

Wo stehen wir?

Betrachte

$$\gamma'(t) = A(t)\gamma(t) + b(t) \quad (*)$$

$$\eta'(t) = A(t)\eta(t) \quad (\star)$$

- 1) Wir haben gesehen, daß sich alle Lösungen zu (*) aus einer festen Lösung γ_0 von (*) und einem Fundamentalsystem $\eta_1, \dots, \eta_n$ zu ($\star$) ergeben als Kombinationen

$$\gamma = \gamma_0 + \sum a_i \eta_i$$

- 2) Wir haben Methoden diskutiert, wie sich (unter einem guten Stern) ein System $\eta_1, \dots, \eta_n$ finden läßt.

Na ja: wir haben eine Methode gesehen, die ab und zu hilft. Spezielle Fälle werden wir noch erörtern.

Bleibt: Wie findet man γ_0 ?

Variation der Konstanten in mehreren Dimensionen

Sei $H(t) = (\eta_1, \dots, \eta_n)$ ein Fundamentalsystem zu $(\star)$. Jede Lösung $\eta(t)$ von $(\star)$ hat dann die Form

$$\eta(t) = H(t) u_0 \quad u_0 \in \mathbb{R}^n$$

Ansatz: $\gamma(t) := H(t) u(t)$

Damit:
$$\begin{aligned} \gamma'(t) &= H'(t) u(t) + H(t) u'(t) \\ &= A(t) H(t) u(t) + H(t) u'(t) \\ &= A(t) \gamma(t) + \underbrace{H(t) u'(t)} \end{aligned}$$

hier soll $b(t)$
stehen! ∇

Also: $\gamma(t)$ löst $(\star)$ g. d. w. gilt:

$$b(t) = H(t) u'(t)$$

Beob: $H(t)$ ist ein Fundamentalsystem.

Daher ist $\det H(t) \neq 0$ für alle t .

Es gibt also für alle t die Inverse $H^{-1}(t)$.

Wir erhalten

$$H^{-1}(t) b(t) = u'(t)$$

Und damit

$$u(t) = u_0 + \int_{t_0}^t H^{-1}(s) b(s) ds$$

Für $u_0 = 0$ ergibt sich z. B. die Lösung

$$\gamma_0(t) = H(t) \int_{t_0}^t H^{-1}(s) b(s) ds$$

Addition der Lösung $H(t) u_0$ von (*)

ergibt dann eine Lösung des inhom. AWP:

Satz: Seien $A: I \rightarrow M_{n \times n}$ und $b: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ stetig.

Das AWP

$$\left| \begin{array}{l} \gamma' = A(t)\gamma + b(t) \\ \gamma(t_0) = u_0 \end{array} \right|$$

hat (genau) eine Lösung, nämlich

$$\gamma(t) = H(t) v_0 + H(t) \int_{t_0}^t H^{-1}(s) b(s) ds$$

wobei $H = (\eta_1 \dots \eta_n)$ ein FS der homogenen DGL

$$\eta' = A(t) \eta$$

und $v_0 = H^{-1}(t_0) u_0$ ist.

Bew: $\gamma_0(t) = H(t) \int_{t_0}^t H^{-1}(s) b(s) ds$ ist

spezielle Lösung von (*) mit $\gamma_0(t_0) = 0$.

$$\eta(t) = H(t) v_0$$

ist eine Lösung zu (*) mit:

$$\eta(t_0) = H(t_0) H^{-1}(t_0) u_0 = u_0$$

Also ist die Summe γ eine Lösung von (*) mit $\gamma(t_0) = u_0 + 0 = u_0$. □

Bsp:

$$\gamma'(t) = \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{t} & -1 \\ \frac{1}{t^2} & \frac{2}{t} \end{pmatrix}}_{A(t)} \gamma(t) + \underbrace{\begin{pmatrix} t \\ -t^2 \end{pmatrix}}_{b(t)}$$

Das homogene System ist also:

$$\eta' = \begin{pmatrix} \frac{1}{t} & -1 \\ \frac{1}{t^2} & \frac{2}{t} \end{pmatrix} \eta$$

Vom letzten mal kennen wir ein Fundamentalsystem:

$$H(t) = \begin{pmatrix} t^2 & -t^2 \ln(t) \\ -t & t + t \ln(t) \end{pmatrix}$$

Erinnerung: $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$

$$\det H(t) = t^3 + t^3 \ln(t) - t^3 \ln(t) = t^3$$

Also: $H^{-1}(t) = \frac{1}{t^3} \begin{pmatrix} t + t \ln(t) & t^2 \ln(t) \\ t & t^2 \end{pmatrix}$

$$H^{-1}(t) b(t) = \frac{1}{t^3} \begin{pmatrix} t + t \ln(t) & t^2 \ln(t) \\ t & t^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ -t^2 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{t^3} \begin{pmatrix} t^2 + t^2 \ln(t) & -t^4 \ln(t) \\ t^2 & -t^4 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{t} \begin{pmatrix} 1 + \ln(t) - t^2 \ln(t) \\ 1 - t^2 \end{pmatrix}$$

$$\int_1^t H^{-1}(s) b(s) ds = \int_1^t \frac{1}{s} \begin{pmatrix} 1 + \ln(s) - s^2 \ln(s) \\ 1 - s^2 \end{pmatrix} ds$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} t^2 - 1 + (4 - 2t^2 + 2 \ln(t)) \ln(t) \\ 4 \ln(t) - 2t^2 + 2 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} t^2 - 1 + 4 \ln(t) - 2t^2 \ln(t) + 2 \ln^2(t) \\ 4 \ln(t) - 2t^2 + 2 \end{pmatrix}$$

