



Analysis III

Gewöhnliche Differentialgleichungen

4. Übung

Gruppenübungen

(G 1) (Reduktionsverfahren von d'Alembert)

(a) Sei $I \subseteq \mathbb{R}$ ein Intervall und

$$A = \begin{pmatrix} a_{11}(t) & a_{12}(t) \\ a_{21}(t) & a_{22}(t) \end{pmatrix} : I \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$$

eine stetige Abbildung. Die Differentialgleichung $y'(t) = A(t)y(t)$ besitze die spezielle Lösung $\phi = \begin{pmatrix} \phi_1 \\ \phi_2 \end{pmatrix} : I \rightarrow \mathbb{R}^2$. Im Teilintervall $J \subseteq I$ gelte $\phi_1(t) \neq 0$ für alle $t \in J$. Zeigen Sie: Man erhält eine zweite Lösung $\psi : J \rightarrow \mathbb{R}^2$ durch den Ansatz

$$\psi(t) = u(t) \begin{pmatrix} \phi_1(t) \\ \phi_2(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ g(t) \end{pmatrix},$$

wobei $u, g : J \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbare Funktionen sind, die den folgenden Differentialgleichungen genügen:

$$g' = \left(a_{22} - a_{12} \frac{\phi_2}{\phi_1} \right) g, \quad u' = \frac{a_{12}}{\phi_1} g.$$

(b) Nun betrachten wir für $t > 0$ das folgende homogene Differentialgleichungssystem:

$$\begin{cases} y_1' = \frac{1}{t} y_1 - y_2 \\ y_2' = \frac{1}{t^2} y_1 + \frac{2}{t} y_2 \end{cases}$$

Schreiben Sie dieses System in Matrix-Form und geben Sie ein Fundamentalsystem an. Verwenden Sie dabei die Methode aus Teil (a).

(G 2)

(a) Es sei $A : [0, \infty) \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$ stetig mit $\text{spur } A(t) \leq -\frac{1}{t+1}$ für $t \in [0, \infty)$, und sei Z ein Fundamentalsystem von $y'(t) = A(t)y(t)$. Zeigen Sie, dass dann

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \det Z(t) = 0$$

gilt.

- (b) Es sei $A : [0, T] \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$ stetig und X bzw. Y seien Fundamentalsysteme von $x'(t) = A(t)x(t)$ bzw. $y'(t) = -A^T(t)y(t)$ mit $X(0) = Y(0) = Id$. Zeigen Sie, dass dann

$$X(t) = (Y^T(t))^{-1}, \quad t \in [0, T],$$

gilt.

(G 3)

Es seien A, B zwei $n \times n$ Matrizen über \mathbb{C} . In der Vorlesung wurde die Matrix-Exponentialfunktion $e^{tA} := \sum_{j=0}^{\infty} \frac{1}{j!} t^j A^j$ für beliebiges $t \in \mathbb{R}$ definiert. Insbesondere gilt also $e^{0A} := Id$. Beweisen Sie nun die folgenden Aussagen:

- (a) Es gilt $e^{t(A+B)} = e^{tA}e^{tB}$ falls $AB = BA$ gilt.
- (b) $e^{(s+t)A} = e^{sA} \cdot e^{tA}$ für alle $s, t \in \mathbb{R}$,
- (c) $\frac{d}{dt}(e^{tA}) = Ae^{tA}$.
- (d) $(e^{tA})^{-1} = e^{-tA}$ für alle $t \in \mathbb{R}$.
- (e) $e^{t \cdot \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)} = \text{diag}(e^{t\lambda_1}, \dots, e^{t\lambda_n})$ für alle $t \in \mathbb{R}$.
- (f) $e^{tA + \lambda Id} = e^\lambda e^{tA}$ für $t \in \mathbb{R}$ und $\lambda \in \mathbb{C}$.
- (g) Aus $e^{t(A+B)} = e^{tA}e^{tB}$ für alle $t \in \mathbb{R}$, folgt $AB = BA$.

Hausübungen

(H 1) (6 Punkte)

- (a) Entscheiden Sie, ob die Funktionen f, g, h linear unabhängig sind.
 1. $f(x) = \sin^2 x - \sin x$, $g(x) = -1 + \sin x$, $h(x) = \cos^2 x$.
 2. $f(x) = (x^3, x^2, x)^T$, $g(x) = (\sin^3 x, \sin x, 0)^T$, $h(x) = e^x(1, 1, 1)^T$
- (b) Berechnen Sie für die Funktionen f, g, h aus (a) 2. die Wronski Determinante

$$\det \begin{pmatrix} f & g & h \end{pmatrix}$$

an der Stelle $x = 0$. Vergleichen Sie das Ergebnis mit Ihrem Ergebnis in (a). Ist das ein Widerspruch zu Bemerkung III.1.5 des Skripts?

(H 2) (6 Punkte)

Berechnen Sie mit Hilfe von Aufgabe (G 1) ein Fundamentalsystem der Differentialgleichung

$$\begin{aligned} x' &= (3t - 1)x + (t - 1)y \\ y' &= -(t + 2)x + (t - 2)y \end{aligned}$$

Hinweis: Eine Lösung des Systems ist von der Form $(\phi(t), -\phi(t))$.

(H 3)

Bestimmen Sie alle Lösungen des Systems

$$\begin{aligned} x' &= (3t - 1)x + (t - 1)y + te^{t^2} \\ y' &= -(t + 2)x + (t - 2)y - e^{t^2} \end{aligned}$$

Hinweis: Eine Lösung des homogenen Systems ist von der Form $(\phi(t), -\phi(t))$, eine andere ist gegeben durch $((\frac{2}{9} - \frac{1}{3}t)e^{-3t+t^2}, (\frac{7}{9} + \frac{1}{3}t)e^{-3t+t^2})$.