

## Definition 6.5 (charakteristisches Polynom)

Bezeichne

$$x^{(n)}(t) + a_{n-1}x^{(n-1)}(t) + \cdots + a_0x(t) = g(t)$$

eine lineare Differentialgleichung  $n$ -ter Ordnung mit konstanten Koeffizienten. Dann heißt

$$P(\lambda) := \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \cdots + a_0$$

**charakteristisches Polynom** der homogenen Differentialgleichung (d.h. der DGL mit  $g \equiv 0$ )

und

$$P(\lambda) = 0$$

heißt die zugehörige **charakteristische Gleichung**.

# DGLen mit konstanten Koeffizienten, homogene Lösung

Buch Kap. 6.8

So geht's

$$p(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)^{k_1} \dots (\lambda - \lambda_e)^{k_e}$$

Fundamentalsystem

$$\begin{aligned} & e^{\lambda_1 t}, t e^{\lambda_1 t}, \dots, t^{k_1-1} e^{\lambda_1 t} \\ & e^{\lambda_2 t}, t e^{\lambda_2 t}, \dots, t^{k_2-1} e^{\lambda_2 t} \\ & \vdots \\ & e^{\lambda_e t}, t e^{\lambda_e t}, \dots, t^{k_e-1} e^{\lambda_e t} \end{aligned}$$

$(\lambda_1, \dots, \lambda_e)$  paarweise versch.

$$k_1 + k_2 + \dots + k_e = n$$

# DGLen mit konstanten Koeffizienten, homogene

## Lösung

Buch Kap. 6.8

### So geht's

$$\ddot{x}(t) + d \dot{x}(t) + k x(t) = 0$$

$$p(\lambda) = \lambda^2 + d\lambda + k$$

$$\text{Nullst: } \lambda_{1/2} = -\frac{d}{2} \pm \sqrt{\frac{d^2}{4} - k}$$

Fallunterscheidung:

a)  $d^2 > 4k$  :

$$\lambda_{1/2} = -\frac{d}{2} \pm \sqrt{\frac{d^2}{4} - k} \in \mathbb{R}$$

Fund. system:

$$e^{(-\frac{d}{2} + \sqrt{\frac{d^2}{4} - k})t}, e^{(-\frac{d}{2} - \sqrt{\frac{d^2}{4} - k})t}$$

b)  $d^2 < 4k$  :

$$\lambda_{1/2} = -\frac{d}{2} \pm i \sqrt{k - \frac{d^2}{4}}$$

Fund. syst:

$$e^{(-\frac{d}{2} + i \sqrt{k - \frac{d^2}{4}})t} = e^{-\frac{d}{2}t} e^{i \sqrt{k - \frac{d^2}{4}}t}$$

$$= e^{-\frac{d}{2}t} (\cos(\sqrt{k - \frac{d^2}{4}}t) + i \sin(\sqrt{k - \frac{d^2}{4}}t))$$

$$e^{(-\frac{d}{2} - i \sqrt{k - \frac{d^2}{4}})t} = e^{-\frac{d}{2}t} (\cos(\sqrt{k - \frac{d^2}{4}}t) - i \sin(\sqrt{k - \frac{d^2}{4}}t))$$

# DGLen mit konstanten Koeffizienten, homogene Lösung

Buch Kap. 6.8

## So geht's

Ebenfalls Fundamentalsystem:

$$\begin{array}{ll} e^{-\frac{\alpha}{2}t} & \cos(\sqrt{\kappa - \frac{\alpha^2}{4}}t) \\ e^{-\frac{\alpha}{2}t} & \sin(\sqrt{\kappa - \frac{\alpha^2}{4}}t) \end{array}$$

$$c) \quad d^2 = 4\kappa \quad \Rightarrow \quad \lambda_1 = \lambda_2 = -\frac{\alpha}{2} \quad P(\lambda) = \left(\lambda + \frac{\alpha}{2}\right)^2$$

Fundamentallösung

$$e^{\lambda_1 t}, \quad t e^{\lambda_1 t}$$

„aperiodischer Grenzfall“

## Definition 6.6

In Verallgemeinerung des Resonanzfalles eines Schwingungsproblems wollen wir von **Resonanz** sprechen, falls die rechte Seite oder ein Summand der rechten Seite der Differentialgleichung

$$x^{(n)}(t) + a_{n-1}x^{(n-1)}(t) + \cdots + a_0x(t) = g(t)$$

Fundamentallösung der homogenen Differentialgleichung

$$x^{(n)}(t) + a_{n-1}x^{(n-1)}(t) + \cdots + a_0x(t) = 0$$

ist.

