

# Tutorium zur Analysis II, Nr. 13

## Themen:

- ✓ 1. Bsp. für Systeme für DGL
- ✓ 2. Lsg. für  $n$ -dim. Lsg. raum der homogenen DGL
- ✓ 3. Bsp. für Euler-homogene DGL / TdV
- ✓ 4. Komplexe Lsg.  $\rightarrow$  Reelle Lsg.
- ✓ 5. Begr. für lin. unabh. der homogenen Lsgsfunktionen im Fundamentalsystem

Zu 1.): System von DGL von 1. Ordnung:

$$y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}^m, \quad y(x) = \begin{pmatrix} y_1(x) \\ y_2(x) \\ \vdots \\ y_m(x) \end{pmatrix}, \quad \text{sei die Komp. fktn. } y_1, \dots, y_m \text{ stetig db.}$$

Notation: 
$$\left. \begin{aligned} y_1' &= f_1(x, y_1, \dots, y_m) \\ y_2' &= f_2(x, y_1, \dots, y_m) \\ &\vdots \\ y_m' &= f_m(x, y_1, \dots, y_m) \end{aligned} \right\} \Leftrightarrow y' = f(x, y),$$

wo  $f: \mathbb{R} \times \mathbb{C}^m \rightarrow \mathbb{C}$   
 $(x, y) \mapsto f(x, y) = f(x, y_1, \dots, y_m)$   
 $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix}$

Inhomogen!  
↓

Bsp.: 
$$\rightarrow \left\{ \begin{aligned} y_1' &= 2x + 3y_1 + 4y_2 \\ y_2' &= 3x - y_1 - 5y_2 \end{aligned} \right\}$$
 DGL-System 1. Ordnung mit 2 Gln., explizit, da  $y' = f(\dots)$  da steht

wo 
$$y' = Ay + g(x),$$
  
 $y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad y(x) = \begin{pmatrix} y_1(x) \\ y_2(x) \end{pmatrix},$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ -1 & 5 \end{pmatrix}, \quad g(x) = \begin{pmatrix} 2x \\ 3x \end{pmatrix},$$

$g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 \rightarrow$  zugeh. homogenes DGL-System: 
$$\underline{y' = Ay}$$
  
 $y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

implizite DGL:  $0 = F(x, y, y')$   
 Konkretes Bsp.:  $0 = y'y - x \sin(x, y', y)$   
 $\rightarrow$  vgl. impl. + Kt. Satz:  $F(x, y) = 0$

Bsp.:  $m'' + am' + bm = f$  (\*),  $a, b \in \mathbb{R}$

Subst.:  $y_1 = m, y_2 = y_1' = m' \rightsquigarrow y_2' = m'' \stackrel{(*)}{=} -am' - bm + f$   
 $= -ay_2 - by_1 + f$

DBL  $\rightsquigarrow$   $\left\{ \begin{array}{l} y_1' = y_2 \\ y_2' = -by_1 - ay_2 + f \end{array} \right\} \Leftrightarrow y' = Ay + g$

$\rightarrow$  1. Ordnung, 2 DBL m

wo  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -b & -a \end{pmatrix}, g(x) = \begin{pmatrix} 0 \\ f(x) \end{pmatrix}$

Zu 2.): Satz 21.24: Jede Lsg. von  $\bigoplus_n \varphi(D)m = 0$  lässt sich in lind. Weise als LK von  $e^{\alpha x}, x e^{\alpha x}, \dots, x^{r-1} e^{\alpha x}$ , wo  $\alpha$  alle Nst. von  $\varphi$  durchläuft.

Zur Beweisskizze in 21.26:  $\mathcal{N} := \{m \in \mathcal{C}^\infty(j, \mathbb{C}) \mid \varphi(D)m = 0\}$ .

Idee:

$$\varphi(T) = \prod_{j=1}^s (T - \lambda_j)^{r_j} \quad \text{nach Hauptsatz der Algebra.}$$

$\uparrow$  die  $\lambda_j \in \mathbb{C}$

$$\rightsquigarrow \varphi(D) = \prod_{j=1}^s (D - \lambda_j)^{r_j}$$

$$\hookrightarrow \boxed{(D - \lambda_j)^{r_j} m_j = 0, \quad (\#), j=1, \dots, s.}$$

wo  $\underline{m_j} = q_j(D) p_j(D) m$ ,  $q_j$  Polynome  
 mit  $\frac{1}{\varphi(T)} = \frac{q_1(T)}{(T - \lambda_1)^{r_1}} + \dots + \frac{q_s(T)}{(T - \lambda_s)^{r_s}}$ ,  
 und  $p_j(T) = \frac{\varphi(T)}{(T - \lambda_j)^{r_j}}$ .

3. Schritt im Bew.: sind Lsg. von (#)

5. Schritt: Dimensionsüberlegung:  $1 \leq j \leq s \rightsquigarrow \mathcal{L}_j := \{v_j \in \mathcal{C}^\infty; (D - \lambda_j)^{r_j} v_j = 0\}$ .

Haben:  $\dim \mathcal{L}_j = r_j$ , haben Isom.  $\mathcal{N} \cong \mathcal{L}_1 \oplus \dots \oplus \mathcal{L}_s$ ,  $m \mapsto m_1 + \dots + m_s$  wie oben  
 $\rightsquigarrow \dim_{\mathbb{C}} \mathcal{N} = \dim \mathcal{L}_1 + \dots + \dim \mathcal{L}_s = r_1 + \dots + r_s = \deg \varphi = m$ .

