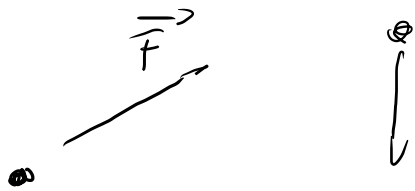


Differentialgleichungen in den Anwendungen

Kraft \vec{F}

Geschwindigkeit \vec{v}

Masse m



Newton-Gleichung

$$m \vec{v}'(t) = \vec{F}$$

$$m \vec{v}'(t) = \vec{F}(t)$$

$$m \vec{v}'(t) = \vec{F}(t, v(t))$$

- DG-System
- gewöhnliche DG
- 1. Ordnung

Wachstumsprozess

$$\left| \begin{array}{l} p'(t) = a p(t) \\ \text{- skalare DG} \\ \text{- gew. DG} \\ \text{- 1. Ordnung} \end{array} \right.$$

Terminologie

- Differentialgleichung: Gleichungen einer Funktion und ihrer Ableitungen
- vektorwertige Funktionen: — Differentialgleichungssysteme
- skalare Funktionen — skalare Differentialgleichungen
- Funktion hat eine Unbekannte — gewöhnliche Differentialgleichung
- Funktion hat mehrere Unbekannte — partielle Differentialgleichung
- Höchste Ableitung — Ordnung der Differentialgleichung

Gesamt eine Funktion $v(t, x_1, x_2)$
 $v: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$

Gesamt eine Funktion $v(t)$
 $v: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$

Beispiel 1

Gesucht $x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ welche die DG

$$x'(t) = p(t)$$

← gewöhnlich, 1. Ordnung, skalar

→ p stetige Funktion auf \mathbb{R}

→ Ansatz: $x(t) = F(t) + c$ mit F Stammfunktion von p

Einsetzen

$$F'(t) = p(t). \quad \checkmark$$

→ Stammfunktion für viele Funktion bekannt

→ Allgemein kann F berechnet werden, wenn p stetig ist, durch

$$F(t) = x_0 + \int_{\alpha}^t p(u) du$$

(x_0 beliebe Konstant,
 α beliebiger Aufangswert)

Anfangsbedingung:

$$x(\alpha) = x_0$$

Die Stammfunktion F erfüllt die Anfangsbedingung.

$$\begin{aligned} F'(t) &= x_0' + \left(\int_{\alpha}^t p(u) du \right)' \\ &= 0 + p(t) \end{aligned}$$

$$F(\alpha) = x_0 + \underbrace{\int_{\alpha}^{\alpha} p(u) du}_{=0} = x_0$$

Beispiel 2

Gesucht $x(t)$, $x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

DG: $x'(t) = a x(t)$ a Konstante

\swarrow gewöhnlich, 1. Ordnung, Skalar

AB: $x(t_0) = x_0$

Ansatz: $x(t) = e^{at+c}$

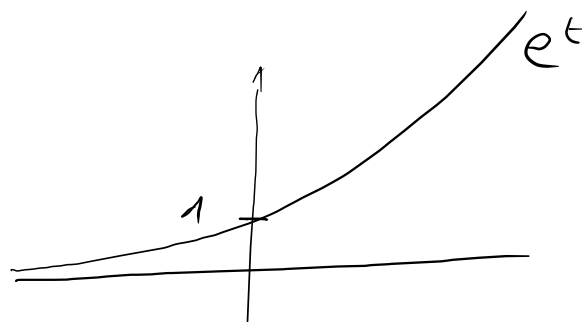
$b e^{at+c}$

Einsetzen:

$$a e^{at+c} = a e^{at+c} \quad \checkmark$$

Anfangsbedingung

$$b e^{at_0+c} = x_0$$



\nearrow wird gelöst für $c = -at_0$ und $b = x_0$

\Rightarrow Lösung

$$\boxed{x(t) = x_0 e^{a(t-t_0)}}$$

$$(e^t)' = e^t$$

Kettenregel:

$$f(g(t)) = f'(g(t)) g'(t)$$

$$b e^{at_0+c}$$

$$= \boxed{b e^c} e^{at_0}$$

\nearrow Nur eine Konstante

Beispiel 3

Gesucht $x(t)$, $x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

DG $x'(t) = a(t)x(t)$

$a(t)$ stetige Funktion

Ausatz $x(t) = c e^{A(t)}$

$A(t)$ Stammfunktion $a(t)$

Einsetzen:

$$c A'(t) e^{A(t)} = c a(t) e^{A(t)} = c a(t) e^{A(t)} \quad \checkmark$$

Für Anfangsbedingung c passend wählen.

Beispiel 1 (inhomogene DG)

Gesucht $x(t)$

$$\text{DG } \underbrace{x'(t) = a(t)x(t) + b(t)}_{\text{inhomogene DG}}$$

a, b stetig, gegeben

Ohne $b(t)$, dann ist die Lösung $C e^{A(t)}$

A Stammfkt von a

$$\text{Ansatz } x(t) = c(t) e^{A(t)}$$

(Wähle c in Abhängigkeit von t)

$$\begin{aligned} \text{Einsetzen: } & \overbrace{c'(t) e^{A(t)} + c(t) a(t) e^{A(t)}}^{x'(t)} \\ &= \underbrace{a(t) c(t) e^{A(t)}}_{a(t)x(t)+s(t)} + b(t) \end{aligned}$$

Produktregel

$$f(t)g(t) = f'(t)g(t) + f(t)g'(t)$$

$$\Rightarrow c'(t) e^{A(t)} = b(t)$$

$$\Rightarrow c'(t) = b(t) e^{-A(t)} \leftarrow \text{DG für } c(t)$$

$$\Rightarrow c(t) = \int_a^t b(u) e^{-A(u)} du + C_0 \quad \leftarrow \text{Stammfunktion von } b(t) e^{-A(t)}$$

$$\Rightarrow \text{Lösung DG: } x(t) = e^{A(t)} \left(\int_a^t b(u) e^{-A(u)} du + C_0 \right) \text{ existiert da } b(t) e^{-A(t)} \text{ stetig}$$

→ Für AB können wir C_0 passend wählen.
 $x(t_0) = x_0$

→ Variation der Konstanten

→ Lösung für allgemeine, lineare DG n. Ordnung -