# Ansätze für partikuläre Lösungen

Buch Kap. 6.8

$$x^{(n)}(t) + a_{n-1} x^{(n-1)}(t) + \dots + a_1 \dot{x}(t) + a_0 x(t) = g(t)$$

## Ansätze

$g(t)$	Ansatz für $y_p(t)$
$R_m(t)$ / Polynom	$T_m(t)$ / Polynom
$R_m(t)e^{\alpha t}$	$T_m(t)e^{\alpha t}$
$R_m(t) \sin(\beta t)$	$T_m(t) \sin(\beta t)$
$R_m(t) \cos(\beta t)$	$+ Q_m(t) \cos(\beta t)$
Kombination d. Funktionen	Kombination d. Ansätze

## Beispiele

$$\ddot{x}(t) + d \dot{x}(t) + k x(t) = g(t) \quad , \quad d \neq 0$$

a)  $g(t) = \sin(\omega t)$

Ansatz:  $x(t) = a \cos(\omega t) + b \sin(\omega t)$

$$\ddot{x} = -a \omega^2 \cos(\omega t) - b \omega^2 \sin(\omega t)$$

$$\dot{x} = -a \omega \sin(\omega t) + b \omega \cos(\omega t)$$

$$\begin{aligned} \sin(\omega t) = g(t) = \ddot{x} + d \dot{x} + k x &= -a \omega^2 \cos(\omega t) - b \omega^2 \sin(\omega t) \\ &\quad - d a \omega \sin(\omega t) + d b \omega \cos(\omega t) + k a \cos(\omega t) + k b \sin(\omega t) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sin(\omega t) = \sin(\omega t) \underbrace{(-b \omega^2 - d a \omega + k b)}_{=1} + \cos(\omega t) \underbrace{(-a \omega^2 + d b \omega + k a)}_{=0}$$

$$\begin{pmatrix} -d\omega & k - \omega^2 \\ k - \omega^2 & d\omega \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{Löse nach } \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

## Beispiele

## Beispiele

# LAPLACE-Transformation

## Definition 11.4

Sei  $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  (oder  $\mathbb{C}$ ). Ordnet man  $f$  aufgrund der Beziehung

$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt, \quad s \in \mathbb{C}$$

die Funktion  $F$  zu, so nennt man  $F$  die LAPLACE-**Transformierte** von  $f$ . Die Abbildung von  $f$  auf  $F$  heißt LAPLACE-Transformation. Neben  $F(s)$  verwendet man auch die Schreibweise  $\mathcal{L}[f(t)]$ .

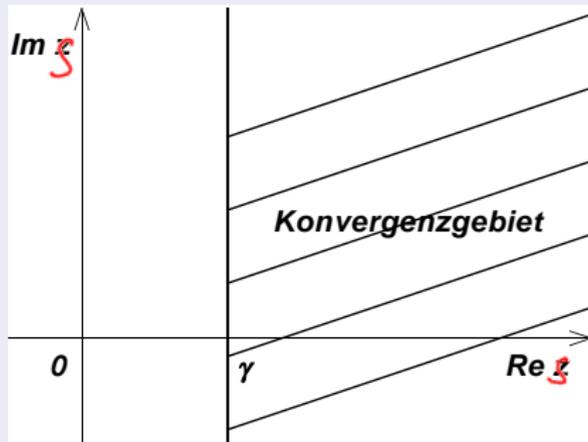
## Definition 11.5

Die Funktion  $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  ist von **exponentieller Ordnung**  $\gamma$ , falls es Konstanten  $M > 0$  und  $\gamma \in \mathbb{R}$  gibt, so dass für alle  $t$  mit  $0 \leq t < \infty$  gilt

$$|f(t)| \leq M e^{\gamma t} .$$

## Satz 11.11 (Existenz der LAPLACE-Transformierten)

Sei  $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  stückweise stetig (lokal integrierbar reicht eigentlich aus) und von exponentieller Ordnung  $\gamma$ . Dann existiert die LAPLACE-Transformierte  $F(s)$  für alle  $s \in \mathbb{C}$  mit  $\operatorname{Re} s > \gamma$ .  $s = \alpha + i\beta$



$$\int_0^{\infty} f(t) e^{-st} dt = 1$$

$$= \int_0^{\infty} f(t) (\cos(\beta t) - i \sin(\beta t)) \cdot e^{-\alpha t} dt$$

