ANA2 Differential Gleichungen

John Truninger

LaTeX

Definition

Gleichung, die Funktion f und Ableitungen von f enthält.
Lösung von DGL ist differenzierbare Funktion, welche die Gleichung erfüllt.

- DGL aufgelöst nach y^n heisst explizit sonst implizit.

Beispiel:

$$y' = -\frac{x}{y} \quad \rightarrow \quad y = \pm\sqrt{c - x^2}$$

Lösung überprüfen

$y' = x + y$ $\qquad y_1 = e^x - 1, \quad y_2 = -x - 1$

Test: $y_1 = e^x - 1 \quad y_1' = e^x$:
$e^x = x + e^x - 1 \quad \rightarrow \quad x = 1$ $\qquad \rightarrow$ keine Lösung

Test: $y_2 = -x - 1 \quad y_2' = -1$:
$-1 = x - x - 1 \quad \rightarrow \quad -1 = -1$ $\qquad \rightarrow$ Lösung

Anfangswert Problem

$y' = x - 4 \quad y(2) = 9$ $\qquad \rightarrow y = \frac{1}{2}x^2 - 4x + C$

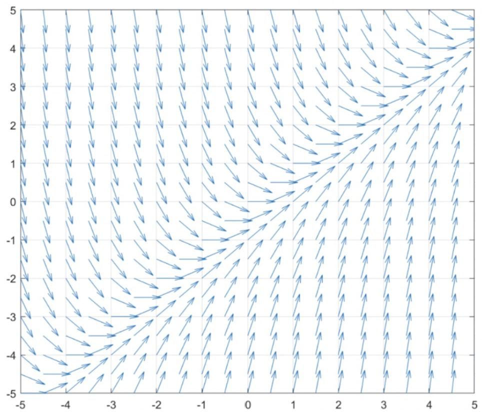
Einsetzen von $y(2) = 9$:
$9 = \frac{1}{2} \cdot 2^2 - 4 \cdot 2 + C \quad \rightarrow \quad C = 15$

Lösung: $y = \frac{1}{2}x^2 - 4x + 15$

Geometrische Betrachtung

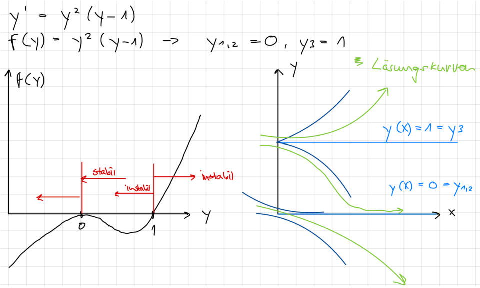
Funktionswerte geben Steigungen an (2D)

DGL: $y' = x + y$ $\qquad$ Allgemeine Lösung: $y = C \cdot e^x + x - 1$



Richtungsfelder

$y' = y^2(y-1)$
$f(y) = y^2(y-1) \rightarrow y_{1,2} = 0, \; y_3 = 1$



Vorgehen:
Nullstellen bilden konstante Lösungen

kleiner Funktionswert links von Nullstelle:
- y' negativ: $\rightarrow$ instabil (geht von Nullstelle weg)
- y' positiv: $\rightarrow$ stabil (geht auf Nullstelle zu)

kleiner Funktionswert rechts von Nullstelle:
- y' negativ: $\rightarrow$ stabil (geht auf Nullstelle zu)
- y' positiv: $\rightarrow$ instabil (geht von Nullstelle weg)

Semistabil: wenn eine Seite stabil und andere instabil

Definition DGL Art

Separierbare DGL wenn umformbar zu:

$$\frac{dy}{dx} = g(x) \cdot h(y) \quad \rightarrow \quad \int \frac{1}{h(y)} \cdot dy = \int g(x) \cdot dx$$

- $g(x)$ Funktion von x
- $h(y)$ Funktion von y

Lineare DGL 1. Ordnung wenn umformbar zu:

$$y' + f(x) \cdot y = g(x) \quad \rightarrow \quad y = e^{-F(x)} \cdot \int g(x) \cdot e^{F(x)}\, dx$$

