3 LINEARE SYSTEME

Wir betrachten im Folgenden lindere Systeme von gewöhnlichen Differentialgleichungen der Form

$$u'(t) = A(t)u(t) + g(t)$$

 $u(t_0) = u_0$

for A ∈ C(J; Raxa), g ∈ C(J, Ra), J < R ein Intervall, to ∈ J.

Wir betrachten aug dem Vektornaum der linearen
Abbildungen von Rad Rad, den wir mit elem Raum der Motrizen
Rad identifizieren können, eine Matrix-Norm II.II., die mit
der Norm II aug Rad verträglich ist , d.h es gilt

[Ax]

[Ax]

und die omberdin Submultiplikativ 1st, ol.h. es

Für die Euklidische Norm II auf Ro besitzt etwa

$$\|A\| := \left(\sum_{i,j=1}^{d} |a_{ij}|^2\right)^{1/2} \qquad \left(\prod_{i,j=1}^{d} |a_{ij}|^2\right)^{1/2}$$

diese Eigenschaff. (Beachte, dans diese Norm Keine Operatornorm im Sinne der Dymition aus Analysis 2)

Lemme 3.1 Fur $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ gift, $A = (a_{ij})$

 $|a_{i,j}| \leq ||A|| \leq d \max_{i,j \in [1,..d]} \forall i,j \in [1,..d]$

Insbesondere ist die Konvergenz in Raxd bezüglich II. II Oquivalent seur komponentenweise Konvergenz.

Außerdam ist (Roxa, 11.11) ein Banachraum.

Beweis: Folgt our der digen Abschötzung und die 1st effensichtlich zu beweisen.

Bemerkung 3.2

Für komplexe Motrisen $A \in \mathbb{C}^{d \times d}$ ist die Frobenius-Horm wie oben definiert und ($\mathbb{C}^{d \times d}$, $\|\cdot\|$) ist ein Benochraum.

Bemerkung 3.3

i) Für Matrix-wertige Funktionen: $J \subset \mathbb{R} \to \mathbb{R}^{d \times d}$, $t \mapsto A(t)$ ist die Stetigkeit also õquivalent kur komponentenwuse Stetigkeit Für $A \in C(J; \mathbb{R}^{d \times d})$ mit $A(t) = (a_{ij}(t))$ schreiben wir $\int_{0}^{b} A(s) ds = \left(\int_{0}^{a_{ij}} (t) dt\right)$

in) For komplex-weitige stetige Funktionen $f: [a,b] \to \mathbb{C}$ ist $\int_{0}^{b} f(t) dt := \int_{0}^{b} Ref(t) dt + i \int_{0}^{b} Im f(t) dt$

In diesem Sinne 1st die Formel aus i) $fu^- A \in C(J; \mathbb{C}^{d \times d})$ zu interpretieren.

lic) Die Ableitung von Motrix-wertigen Funktionen wird andlog seur Lotolen Ableitung der Andysis 2 definiert (siehe auch Andysis 4) und es gilt:

 $A \in C^{1}(J, \mathbb{R}^{q \times q}), A(t) = (a_{ij}(t)) \Leftrightarrow a_{ij} \in C^{1}(J) \ \forall i,j \in [1,..,q]$ and $A^{1}(t) = (a_{ij}(t))$

Lemme 3.4 Sei (An) ners eine Folge in (Cot xol, 11.11).

Die motrix-wertige Reitie

ŽAn konvergiert, h=0

fells die Reihe 5 || An || in R konvergiert.

<u> 3000 5:</u>

Set fur $H \in H_0$, $S_N := \sum_{k=0}^N A_k$. Fur $N > M \in H$, betrachte $\|S_N - S_M\| = \|\sum_{k=0+1}^N A_k\| \le \sum_{k=0+1}^N \|A_k\| \to 0$ for $M \to \infty$

→ (SH) HEH. Tet eine Cauchy-Folge und omygrund der Vollstöndigkeit von (Card III) konvergent.

3.1 AUTONOME LINEARE SYSTEME

Wir betrochten seunochst den Fell $g \equiv 0$ und $A \in \mathbb{R}^{a \times a}$ undbhöngig von t: Durch Picarol-Iteration findet mon für $u_0 \in \mathbb{R}^a$

 $u_{n+1}(t) = v_0 + \int_{t_0}^{t} Au_n(s) ds$ $n \in \mathbb{N}_0$

no(f) = no Afel

und mit Induktion folgt $u_n(t) = \sum_{k=0}^{n} \frac{1}{d!} (t-t_0)^{k} A^k u_0$

und wir wissen, don (un) in C(J, R°) konvergiert für judes Intervall J=[to-T, to+T] (und 2wor gegen die Kosung der DGL) Definition 3.5 Fur $A \in \mathbb{C}^{d \times d}$ so don

MATRIX - EXPONENTIAL

Die Reihe konvergiert, de gitt

$$\|\frac{1}{k!}A^k\| \leqslant \frac{1}{k!}\|A\|^k \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

siehe Lemmo 3,3

ourber in dem Foll, don der KOMMUTATOR [A,B] = AB - BA

verochwindet, d.h.

