{e^{-t}}{t^2 + 1} y(t), \quad y(0) = 2$$

für  $t \in [0, 3]$  berechnet und geplottet werden.

```
function klausur
tspan= [0 3];
y0=2;
[t,y] = ode45(@AWA, tspan, y0);
plot(t,y)
```

- (i) Schreiben Sie das noch fehlende Unterprogramm zur Auswertung der rechten Seite der Differentialgleichung.
- (ii) Ergänzen Sie das Programm, so dass ein Näherungswert  $y_3$  für den Wert der Lösung  $y(t)$  an der Stelle  $t = 3$  ausgegeben wird. Sie brauchen nicht das Programm abzuschreiben. Geben Sie nur an, an welcher Stelle welche zusätzliche(n) Zeile(n) stehen muss/müssen.

**Aufgabe 2)**

a) Gegeben sei das Differentialgleichungssystem

$$y_1' = y_1^2 y_2 + y_2^3 - 2y_1 y_2^2$$

$$y_2' = -y_1^3 - y_1 y_2^2.$$

Untersuchen Sie den Gleichgewichtspunkt  $y_1^* = y_2^* = 0$  des Systems auf Stabilität. Verwenden Sie gegebenenfalls eine Funktion der Form

$$V(y_1, y_2) = ay_1^2 + by_2^2.$$

b) Bestimmen Sie die allgemeine Lösung der **inhomogenen** Differentialgleichung

$$y''' + y'' = 2.$$

c) Schreiben Sie die Randwertaufgabe

$$y''' + y'' = 2,$$

$$2y(0) - y'(0) = 0,$$

$$y(1) - y'(1) = 0,$$

$$y''(0) - y''(1) = 0,$$

in Matrixschreibweise um.