

Differentialgleichungen I für Studierende der Ingenieurwissenschaften

Blatt 7, Präsenzübung

Zur Verkürzung der Schreibweise verwenden wir das Doetsch-Symbol:

$$F(s) := \mathcal{L}f(s) := \int_0^\infty e^{-st} f(t) dt \iff f(t) \circ\bullet F(s)$$

Folgende Korrespondenzen bzw. Zusammenhänge für $\operatorname{Re}(s) > \gamma$, die entweder in der Vorlesung bewiesen wurden oder völlig analog zum Vorgehen in der Vorlesung bewiesen werden können, dürfen benutzt werden. Es gelte stets $f(t) = 0, \forall t < 0$.

$f(t), t \geq 0$	F	γ
1 d.h. $h_0(t)$	$\frac{1}{s}$	0
$h_a(t)$	$e^{-as} \frac{1}{s}$	0
$t^n, n \in \mathbb{N}$	$\frac{n!}{s^{n+1}}$	0
$e^{at}, a \in \mathbb{C}$	$\frac{1}{s-a}$	$\operatorname{Re}(a)$
$e^{at} \sin(\omega t), \omega \in \mathbb{R}$	$\frac{\omega}{(s-a)^2 + \omega^2}$	0
$e^{at} \cos(\omega t), \omega \in \mathbb{R}$	$\frac{s-a}{(s-a)^2 + \omega^2}$	0

Wobei $h_a(t)$ für $a \geq 0$ wie folgt definiert ist: $h_a(t) := \begin{cases} 1 & t \geq a \geq 0, \\ 0 & t < a. \end{cases}$

Falls $f(t) \circ\bullet F(s)$, dann gelten folgende Verschiebungssätze.

- | | | |
|-----|--|---|
| I) | $h_a(t)f(t-a) \circ\bullet e^{-sa}F(s)$ | Verschiebung im Originalraum
Mult. mit exp-Fkt im Bildraum |
| II) | $e^{at}f(t) \circ\bullet F(s-a)$
$a \in \mathbb{C}$ | Verschiebung im
Bildraum/ Mult. mit
exp-Fkt im Originalraum |

Aufgabe 1:

- a) Gegeben sei die Anfangswertaufgabe

$$u'' - 2u' + u = \sin(4t) + 2te^{-t}, \text{ für } t > 0, \quad u(0) = 1, u'(0) = 0.$$

In welche algebraische Gleichung lässt sich die Anfangswertaufgabe durch die Laplace-Transformation überführen?

Bitte belegen Sie Ihre Antwort durch Zwischenrechnungen.

Berechnen Sie die Lösung der algebraischen Gleichung.

- b) Es sei
- $F(s) = \frac{1}{s(s+1)^2}$
- die Laplace-transformierte der Funktion

$$f: \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}, \quad f: t \mapsto f(t).$$

Bestimmen Sie $f(t)$.

Lösung:

- a) $u(t) \circ \bullet U(s), \quad u'(t) \circ \bullet sU(s) - u(0) = sU(s) - 1,$
 $u''(t) \circ \bullet s^2U(s) - s - u'(0) = s^2U(s) - s,$
 $\sin(4t) \circ \bullet \frac{4}{s^2 + 16}, \quad t \circ \bullet \frac{1}{s^2}, \quad e^{-t}t \circ \bullet \frac{1}{(s+1)^2}.$

Die AWA geht über in

$$(s^2 - 2s + 1)U + 2 - s = \frac{4}{s^2 + 16} + \frac{2}{(s+1)^2}.$$

mit der Lösung

$$U(s) = \frac{4}{(s^2 + 16)(s-1)^2} + \frac{2}{(s+1)^2(s-1)^2} + \frac{s-2}{(s-1)^2}$$

- b) Der PBZ-Ansatz

$$\frac{as+b}{s^2+2s+1} + \frac{c}{s} = \frac{1}{s(s+1)^2}$$

liefert

$$cs^2 + 2cs + c + as^2 + bs = 1 \iff c = -a, -2c = b, c = 1.$$

$$\begin{aligned} \frac{-s-2}{(s+1)^2} + \frac{1}{s} &= \frac{-1}{(s+1)^2} - \frac{s+1}{(s+1)^2} + \frac{1}{s} \\ &= \frac{-1}{(s+1)^2} - \frac{1}{s+1} + \frac{1}{s} \bullet \circ -te^{-t} - e^{-t} + 1. \end{aligned}$$

Aufgabe 2:

- a) Untersuchen Sie für die folgenden Matrizen A den stationären Punkt $(0,0)^T$ des linearen Systems $\mathbf{u}'(t) = A \mathbf{u}(t)$ auf Stabilität.

i) $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$, ii) $A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$, iii) $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$.

- b) Gegeben sei das lineare System

$$\dot{\mathbf{u}}(t) = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 3 \\ -1 & -\gamma & 1 \\ 3 & 0 & -3 \end{pmatrix} \mathbf{u}(t).$$

Untersuchen Sie das Stabilitätsverhalten des stationären Punktes $(0,0,0)^T$ in Abhängigkeit von dem Parameter $\gamma \in \mathbb{R}$.

Lösungsskizze:

- a) i) $P(\lambda) = (1 - \lambda)^2 + 1 = 0 \iff \lambda_{1,2} = 1 \pm i$.

Es gibt mindestens einen Eigenwert mit positivem Realteil. Es handelt sich um einen instabilen stationären Punkt.

- ii) $P(\lambda) = (-1 - \lambda)^2 = 0 \iff \lambda_{1,2} = -1$.

Die Realteile aller Eigenwerte sind negativ. Es liegt ein asymptotisch stabiler stationärer Punkt vor.

- iii) $P(\lambda) = \lambda^2 + 1 = 0 \iff \lambda_{1,2} = \pm i$.

Es gibt keinen Eigenwert mit positivem Realteil. Die Eigenwerte mit Realteil Null sind einfach. Hier liegt ein stationärer stabiler Punkt vor.

- b) Charakteristisches Polynom : $P(\lambda) = (-\gamma - \lambda)[(3 + \lambda)^2 - 9]$.

Eigenwerte : $\lambda_1 = -\gamma$, $\lambda_2 = -3 + 3 = 0$, $\lambda_3 = -3 - 3 = -6$.

$\gamma > 0 \iff \lambda_1, \lambda_3 < 0, \lambda_2 = 0$ einfacher EW: $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ist ein stabiler stationärer Punkt.

$\gamma < 0 \iff \lambda_1 > 0$: $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ist ein instabiler stationärer Punkt.

$\gamma = 0 \implies \lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = -6$

Eigenraum zum doppelten EW Null:

$$\begin{pmatrix} -3 & 0 & 3 \\ -1 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = 0 \iff v_3 = v_1$$

Eigenvektoren:

$$v^{[1]} := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v^{[2]} := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Der Eigenraum des algebraisch zweifachen Eigenwertes Null hat die Dimension zwei. Die Nulllösung ist stabil.

Bearbeitungstermine: 22.01.-26.01.2024