- $f(x)$ Faktor von y
- $g(x)$ Funktion von x

Separierbare DGL

$y' = g(x) \cdot h(y)$ $\qquad$ separierbar: $y' = g(x) \cdot h(y)$
autonom: $y' = h(y)$

Vorgehen:

$$\frac{dy}{dx} = g(x) \cdot h(y) \quad \rightarrow \quad \frac{1}{h(y)} \cdot dy = g(x) \cdot dx$$

$$\int \frac{1}{h(y)}\, dy = \int g(x)\, dx \quad \rightarrow$$ nach y auflösen und $+c$

Beispiel:

$y' = e^{x-y} \rightarrow y' = \frac{e^x}{e^y}$

$\frac{dy}{dx} = \frac{e^x}{e^y} \rightarrow \int e^y\, dy = \int e^x\, dx$

$e^y = e^x + C \xrightarrow{\ln(\ldots)} \underline{\underline{y = \ln(e^x + C)}}$

Falls noch $y(0) = 1$: $\qquad x = 0$ einsetzen und c berechnen.

Lineare DGL 1. Ordnung

$y' + f(x) \cdot y = g(x)$ $\qquad$ homogen: $y' + f(x)y = 0$
inhomogen: $y' + f(x)y = g(x)$

Sehr oft Partielle Integration nötig.
Wahl von $u(x)$ / Reihenfolge für Ableiten $u \rightarrow u'$:
1. ln und log
2. Polynome

Vorgehen:

$$y = e^{-F(x)} \cdot \int g(x) \cdot e^{F(x)}\, dx$$

Beispiel:

$y' = x - y + 1 \Rightarrow \boxed{y' + y = x + 1}$

$f(x) = 1 \rightarrow F(x) = x$; $\quad e^{-F(x)} = e^{-x}$, $\quad e^{F(x)} = e^x$

$g(x) = x + 1$

$y = e^{-x} \cdot \int (x+1)\, e^x\, dx = e^{-x} \int x e^x\, dx + \int e^x\, dx$

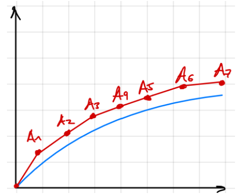
$= e^{-x} \left(e^x \cdot x - \int e^x\, dx + e^x \right)$

$= e^{-x} \left(e^x \cdot x - e^x + e^x + C \right)$

$= x - 1 + 1 + C e^{-x}$

$= \underline{x + C e^{-x}}$

Numerisches Verfahren Eulerverfahren



A_n: Ableitung (Steigung) im Punkt

$x = x_k + m \cdot (t - t_k)$

$m = f(t_k, x_k)$
$h = (t - t_k)$

- Für Anfangswert Probleme 1. Ordnung
- Möglichst kleiner Fehler (nahe Approximieren)

Approximations Schrittweite: $\qquad t_k = t_0 + k \cdot h$
Approximations Wert: $\qquad x_{k+1} = x_k + h \cdot f(t_k, x_k)$

Note: x_{k+1} Formel kürzen wenn möglich

Beispiel:

$x'(t) = 2x + t \qquad \underbrace{x(0)}_{t_0} = \underbrace{1}_{x_0} \qquad h = 0{,}25$

$t_k = t_0 + k \cdot h = 0 + k \cdot 0{,}25$

$x_{k+1} = x_k + h \cdot (2x + t) = x_k + 2hx_k + ht$

$= x_k + \frac{1}{2}x_k + \frac{1}{4}t = \underline{\frac{3}{2}x_k + \frac{1}{4}t}$

$k = 0 \qquad t_0 = 0 \qquad x_0 = 1$

$k = 1 \qquad t = 0{,}25 \qquad x = \frac{3}{2}x_0 + \frac{1}{4}t_0 = \frac{3}{2}$

$k = 2 \qquad t = 0{,}5 \qquad x = \frac{3}{2}x + \frac{1}{4}t = \frac{37}{16}$

Verringerung des Fehlers:
- Schrittweite h verkleinern
- Fehler proportional zu h