$\Rightarrow$  Konv. bei  
 $\alpha > \gamma$   
 $\Leftrightarrow \operatorname{Re}(s) > \gamma$

Abbildung 11.3: Konvergenzhalbebene der LAPLACE-Transformation

## Beispiele

$$a) \quad f(t) = e^{at} \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

$$(\gamma = a)$$

$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{at} e^{-st} dt = \int_0^{\infty} e^{(a-s)t} dt$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{(a-s)t} dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{a-s} e^{(a-s)t} \Big|_0^T$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{a-s} (e^{(a-s)T} - 1)$$

$$= \frac{-1}{a-s} = \frac{1}{s-a}$$

$$\begin{aligned} (\operatorname{Re}(s) > \gamma = a) \\ &= \operatorname{Re}(a-s) = \\ &= a - \operatorname{Re}(s) < a - a \\ &= 0 \end{aligned}$$

Beachte:  $F(s) = \frac{1}{s-a}$  gilt auch für komplex.  $a$

## Beispiele

$$f(t) = \sin(\omega t) = \frac{1}{2i} \left( e^{i\omega t} - e^{-i\omega t} \right) \quad \omega \neq 0$$

$$\begin{aligned} \widehat{F}(s) &= \int_0^{\infty} f(t) e^{-st} dt = \frac{1}{2i} \int_0^{\infty} e^{i\omega t} e^{-st} dt - \frac{1}{2i} \int_0^{\infty} e^{-i\omega t} e^{-st} dt \\ &= \frac{1}{2i} \left( \frac{1}{s-i\omega} - \frac{1}{s+i\omega} \right) \quad (\text{wie vorher}) \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2i} \left( \frac{1}{s-i\omega} - \frac{1}{s+i\omega} \right) = \frac{1}{2i} \frac{\cancel{s+i\omega} - \cancel{s-i\omega}}{s^2 + \omega^2} = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$$

## Beispiele

## Satz 11.13 (Eindeutigkeitssatz)

Für die Funktionen  $f_1, f_2 : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  seien von exponentieller Ordnung  $\gamma$  und stückweise glatt. Ferner gelte  $F_1(s) = F_2(s)$  für  $\operatorname{Re} s > \gamma$ . Dann gilt in jedem gemeinsamen Stetigkeitspunkt von  $f_1$  und  $f_2$

$$f_1(t) = f_2(t) .$$

Mit diesem Eindeutigkeitssatz ist es nun möglich, von einer LAPLACE-Transformierten  $F(s)$  auf die eindeutig bestimmte Funktion  $f(t)$  mit

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s)$$

zu schließen.

Hierfür benötigen wir ein wenig Funktionentheorie → nächstes Semester.

## Satz 11.12 (Umkehrsatz für die LAPLACE-Transformation)

Die Funktion  $f : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  sei von exponentieller Ordnung  $\gamma$  und stückweise glatt. Dann gilt für alle  $\sigma = \operatorname{Re} s > \gamma$

$$\frac{1}{2\pi} \lim_{A \rightarrow \infty} \int_{-A}^A F(\sigma + i\omega) e^{(\sigma + i\omega)t} d\omega = f(t) \begin{cases} \frac{f(t+0) + f(t-0)}{2} & \text{für } t > 0, \\ \frac{f(0+0)}{2} & \text{für } t = 0. \end{cases}$$

Insbesondere gilt in jedem Stetigkeitspunkt  $t$  von  $f$

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \lim_{A \rightarrow \infty} \int_{-A}^A F(\sigma + i\omega) e^{(\sigma + i\omega)t} d\omega .$$

## Beispiele

$$F(s) = \frac{1}{s-a}$$

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \lim_{A \rightarrow \infty} \int_{-A}^A \frac{1}{s-a+i\omega} e^{(s+i\omega)t} d\omega$$

$$= \frac{1}{2\pi} \lim_{A \rightarrow \infty} \int_{-A}^A \frac{1}{s-a+i\omega} e^{(s-a+i\omega)t} d\omega e^{at}$$

$(e^{(s-a+i\omega)t})'$