

Zusatzaufgaben zur Linearen Algebra II

Sommersemester 2007

Dr. A. Haydys

6. Juni 2007

Aufgabe 1.

(i) Zeige: Alle Lösungen der Differenzialgleichung

$$\frac{df}{dt} = kf, \quad k = \text{const}, \quad f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \quad (1)$$

sind durch die Formel $f(t) = Ce^{kt}$ gegeben, wobei C eine beliebige Konstante ist.

(ii) Mittels des Ansatzes $f(t) = \tilde{C}(t)e^{kt}$ zeige, dass für beliebige stetige Funktion g die inhomogene Gleichung

$$\frac{df}{dt} = kf + g \quad (2)$$

eine Lösung hat. Finde alle Lösungen der Gleichung (2).

(iii) Gleichung (2) zusammen mit der Anfangsbedingung

$$f(0) = a$$

eine einzige Lösung hat, wobei $a \in \mathbb{R}$ ist beliebig.

(iv) Betrachte die Gleichung (1) für komplexwertige Funktionen $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$, $k \in \mathbb{R}$. Zeige: Die Funktion f genau dann eine Lösung ist, wenn $f_0(t) = \operatorname{Re} f(t)$ und $f_1(t) = \operatorname{Im} f(t)$ reellwertige Lösungen sind.

Formuliere und beweise die analoge Aussage für die inhomogene Gleichung (2).

(v) Beweise die Aussagen (i)–(iii), wenn k eine komplexe Zahl ist, $f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$.

Bemerkung. Die Eigenschaft (iii) gilt für allgemeine Differenzialgleichungen, d.h. Linearität der Gleichung ist hier unwesentlich.

Aufgabe 2.

(i) Sei A eine $n \times n$ Oberdreiecksmatrix mit komplexen (oder reellen) Einträgen. Zeige: Die Gleichungssystem

$$\frac{df}{dt} = Af \quad (3)$$

zusammen mit der Anfangsbedingung

$$f(0) = x_0, \quad x_0 \in \mathbb{C}^n \text{ (oder } \mathbb{R}^n) \quad (4)$$

hat eine einzige Lösung für beliebigen Vektor x_0 .

(ii) Beweise die Aussage (i) für beliebige Matrix $A \in M_n(\mathbb{C})$. Formuliere und beweise entsprechende Aussage für $A \in M_n(\mathbb{R})$.

Aufgabe 3. Zeige: Die Menge L aller Lösungen des Gleichungssystems (3) ist ein Vektorraum. Zeige weiter, dass L endlichdimensional ist und bestimme die Dimension von L .

Aufgabe 4. Finde alle Lösungen des Gleichungssystems

$$\begin{cases} \dot{x} = x + 2y, \\ \dot{y} = x + 4y, \end{cases}$$

wobei $\dot{z} = \frac{dz}{dt}$.