

Differentialgleichungen I  
 TUHH  
 VL 4, 8. November 2016

Differentialgleichungen erster Ordnung, Systeme

Michael Hinze

Bestimme Lösungsmenge von  $y'(t) = F(t)y(t) + g(t)$  für das Bsp  
 mit  $F(t) = \begin{bmatrix} -\frac{1}{t(1+t^2)} & \frac{1}{t^2(1+t^2)} \\ -\frac{t^2}{1+t^2} & \frac{1+2t^2}{t(1+t^2)} \end{bmatrix}$   $g(t) = \begin{bmatrix} \frac{1}{t} \\ 1 \end{bmatrix}$   $t > 0$   
 $y(t) = \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix}$

Ziel: beide allgemeine Lösung

$$y(t) = y_{\text{hom}}(t) + y_{\text{inh}}(t)$$

Bhv:  $y^1(t) = \begin{bmatrix} 1 \\ t \end{bmatrix}$  und  $y^2(t) = \begin{bmatrix} -\frac{1}{t} \\ t^2 \end{bmatrix}$  ( $t > 0$ )

bildet ein Fundamentalsystem für  $y' = F(t)y$ , dh

i)  $(y^i)'(t) = F(t)y^i(t)$

ii)  $W(t) := \det F(t) = \det \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{t} \\ t & t^2 \end{bmatrix} = t^2 + 1 \neq 0 \quad \forall t$

$F(t) = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{t} \\ t & t^2 \end{bmatrix}$ . Damit  $y_{\text{inh}}(t) = F(t) \int F(t)^{-1} g(t) dt$   
 $= \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{t} \\ t & t^2 \end{bmatrix} \int \begin{bmatrix} t^2 & \frac{1}{t} \\ -t & 1 \end{bmatrix} \frac{1}{(1+t^2)} \begin{bmatrix} \frac{1}{t} \\ 1 \end{bmatrix} dt = \textcircled{X}$

Einschub: Inverse einer  $2 \times 2$  Matrix

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}} \begin{bmatrix} a_{22} - a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$

$$\textcircled{*} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{t} \\ t & t^2 \end{bmatrix} \int \frac{1}{t^2} \begin{bmatrix} t + \frac{1}{t} \\ 0 \end{bmatrix} dt = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{t} \\ t & t^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \int \frac{1}{t} dt \\ 0 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} \ln t \\ t \ln t \end{bmatrix}}_{=: y_{inh}(t)} \quad \checkmark$$

Allgemeine Lösung ist also

$$y(t) = c_1 \hat{y}^1(t) + c_2 \hat{y}^2(t) + y_{inh}(t) = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ t \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -\frac{1}{t} \\ t^2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \ln t \\ t \ln t \end{bmatrix}$$

Gebe Anfangswerte vor:  $y(t_0) = y^0$

$$\begin{aligned} \text{i) } t_0 = 1 \text{ und } y^0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} : & y(1) = c_1 \hat{y}^1(1) + c_2 \hat{y}^2(1) + y_{inh}(1) \\ & = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow c_1 = 1, c_2 = 0$$

$$\text{ii) } t_0 = 1, y^0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow c_1 = \frac{1}{2}, c_2 = -\frac{1}{2}$$

$$\text{iii) } t_0 = 1, y^0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow c_1 = c_2 = 0$$

Spezialfall von  $y' = A(t)y + g(t)$ :  $A$  hat konstante Koeffizienten, d.h.  $A$  unabhängig von  $t$ .

Betrachte den Fall, dass  $v$  EV von  $A$  zum EW  $\lambda$ , d.h. es gilt

$$Av = \lambda v$$

Setze  $y(t) = e^{\lambda t} v$ . Damit

$$y'(t) = \lambda e^{\lambda t} v = e^{\lambda t} \lambda v = e^{\lambda t} Av = A e^{\lambda t} v = A y(t)$$

Gegeben  $v$  EV von  $A$  zum EW  $\lambda$ . Dann löst  $y(t) := e^{\lambda t} v$  die  
homogene Gleichung  $y' = Ay$

Frage: Können wir mit Hilfe der Eigenvektoren von  $A$  und den zugehörigen  
ein FS für  $y' = Ay$  konstruieren?

Ja, falls  $A$  ein Eigensystem besitzt, das  $\mathbb{R}^n$  aufspannt.

