

BEISPIELAUFGABE : WINTER - 2018

2. [6 Punkte] Gegeben sei das Differentialgleichungssystem erster Ordnung $\dot{y} = Ay$, wobei

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}. \quad \text{A IST SYMMETRISCH!}$$

a) [2.5 Punkte] Bestimmen Sie eine Transformationsmatrix T und eine Diagonalmatrix D , so dass $A = TDT^{-1}$.

b) [2 Punkte] Bestimmen Sie die allgemeine Lösung des Differentialgleichungssystems $\dot{y} = Ay$, indem Sie die neuen Variablen $x(t) = T^{-1}y(t)$ einführen.

Hinweis: Für $a \in \mathbb{R}$ ist die allgemeine Lösung der Differentialgleichung $\dot{z} = az$ gegeben durch $z(t) = ce^{at}$ mit einer Konstanten $c \in \mathbb{R}$. Zum Beispiel gilt für $a = -2$: Die Differentialgleichung $\dot{z} = -2z$ hat die Lösung $z(t) = ce^{-2t}$, wobei die Konstante c aus der Anfangsbedingung $z(0) = c$ bestimmt werden kann.

c) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die spezielle Lösung des Differentialgleichungssystems $\dot{y} = Ay$ zu den Anfangsbedingungen

$$y(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

a) ANA: **DIAGONALISIERE A.** (THEOREM 11.1)

1) EW VON A BESTIMMEN :

$$\det(A - \lambda I) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & -\lambda \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow (-\lambda)(1-\lambda)(-\lambda) + 0 + 0 - 0 - (-\lambda) - (-\lambda) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow -\lambda^3 + \lambda^2 + 2\lambda \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda^2 + \lambda + 2 \stackrel{!}{=} 0 \quad \text{mit } \lambda_2 = 0$$

$$\lambda_{2/3} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{-1 \pm 3}{-2} \Rightarrow \begin{matrix} \lambda_1 = -1 \\ \lambda_3 = 2 \end{matrix}$$

\Leftrightarrow

$$\begin{matrix} \lambda_1 = -1 \\ \lambda_2 = 0 \\ \lambda_3 = 2 \end{matrix}$$

(OFT ALFSTIEGEND
ANGEGEBEN ...)

$$\Rightarrow D = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

BEISPIELAUFGABE : WINTER 2018 TEIL 2

a. 2) ZUGEHÖRIGE EIGENVEKTORE BESTIMMEN: DURCH LÖSEN VON $(A - \lambda_i I)x = 0$

EV₁ zu $\lambda_1 = 0$: $(A - 0I)x = 0$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{III-II} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} x_3 = s \in \mathbb{R} \\ x_2 = 0 \\ x_1 = -s \end{matrix} \Rightarrow \text{NORMIEREN!} \Rightarrow \underline{\underline{EV_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}}}$$

EV₂ zu $\lambda_2 = -1$: $(A + 1I)x = 0$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{II-I} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{III-II} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} x_3 = s \in \mathbb{R} \\ x_2 = -s \\ x_1 = -x_2 = s \end{matrix} \Rightarrow \text{NORMIEREN!} \Rightarrow \underline{\underline{EV_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}}}$$

EV₃ zu $\lambda_3 = 2$: $(A - 2I)x = 0$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} -2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{II+2I} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{III+II} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} x_3 = s \in \mathbb{R} \\ x_2 = 2x_3 = 2s \\ x_1 = x_3 = s \end{matrix} \Rightarrow \text{NORMIEREN!} \Rightarrow \underline{\underline{EV_3 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}}}$$

$$\Rightarrow T = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix} \quad T^{-1} = T^T = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}$$

Satz 7.3.0.1. Symmetrische Matrizen haben reelle Eigenwerte und orthogonale Eigenvektoren

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ (bzw. $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$) eine symmetrische (bzw. Hermite-symmetrische) Matrix. Dann sind alle Eigenwerte von A reell und alle Eigenvektoren von A sind orthogonal.

DA WIR SIE SCHON NORMIERT HABEN, IST JETZT T ORTHOGONAL :

$$\Rightarrow T^{-1} = T^T$$

a)

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = TDT^{-1} = \underbrace{\begin{bmatrix} \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}}_{T^{(1)}} \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}}_{T^{(2)}} \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}}_{T^{(3)}} \end{bmatrix}}_T \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}}_D \underbrace{\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}}_{T^{-1}}$$

b) [2 Punkte] Bestimmen Sie die allgemeine Lösung des Differentialgleichungssystems $\dot{y} = Ay$, indem Sie die neuen Variablen $x(t) = T^{-1}y(t)$ einführen.

