

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

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

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 $\dot{y} = A y$, 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 $z(t) = c e^{at}$ mit einer Konstanten $c \in \mathbb{R}$. Zum Beispiel gilt für $a = -2$: Die Differentialgleichung $\dot{z} = -2z$ hat die Lösung $z(t) = c e^{-2t}$, wobei die Konstante c aus der Anfangsbedingung $z(0) = c$ bestimmt werden kann.

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

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

a) ANA: DIAGONALISIERE A. (THEORIE \hookrightarrow 11)

$$\text{1) EW VON A BESTIMMEN : } \det(A - \lambda I) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow \det \left(\begin{bmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & -\lambda \end{bmatrix} \right) \stackrel{!}{=} 0$$

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

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

$$\Leftrightarrow \lambda^2 + \lambda + 2 \stackrel{!}{=} 0 \quad \text{mit } \lambda_1 = 0$$

$$\lambda_{2,3} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{-1 \pm 3}{-2} \Rightarrow \lambda_2 = -1, \lambda_3 = 2$$

$$\begin{aligned} \Leftrightarrow \lambda_1 &= -1 \\ \lambda_2 &= 0 \\ \lambda_3 &= 2 \end{aligned}$$

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

(OFT ALFSTEIGEND AMCECEEM ...)

BEISPIELAUFGABE : WINTER - 2018

TEIL 2

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

$$\underline{\text{EV}_1 \approx \lambda_1 = 0:} \quad (A - 0I)x = 0$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{III}-\text{II}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{aligned} x_3 &= s \in \mathbb{R} \\ x_2 &= 0 \\ x_1 &= -s \end{aligned}$$

NORMIEREN!

$$\underline{\underline{\text{EV}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}}}$$

$$\underline{\text{EV}_2 \approx \lambda_2 = -1:} \quad (A + 1I)x = 0$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{II}-\text{I}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{III}-\text{II}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{aligned} x_3 &= s \in \mathbb{R} \\ x_2 &= -s \\ x_1 &= -x_2 = s \end{aligned}$$

NORMIEREN!

$$\underline{\underline{\text{EV}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}}}$$

$$\underline{\text{EV}_3 \approx \lambda_3 = 2:} \quad (A - 2I)x = 0$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} -2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{II}+2\text{I}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{III}+\text{II}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{aligned} x_3 &= s \in \mathbb{R} \\ x_2 &= 2x_3 = 2s \Rightarrow \text{EV}_3 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \\ x_1 &= x_3 = s \end{aligned}$$

NORMIEREN!

$$\Rightarrow \underline{\underline{T}} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{-1}{\sqrt{3}} & 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{-1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

$$\underline{\underline{T^{-1}} = T^T = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{-1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{-1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}}$$

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 orthonormal :)

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

BEISPIELAUFGABE : WINTER - 2018

TEIL 3

a)

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = T D T^{-1} = \left[\begin{array}{c|c|c} \frac{1}{13} & \frac{1}{12} & \frac{1}{16} \\ \frac{-1}{13} & 0 & \frac{2}{16} \\ \frac{1}{13} & \frac{-1}{12} & \frac{1}{16} \end{array} \right] \left[\begin{array}{ccc} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{array} \right] \left[\begin{array}{c|c|c} \frac{1}{13} & \frac{-1}{12} & \frac{1}{16} \\ \frac{1}{12} & 0 & \frac{-1}{16} \\ \frac{1}{16} & \frac{2}{16} & \frac{1}{16} \end{array} \right]$$

$T^{(1)}$ $T^{(2)}$ $T^{(3)}$

T D T^{-1}

- b) [2 Punkte] Bestimmen Sie die allgemeine Lösung des Differentialgleichungssystems $\dot{y} = A y$, 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 $z(t) = c e^{at}$ mit einer Konstanten $c \in \mathbb{R}$. Zum Beispiel gilt für $a = -2$: Die Differentialgleichung $\dot{z} = -2z$ hat die Lösung $z(t) = c e^{-2t}$, wobei die Konstante c aus der Anfangsbedingung $z(0) = c$ bestimmt werden kann.

↪) SUBSTITUTION ('CHANGE' HERLEITUNG WANNEN)

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

$$\iff x = Dx$$

DIAGONAL
MATRIZ

$$x_i(t) = \lambda_i x_i(t)$$

TRANS

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

SUBST.

$$y(t) = Tx$$

$$y(t) = T^{(1)} e^{\lambda_1 t} \cdot c_1 + T^{(2)} e^{\lambda_2 t} \cdot c_2 + T^{(3)} e^{\lambda_3 t} \cdot c_3$$

$$\Rightarrow y(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{15} \\ \frac{-1}{15} \\ \frac{1}{15} \end{pmatrix} \cdot e^{(-1)t} \cdot c_1 + \begin{pmatrix} \frac{1}{12} \\ 0 \\ -\frac{1}{12} \end{pmatrix} \cdot 1 \cdot c_2 + \begin{pmatrix} \frac{1}{16} \\ \frac{2}{16} \\ \frac{1}{16} \end{pmatrix} \cdot e^{2t} \cdot c_3$$

$$= e^{ot} = 1$$

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: $\begin{bmatrix} \frac{1}{12} & \frac{1}{12} & \frac{1}{12} \\ -\frac{1}{12} & 0 & \frac{2}{12} \\ \frac{1}{12} & -\frac{1}{12} & \frac{1}{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{II} + \text{I}} \begin{bmatrix} \frac{1}{12} & \frac{1}{12} & \frac{1}{12} \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{3}{12} \\ 0 & \frac{-2}{12} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{III} + 2\text{II}} \begin{bmatrix} \frac{1}{12} & \frac{1}{12} & \frac{1}{12} \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{3}{12} \\ 0 & 0 & \frac{6}{12} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}$

$\Rightarrow \text{III}: c_3 = \underline{\underline{\frac{5 \cdot 12}{6}}} = \underline{\underline{\frac{5}{6}}}$

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

$\Rightarrow \text{I}: \frac{1}{12} + \frac{1}{12} \cdot \frac{12}{2} + \frac{1}{12} \cdot \frac{5}{6} = 1 \Rightarrow c_1 = \underline{\underline{-\frac{12}{3}}} = \underline{\underline{-4}}$

→ IN DIE ALLGEMEINE LÖSUNG VON b) EINSETZEN :

$$\Rightarrow y(t) = \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ -\frac{1}{12} \\ \frac{1}{12} \end{bmatrix} \cdot e^{(-1)t} \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ 0 \\ -\frac{1}{12} \end{bmatrix} \cdot 1 \cdot \frac{12}{2} + \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ \frac{2}{12} \\ \frac{1}{12} \end{bmatrix} e^{2t} \cdot \frac{5 \cdot 12}{6}$$

$= e^{0t} = 1$