Siehe Ubungen (Busis endog seum skoloren Foll, Analysis 1)

Lemme 3.7 Sei A E Cord. Für die Abbildung

$$\frac{(t+s)A}{e} = \frac{e}{e} = \frac{e}{e} = \frac{e}{e} + \frac{e}{e}$$
 $\forall t, s \in \mathbb{R}$

M. (14) Yt∈R, n∈ H: t + e tA ist n-mod stetig differencerbor unou

$$\frac{d^n}{dt^n} (e^{tA}) = A^n e^{tA} = e^{tA} A^n$$

Buses: i) Aus der Definition folgt e DA = I (mit A = I und 0 = 1.)

Da $A\left(\sum_{k=0}^{n} \frac{t^{k}}{k!} A^{k}\right) = \left(\sum_{k=0}^{n} \frac{t^{k}}{k!} A^{k}\right) A$ folgt die 2. Identitéet durch Bildung des Grenzwerts

Dre letate Behauptung folgt our Bemerkung 3.2.

is) Fougt our i), dem etae-ta=e-taeta=e(t-t)A=I

iii) Wir schreiten für NEIN, EER SN(E) = = = = = E AK. AK

 $\mathcal{E}_{S} = \mathcal{E}_{S} = \mathcal{E}_{S}$

Für $t \in \mathbb{R}$, su T > 0, so den $t \in [-T, T]$. Donn folgt $\forall N \in \mathbb{N}$ und für elle $t \in [-T, T]$

 $\Rightarrow \left(S_{N}^{i}(t)\right)_{N\in\mathbb{N}} \text{ konveigiert gleichmößig gegen } Ae^{tA} \text{ out } [-T,T].$ Dies ist āquivolent zur glm. komponentemweise Konvergere $\left(S_{N}^{i}(t)\right)_{i,\overline{i}} \rightarrow \left(Ae^{tA}\right)_{i,\overline{j}} \text{ glm. out } [-T,T] \quad \forall i,\overline{j} \in S_{N,...,d}$

Anolysis 1 = (AetA);

Für nEH folgt in durch Induktion.

Set 7.8 Si $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$, $g \in C(J, \mathbb{R}^d)$, $J \subset \mathbb{R}$ ein Intervall

Donn 1st die eindeutige Rosung des Infongswertproblems

$$u(t) = Au(t) + g(t)$$

 $u(t_0) = u_0$ $t_0 \in \mathbb{R}^d$

gegeben durich $u(t) = e \quad u_0 + \int e^{(t-s)A} g(s) ds \quad \forall t \in J.$

Busers: Die Existenz einer eindeutigen Rosung für dle t EJ

haben wir berats in Baspiel 2.19 greagt

Don für g = 0 die Rosung des homogenen Problem

guyebin durch un(t) = e(t-to) A gigibin ist, zeigt bereits

die Picard-Iteration

Im Allgemeinen Foll verifixiert mon die Formel durch Bildung der Ableitung.

Ħ

Im Folgenden unter ouchen wir, wie man die Metrix etA, t∈ IR konkret berechnen konn.

Boispiel 3.9 i) Sei $A = d_1 ag(\lambda_1, ..., \lambda_d)$ eine Diagondmotinx mit Eintragen $\lambda_i \in \mathbb{R}$ bruw. C_1 i $\in \{1, ..., d\}$.

Dann gilt
$$\frac{N}{N} = \sum_{n=0}^{N} \frac{t^n}{n!} A^n = \sum_{n=0}^{N} \frac{t^n}{n!} \operatorname{diag}\left(\lambda_{1}, \dots, \lambda_{d}^{n}\right) = \operatorname{diag}\left(\sum_{n=0}^{N} \frac{t^n \lambda_{n}^{n}}{n!}, \dots, \sum_{n=0}^{N} \frac{t^n \lambda_{d}^{n}}{n!}\right) = 0$$

$$\Rightarrow \qquad e^{tA} = \operatorname{diag}\left(e^{\lambda_{1}t}, \dots, e^{\lambda_{d}t}\right)$$

ii) Ist A allgementer eine Blockdiagonal motrix: Fur n∈ N, n ≤d:

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & O \\ O & A_n \end{pmatrix}$$
 für A_k quadrotische Metrizen

gilt etA = diag (etA, ..., etAn), siche Woungen.

iii) Sei $A := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$. Denn gilt $A^n = 0 \quad \forall n \in \mathbb{N}$, $n \ge 2$ (d.h. Aist nilpotent) und

$$e^{\xi A} = I + \xi A = \begin{pmatrix} 1 & \xi \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Buochte, dons (e tA) + (e tair)