Zu 3.): Bsp. für Euler-homogene DGL<sub>m</sub>:

Typ s. 13.7:  $y' = f\left(\frac{y}{x}\right)$

Rezept: Subst.  $m = \frac{y}{x} \Leftrightarrow y = mx$

$\rightarrow f(m) = y' = m \cdot 1 + x m'$

$(\Rightarrow) m' = \frac{f(m) - m}{x}$

Trennung der Variablen

Bsp.:  $y' = \frac{y+x}{y-x} = \frac{\frac{y}{x} + 1}{\frac{y}{x} - 1} = f\left(\frac{y}{x}\right)$  wo  $f(t) = \frac{t+1}{t-1}$   
Kürze x

Lsg.: Subst.  $m = \frac{y}{x} \rightarrow m' = \frac{f(m) - m}{x} = \frac{\frac{m+1}{m-1} - m}{x}$

$(\Rightarrow) x m' = \frac{m+1}{m-1} - m = \frac{m+1}{m-1} - \frac{m(m-1)}{m-1} = -\frac{m^2 - 2m - 1}{m-1}$

(+dV)  $\rightarrow (\Rightarrow) \frac{m-1}{m^2-2m-1} \cdot m' = -\frac{1}{x}$   
alternativ alles mit x

$\int \frac{m-1}{m^2-2m-1} dm = -\int \frac{dx}{x}$

$(\Rightarrow) \frac{1}{2} \ln |m^2 - 2m - 1| = -\ln |x| + C_1$

innere Able. ist  $2m-2 = 2(m-1)$

Kriegen:  $m^2 - 2m - 1 = e^{-2\ln(x) + C_1} = C_2 \cdot e^{-2\ln(x)}$   
 $e^{C_1} = C_2$   $= e^{\ln(x^{-2})} = x^{-2} = \frac{1}{x^2}$   
 $\forall x > 0$

erhalten

$(y = mx) \rightarrow \frac{y^2}{x^2} - 2\frac{y}{x} - 1 = C_2 \cdot \frac{1}{x^2}$

$m = \frac{y}{x}$

$(\Rightarrow) y^2 - 2xy - x^2 = C_2$

Best. glg. für y, ist implizit

$(\Rightarrow) (y - x(1 + \sqrt{2})) \cdot (y - x(1 - \sqrt{2})) = C_2$   
 $\rightarrow$  Für  $C_2 = 0$  erhalten wir die speziellen Lsgn.  $y = x(1 \pm \sqrt{2})$

PQ-Formel

$\rightarrow y_{1/2} = x \pm \sqrt{x^2 + x^2} = x \pm x\sqrt{2} = x(1 \pm \sqrt{2})$

✓

Zu 4.): Bsp:  $\varphi(D)u = 0$ ,  
 $\varphi(X) = (X-3)^2 (X-i)^5 \cdot (X+i)^5 \in \mathbb{R}[X]$   
 $\qquad\qquad\qquad = (X^2+1)^5$

Komplexes Fund.-system ist:  $e^{3x}, x e^{3x}$

$$\rightarrow \begin{cases} \underline{e^{ix}}, x e^{ix}, x^2 e^{ix}, \dots, x^4 e^{ix} \\ \underline{e^{-ix}}, x e^{-ix}, x^2 e^{-ix}, \dots, x^4 e^{-ix} \end{cases}$$

Euler:  $e^{ix} = \cos(x) + i \sin(x)$

↳ Reelles Fund.-system ist:  $e^{3x}, x e^{3x}$

$$\rightarrow \begin{cases} \cos(x), x \cos(x), x^2 \cos(x), \dots, x^4 \cos(x) \\ \sin(x), x \sin(x), x^2 \sin(x), \dots, x^4 \sin(x) \end{cases}$$

reelle Fktn.

$$a e^{ix} + b e^{-ix} = a (\cos(x) + i \sin(x)) + b (\cos(x) + i \sin(-x))$$

$$= \underbrace{(a+b)}_{\in \mathbb{C}} \cos(x) + i \underbrace{(a-b)}_{\in \mathbb{C}} \sin(x)$$

$$= A \cos(x) + i B \sin(x), \quad \begin{cases} A = a+b \\ B = a-b \end{cases}$$

Haben falls  $P, Q \in \mathbb{R}[X]$

$$P \cos(x) + Q \sin(x) = \underbrace{p}_{\in \mathbb{C}} e^{ix} + \underbrace{q}_{\in \mathbb{C}} e^{-ix}$$

wo  $p = \frac{1}{2} (P - iQ)$ ,  $q = \frac{1}{2} (P + iQ) \in \mathbb{C}[X]$

- 5 -

Zu 5.): Bem.:  $\underbrace{x \cos(x)}_{v_1}, \underbrace{\sin(x)}_{v_2}$  lin. unabh. Fkt. in  $\mathcal{L}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) = V$ .  
denn  $\underline{0 = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2} \Rightarrow 0 = \alpha_1 x \cos(x) + \alpha_2 \sin(x)$ ,  
gilt für alle  $x \in \mathbb{R}$ .

Speziell  $x = \pi$  liefert:  $0 = -\alpha_1 \pi + 0 \Rightarrow \alpha_1 = 0$ .

Haben dann:  $0 = \alpha_2 \sin(x)$ .

speziell  $x = \frac{\pi}{2}$  liefert:  $0 = \alpha_2 \cdot 1 = \alpha_2$ .

Also:  $\alpha_1 = \alpha_2 = 0$ .

Schluss:  $v_1 = x \cos(x), v_2 = \sin(x)$  sind  
in  $V$  linear unabh. □