Hinweis: Für $a \in \mathbb{R}$ ist die allgemeine Lösung der Differentialgleichung $\dot{z} = az$ gegeben durch $z(t) = ce^{at}$ mit einer Konstanten $c \in \mathbb{R}$. Zum Beispiel gilt für $a = -2$: Die Differentialgleichung $\dot{z} = -2z$ hat die Lösung $z(t) = ce^{-2t}$, wobei die Konstante c aus der Anfangsbedingung $z(0) = c$ bestimmt werden kann.

c) SUBSTITUTION ('CARRE' HERLEITUNG W11/12)

SUBSTITUTION:

$$\dot{y} = Ay \iff \dot{y} = TDT^{-1}y$$

$$x := T^{-1}y \iff y = Tx$$

$$\iff \dot{x} = Dx$$

DIAGONAL
MATRIX
 \implies

$$\dot{x}_i(t) = \lambda_i x_i(t)$$

TIPP
 \implies

$$x_i(t) = e^{\lambda_i t} \cdot c_i$$

SUBST.
 \implies

$$y(t) = Tx$$

$$y(t) = T^{-1} e^{\lambda_1 t} \cdot c_1 + T^{-1} e^{\lambda_2 t} \cdot c_2 + T^{-1} e^{\lambda_3 t} \cdot c_3$$

$$\implies y(t) = \begin{bmatrix} \frac{1}{13} \\ \frac{-1}{13} \\ \frac{1}{13} \end{bmatrix} \cdot e^{(-1)t} \cdot c_1 + \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ 0 \\ \frac{-1}{12} \end{bmatrix} \cdot 1 \cdot c_2 + \begin{bmatrix} \frac{1}{16} \\ \frac{2}{16} \\ \frac{1}{16} \end{bmatrix} e^{2t} c_3$$

$$= e^{0t} = 1$$

c) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die spezielle Lösung des Differentialgleichungssystems $\dot{y} = Ay$ zu den Anfangsbedingungen

$$y(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

c) BESTIMME $x(0)$ ALS $y(0) = T x(0) = T \cdot \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{bmatrix}$

→ MATRIX FORM: $\left[\begin{array}{ccc|c} \frac{1}{13} & \frac{1}{12} & \frac{1}{16} & 1 \\ \frac{-1}{13} & 0 & \frac{2}{16} & 2 \\ \frac{1}{13} & \frac{-1}{12} & \frac{1}{16} & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\substack{II+I \\ III-I}} \left[\begin{array}{ccc|c} \frac{1}{13} & \frac{1}{12} & \frac{1}{16} & 1 \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{3}{16} & 3 \\ 0 & \frac{-2}{12} & 0 & -1 \end{array} \right] \xrightarrow{III+2II} \left[\begin{array}{ccc|c} \frac{1}{13} & \frac{1}{12} & \frac{1}{16} & 1 \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{3}{16} & 3 \\ 0 & 0 & \frac{1}{8} & 5 \end{array} \right]$

→ III: $c_3 = \frac{5 \cdot 16}{6}$

→ II: $\frac{1}{12} c_2 + \frac{3}{16} \cdot \frac{5 \cdot 16}{6} = 3 \Rightarrow$ $c_2 = \frac{12}{2}$

→ I: $\frac{1}{13} + \frac{1}{12} \cdot \frac{12}{2} + \frac{1}{16} \cdot \frac{5 \cdot 16}{6} = 1 \Rightarrow$ $c_1 = \frac{-13}{3}$

→ IN DIE ALLGEMEINE LÖSUNG VON 6) EINSETZEN:)

→ $y(t) = \begin{bmatrix} \frac{1}{13} \\ \frac{-1}{13} \\ \frac{1}{16} \end{bmatrix} \cdot e^{(-1)t} \cdot \left(\frac{-13}{3} \right) + \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ 0 \\ \frac{-1}{12} \end{bmatrix} \cdot 1 \cdot \frac{12}{2} + \begin{bmatrix} \frac{1}{16} \\ \frac{2}{16} \\ \frac{1}{16} \end{bmatrix} \cdot e^{2t} \cdot \frac{5 \cdot 16}{6}$

$= e^{0t} = 1$