Schließlich ist

$$x_0(t) = H(t) \int_1^t H^{-1}(s) b(s) ds$$

$$= \begin{pmatrix} t^2 & -t^2 \ln(t) \\ -t & t + t \ln(t) \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{4} \begin{pmatrix} t^2 - 1 + 4 \ln(t) - 2t^2 \ln(t) + 2 \ln^2(t) \\ 4 \ln(t) - 2t^2 + 2 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} t^4 - t^2 + 2t^2 \ln(t) - 2t^2 \ln^2(t) \\ 3t - 3t^3 + 2t \ln(t) + 2t \ln^2(t) \end{pmatrix}$$

die spezielle Lösung mit $y_0(1) = 0$.

Konstante Koeffizienten

Erinnerung: $e^A = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!}$ konvergiert abs.

Betrachtung: Sei $M: I \rightarrow M_{n \times n}$ diff'bar.

Wir suchen

$$\frac{d}{dt} e^{M(t)} = \frac{d}{dt} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{M(t)^k}{k!}$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{\frac{d}{dt} (M(t)^k)}{k!}$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} (M(t) \dots M'(t) \dots M(t))$$

┌

! Wenn

$M(t)$ mit $M'(t)$ kommutiert ┘

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} k M'(t) M(t)^{k-1}$$

$$= M'(t) \sum_{k=0}^{\infty} \frac{k}{k!} M^{k-1} \quad \text{oder hier}$$

$$= M'(t) e^{M(t)} = e^{M(t)} M'(t)$$

Bsp: $M: I \rightarrow M_{n \times n}$
 $t \mapsto tA$

Dann: $M'(t) = A$

$$M'(t) M(t) = A tA = tAA \\ = M(t) M'(t)$$

D.h.: M' und M kommutieren.

Kor: $\frac{d}{dt} e^{tA} = A e^{tA}$

Anwendung: Wir betrachten das
 zeitunabhängige lin. System

$$\gamma'(t) = A \gamma(t) \quad (*)$$

Beob: $H(t) := e^{tA}$ ist Fundamentalsystem
 für $(*)$: $H'(t) = A e^{tA}$

Frage: Wie berechnen wir e^{tA} ?

Beob: $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix}^k = \begin{pmatrix} \lambda_1^k & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n^k \end{pmatrix}$

Also: $e^{\begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_n} \end{pmatrix}$

Diagonalmatrizen sind also ganz einfach.

Bew: $B = P A P^{-1}$ P : invertierbar

$$B^2 = P A P^{-1} P A P^{-1} = P A^2 P^{-1}$$

:

$$B^k = P A P^{-1} P A P^{-1} \dots P A P^{-1} = P A^k P^{-1}$$

$$e^B = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{B^k}{k!} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{P A^k P^{-1}}{k!}$$

$$= P \left(\sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!} \right) P^{-1}$$

$$e^{P A P^{-1}} = P e^A P^{-1}$$

Kor: Ist A diagonalisierbar, d.h. gibt es invertierbares P und diagonales $D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}$ mit $A = P D P^{-1}$, so

gilt:

$$e^A = P e^D P^{-1}$$

$$e^A = P \begin{pmatrix} e^{\lambda_1} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_n} \end{pmatrix} P^{-1}$$

Bsp:

$$N := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$N^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$e^N = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} N^k = \underline{1} + N = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$N(\alpha) = \begin{pmatrix} 0 & \alpha \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$N(\alpha)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$e^{N(\alpha)} = \underline{1} + N(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & \alpha \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Bsp:

$$\begin{pmatrix} \lambda & \alpha \\ & \lambda \end{pmatrix}^k = \left(\begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & \alpha \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right)^k$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}^k + k \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}^{k-1} \begin{pmatrix} 0 & \alpha \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$+ \binom{k}{2} \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}^{k-2} \begin{pmatrix} 0 & \alpha \\ 0 & 0 \end{pmatrix}^2$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda^k & \\ & \lambda^k \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} k \lambda^{k-1} & \\ & k \lambda^{k-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \alpha \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda^k & \\ & \lambda^k \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & \alpha_k \lambda^{k-1} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda^k & \alpha_k \lambda^{k-1} \\ & \lambda^k \end{pmatrix}$$

$$e^{\begin{pmatrix} \lambda & \alpha \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} \begin{pmatrix} \lambda^k & k \alpha \lambda^{k-1} \\ & \lambda^k \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} e^{\lambda} & \alpha e^{\lambda} \\ & e^{\lambda} \end{pmatrix} = e^{\lambda} \begin{pmatrix} 1 & \alpha \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Inbesondere: $e^{\begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} e^{\lambda} & e^{\lambda} \\ & e^{\lambda} \end{pmatrix}$

↑
Jordanblock