

Klausurrelevant ist Aufgabe 1

Aufgabe 1a)

zu zeigen: Lösung eines linearen DGL-Systems

$$\dot{z} = \Lambda z, \text{ wobei } \Lambda \text{ Diagonalmatrix,}$$

$$\dot{z} = \begin{pmatrix} \dot{z}_1 \\ \dot{z}_2 \\ \dot{z}_3 \end{pmatrix} \quad \Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}$$

Mit dieser Struktur ergeben sich entkoppelte Differentialgleichungen

$$\dot{z}_1 = \lambda_1 z_1, \quad \dot{z}_2 = \lambda_2 z_2, \quad \dot{z}_3 = \lambda_3 z_3$$

Die allgemeine Lösung solcher linearen DGL ist

$$z_1(t) = c_1 e^{\lambda_1 t}, \quad z_2(t) = c_2 e^{\lambda_2 t}, \quad z_3(t) = c_3 e^{\lambda_3 t},$$

wobei $c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}$ beliebige Skalare sein dürfen.

Aufgabe 1b)

Zu lösen ist nun

$$\dot{y} = B y \quad \text{mit} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

Zunächst diagonalisiert man dieses DBL-System.
 Dazu berechnet man die Eigenwerte und Eigenvektore
 von B

$$\begin{array}{ll}
 \lambda_1 = -1 & x_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} \\
 \lambda_2 = 2 & x_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 \lambda_3 = 4 & x_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}
 \end{array}
 \Rightarrow X = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ 3 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Matrix der Eigenvektore

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ \text{end}_1 & \text{end}_2 & \text{end}_3 \end{matrix}$

Dann löst man das entkoppelte System gemäß
 Aufgabe 1/a)

$$\begin{array}{l}
 z_1 = c_1 \cdot e^{\lambda_1 t} = c_1 \cdot e^{-t} \\
 z_2 = c_2 \cdot e^{\lambda_2 t} = c_2 \cdot e^{2t} \\
 z_3 = c_3 \cdot e^{\lambda_3 t} = c_3 \cdot e^{4t}
 \end{array}
 \Rightarrow z = \begin{pmatrix} c_1 e^{-t} \\ c_2 e^{2t} \\ c_3 e^{4t} \end{pmatrix}$$

Eigenwerte einsetzen

Jetzt setzt man $y = Xz$, also

$$y = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ 3 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 e^{-t} \\ c_2 e^{2t} \\ c_3 e^{4t} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t} \\ -2c_1 e^{-t} + 2c_3 e^{4t} \\ 3c_1 e^{-t} + 2c_3 e^{4t} \end{pmatrix}$$



Das ist die allgemeine Lösung

Aufgabe 1c):

A lässt sich nicht diagonalisieren. Man findet nur den Eigenwert 4 und den zugehörige Eigenvektor $x_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$. Diesen ergänzt man zu einer Basis von \mathbb{R}^3 (wobei man 2 orthogonale Vektoren zu x_1 wählt ~~Orthogonalsystem~~)

$$X = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Damit $\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{paarweise orthogonal}}$

$$\Lambda = X^{-1} A X = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 0 \\ 0 & 4 & 15 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Die letzte Gleichung in $\dot{z} = \Lambda z$ lässt sich wickeln leicht lösen $z_3 = c_3 e^{4t}$.

Die zweite Gleichung in $\dot{z} = \Lambda z$ lautet

$$\dot{z}_2 = 4z_2 + 15z_3 = 4z_2 + 15 \cdot \underbrace{c_3 \cdot e^{4t}}_{z_3} \quad (*)$$

die 4 ist nun wichtig!

Der Ansatz für die Lösung (Variation der Konstanten) lautet:

$$z_2 = \tilde{c}_2(t) \cdot e^{4t}$$

eingesetzt in die Gleichung (*)

$$\frac{d(\tilde{c}_2(t) \cdot e^{4t})}{dt} = 4 \cdot \tilde{c}_2(t) \cdot e^{4t} + 15 \cdot c_3 \cdot e^{4t}$$

|| Produktregel

$$4\tilde{c}_2(t) e^{4t} + \dot{\tilde{c}}_2 e^{4t}$$

Also

$$4\tilde{c}_2(t) e^{4t} + \dot{\tilde{c}}_2 e^{4t} = 4\tilde{c}_2(t) e^{4t} + 15c_3 e^{4t}$$

$$\Leftrightarrow \dot{\tilde{c}}_2 = 15c_3 \quad \Leftrightarrow \tilde{c}_2(t) = 15c_3 \cdot t + c_2$$

D.h.: $z_2(t) = \tilde{c}_2(t) e^{4t} = 15c_3 t \cdot e^{4t} + c_2 \cdot e^{4t}$

Ab hier war meist mehr gefordert ...

die erste Gleichung in $\dot{z} = Az$ lautet:

$$\dot{z}_1 = 4z_1 - 2z_2 = 4z_1 - 30c_3 \cdot t \cdot e^{4t} - 2c_2 e^{4t} \quad (**)$$

\uparrow einsetzen \uparrow diese 4 ist wichtig

Die Lösung geht wieder über Variation der Konstanten. Ansatz:

$$z_1(t) = \tilde{c}_1(t) \cdot e^{4t}$$

hier steht die 4 aus (**)

in (***) eingesetzt:

$$\frac{d(\tilde{c}_1(t) e^{4t})}{dt} = 4 \cdot \tilde{c}_1(t) e^{4t} - 30c_3 t e^{4t} - 2c_2 e^{4t}$$

|| Produktregel

$$4\tilde{c}_1(t) e^{4t} + \dot{\tilde{c}}_1(t) e^{4t}$$

Also:

$$4\tilde{c}_1(t) e^{4t} + \dot{\tilde{c}}_1(t) e^{4t} = 4\tilde{c}_1(t) e^{4t} - 30c_3 t e^{4t} - 2c_2 e^{4t}$$

$$\Leftrightarrow \dot{\tilde{c}}_1(t) = -30c_3 t - 2c_2$$

$$\Leftrightarrow \tilde{c}_1(t) = -15c_3 t^2 - 2c_2 t + c_1$$

Daher:

$$z_1(t) = -15c_3 t^2 e^{4t} - 2c_2 t e^{4t} + c_1 e^{4t}$$

Die allgemeine Lösung der ursprünglichen Gleichung ist gegeben

als $y = Xz$

$$y = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -15c_3 t^2 e^{4t} - 2c_2 t e^{4t} + c_1 e^{4t} \\ -15c_3 t e^{4t} + c_2 e^{4t} \\ c_3 e^{4t} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 30c_3 t^2 e^{4t} + 4c_2 t e^{4t} + (c_1 + c_3) e^{4t} \\ 15c_3 t e^{4t} + c_2 e^{4t} \\ -15c_3 t^2 e^{4t} - 2c_2 t e^{4t} + (c_1 + c_3) e^{4t} \end{pmatrix}$$