Sie  $A$  diagonalisierbar, d.h. es gibt eine Basis des  $\mathbb{R}^n$  bestehend  
aus Eigenvektoren von  $A$ . Seien  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  mit  $k \leq n$  die EWen  
von  $A$  mit Vielfachheiten  $t_1, \dots, t_k$  (d.h. charakt. Polynom  $= \pm (\lambda - \lambda_1)^{t_1} \dots (\lambda - \lambda_k)^{t_k}$ )  
und EVs  $v_{ji}$  ( $i=1, \dots, t_j$ ,  $j=1, \dots, k$ ), d.h.

$$Av_{ji} = \lambda_j v_{ji} \quad j=1, \dots, k$$

Dann löst

$$y_{hom}(t) := e^{\lambda_1 t} \{ c_{11} v_{11} + \dots + c_{1t_1} v_{1t_1} \} +$$

$$e^{\lambda_2 t} \{ c_{21} v_{21} + \dots + c_{2t_2} v_{2t_2} \} +$$

$\vdots$

$$e^{\lambda_k t} \{ c_{k1} v_{k1} + \dots + c_{kt_k} v_{kt_k} \} \quad \text{das homogene System}$$

und

$$F(t) = \begin{bmatrix} e^{\lambda_1 t} v_{11} & \dots & e^{\lambda_1 t} v_{1t_1} & \dots & e^{\lambda_k t} v_{k1} & \dots & e^{\lambda_k t} v_{kt_k} \end{bmatrix}$$

ist Matrix eines Fundamentalsystems, denn

$$W(t) = \det F(t) = \underbrace{e^{t_1 \lambda_1 t} \dots e^{t_k \lambda_k t}}_{\neq 0} \underbrace{\det [v_{11} \dots v_{1t_1} \dots v_{k1} \dots v_{kt_k}]}_{\neq 0, \text{ weil } v_{ij} \text{ Basis}}$$

Nas, wenn  $A$  nicht diagonalisierbar ist;  $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$

Dann ist  $\lambda = 3$  doppelter EW von  $A$ , d.h.  $t_1 = 2$   
 EV zu  $\lambda = 3$  ist  $v^1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ , d.h.  $A v^1 = 3 v^1$

$$y^1(t) := e^{3t} v^1 \text{ löst } (y^1)' = A y^1$$

Bem.: Es gibt weitere linear unabhängige Lösung der Form  $e^{\lambda t} v^1$

Frage: Wie können wir eine weitere, zu  $v^1$  l.u. Lösung konstruieren?

$$\text{Ansatz: } h(t) = e^{3t} v + t e^{3t} w \quad (= e^{\lambda t} v + t e^{\lambda t} w)$$

Einsetzen in DGL

$$\begin{aligned} h'(t) &= \lambda e^{\lambda t} v + e^{\lambda t} w + \lambda t e^{\lambda t} w \\ &= \lambda t e^{\lambda t} w + e^{\lambda t} (w + \lambda v) \end{aligned}$$

$$\stackrel{!}{=} \underset{\text{DGL}}{A} h(t) = e^{\lambda t} A v + t e^{\lambda t} A w$$

$$\Rightarrow 0 = t e^{\lambda t} (A - \lambda I) w + e^{\lambda t} [(A - \lambda I) v - w] \quad \begin{array}{l} I = Id \\ = E \\ = \text{Einheitsmatrix} \end{array}$$

für alle  $t$ ! D.h.

$$\left. \begin{array}{l} \text{i) } (A - \lambda I) w = 0 \\ \text{ii) } (A - \lambda I) v = w \end{array} \right\} \Rightarrow (A - \lambda I)^2 v = 0, \text{ d.h. } v \text{ ist}$$

Hauptvektor von  $A$  zum EW  $\lambda$  und  $w$  ist EV von  $A$  zum EW  $\lambda$

Im Bsp.: Wähle  $v^1 := w$  (dann gilt  $A v^1 = \lambda v^1$ ) und wähle  $v$  als weiteren Hauptvektor von  $A$  zu  $\lambda$

$$\text{FS} \quad e^{\lambda t} v^1, \quad e^{\lambda t} v + t e^{\lambda t} v^1$$

Allgemein:  $y' = Ay$  mit  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Sei  $\lambda_i$  EW von  $A$  mit  $\dim \text{Eig}(\lambda_i) < t_i =$  Vielfachheit des EWs  $\lambda_i$ .

Jordan'scher Normalform von  $A$ :

Es  $t_i$  lin. unabh. Vektoren  $v_{i,1}, \dots, v_{i,t_i}$  von

$$(A - \lambda_i I)^{t_i} v = 0, \quad ,$$

die sogenannten Hauptvektoren

Damit bilden

$$y_{ij}(t) := e^{\lambda_i t} \sum_{k=0}^{t_i-1} \frac{t^k}{k!} (A - \lambda_i I)^k v_{ij} \quad j=1, \dots, t_i$$

linear unabhängige Lösungen von  $y' = Ay$