

### 13. Übungsblatt zu Analysis II (SS 21)

Name(n): Leo Knapp, Marius Pfeiffer, Juan Provencio

Gruppe: K

Punkte: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_  $\Sigma$  \_\_\_\_

---

#### 13.1 System linearer Differentialgleichungen

Gegeben sei eine Matrix  $A \in \text{Mat}(n, n; \mathbb{R})$  und  $v_0 \in \mathbb{R}^n$ . Sei  $x(t) = e^{At}v_0$ .

- a) **Zu zeigen** ist, dass  $\dot{x} = Ax$ . Per den Exkurs zum Matrixexponential wissen wir, dass falls  $A(t)$  stetig differenzierbar und  $\dot{A} \cdot A = A \cdot \dot{A}$ , dann ist  $\frac{d}{dt}e^{A(t)} = \dot{A}e^A$ . Insbesondere ist für  $At$  und  $\frac{d}{dt}(At) = A$ :  $\frac{d}{dt}e^{At} = Ae^{At}$ . Daraus folgt:

$$\dot{x} = Ae^{At}v_0 = Ax \quad (1)$$

Werten wir  $x$  an der Stelle  $t = 0$ , dann erhalten wir:

$$x(0) = e^{A \cdot 0}v_0 = e^0v_0 = v_0 \quad (2)$$

- b) **Zu zeigen** ist, dass das gegebene  $x$  die eindeutige Lösung des Anfangswertproblems ist. Dazu verwenden wir den Satz von Picard-Lindelöf. Nach diesem Satz muss in der Formulierung  $\dot{x} = F(t, x)$  die Funktion  $F : D \rightarrow \mathbb{R}^n$  eine lokale Lipschitz-Bedingung erfüllen, damit es eine eindeutige Lösung existiert. Außerdem ist klar,  $D = \text{Mat}(n, n; \mathbb{R})$  ist offen.

Es muss also gelten:  $Ax$  erfüllt eine lokale Lipschitz-Bedingung, dies ist der Fall, falls  $Ax$  stetig partiell differenzierbar ist. Dadurch, dass  $A$  eine reellwertige Matrix ist, und  $e^{At}$  eine Reihe von Matrizen mit reellen Einträgen und Polynome von  $t$  ist, ist  $Ae^{At}v_0$  stetig partiell differenzierbar und  $F$  erfüllt eine lokale Lipschitz-Bedingung.

- c) Sei  $n = 2$ ,  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  und  $b = \begin{pmatrix} t^2 \\ t + 1 \end{pmatrix}$

**Gesucht** ist die Lösung des Anfangswertproblems  $\dot{x} = Ax + b$ ,  $x(0) = v_0$ . Dazu gucken wir uns das System genauer an:

$$\dot{x} = Ax + b \quad (3)$$

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t^2 \\ t + 1 \end{pmatrix} \quad (4)$$

$$= \begin{pmatrix} x_2 + t^2 \\ t + 1 \end{pmatrix} \quad (5)$$

Die Gleichung für  $\dot{x}_2$  ist integrierbar. Wir erhalten:

$$x_2 = \frac{1}{2}t^2 + t + 0 \quad (6)$$

Dies können wir dann in  $\dot{x}_1$  einsetzen:

$$\dot{x}_1 = \frac{3}{2}t^2 + t \quad (7)$$

$$\rightarrow x_1 = \int_0^t \frac{3}{2} \tau^2 + \tau \, d\tau \quad (8)$$

$$= \frac{1}{2} t^3 + \frac{1}{2} t^2 \quad (9)$$

Nach dieser Lösung ist  $x(0) = (0, 0)^T$

## 13.2 Lineare Differentialgleichungen 2. Ordnung

Wir betrachten die Differentialgleichung

$$\ddot{x} = a(t)\dot{x} + b(t)x \quad (10)$$

- a) Sei  $\varphi : I \rightarrow \mathbb{R}$  eine Lösung und im Intervall  $J \subset I$  gelte  $\varphi \neq 0$ . Sei zusätzlich  $u$  eine Lösung von

$$\ddot{u} = \left( a(t) - 2 \frac{\dot{\varphi}}{\varphi} \right) \dot{u} \quad (11)$$

**Zu zeigen** ist, dass  $\psi := \varphi \cdot u$  auch eine Lösung von (10) ist.

Dafür berechnen wir die zweite Ableitung von  $\psi$ :

$$\psi = \varphi u \quad (12)$$

$$\dot{\psi} = \dot{\varphi} u + \varphi \dot{u} \quad (13)$$

$$\ddot{\psi} = [\ddot{\varphi} u + \dot{\varphi} \dot{u}] + [\dot{\varphi} \dot{u} + \varphi \ddot{u}] \quad (14)$$

$$= \ddot{\varphi} u + 2\dot{\varphi} \dot{u} + \varphi \ddot{u} \quad \begin{array}{l} | \varphi \text{ ist Lösung} \\ | \text{Setze (11) ein} \end{array} \quad (15)$$

$$= (a\dot{\varphi} + b\varphi)u + 2\dot{\varphi} \dot{u} + \varphi \left( a - 2 \frac{\dot{\varphi}}{\varphi} \right) \dot{u} \quad (16)$$

$$= (a\dot{\varphi} + b\varphi)u + 2\dot{\varphi} \dot{u} + \varphi a \dot{u} - 2\dot{\varphi} \dot{u} \quad (17)$$

$$= (a\dot{\varphi} + b\varphi)u + \varphi a \dot{u} \quad (18)$$

$$= a(\dot{\varphi} u + \varphi \dot{u}) + b\varphi u \quad (19)$$

Da  $\psi$  eine Lösung ist, so gilt auch

$$\ddot{\psi} = a\dot{\psi} + b\psi \quad (20)$$

$$= a(\dot{\varphi} u + \varphi \dot{u}) + b\varphi u \quad (21)$$

Dies ist identisch zu der Gleichung (19), die wir eben hergeleitet haben.

$$(22)$$

Hier gilt entweder trivialerweise  $u = 0$ , oder  $\ddot{\varphi} = a\dot{\varphi} + b\varphi$ , was mit unserer Annahme übereinstimmt

- b) **Zu zeigen** ist, dass  $\dot{u} = \frac{C}{\varphi^2} e^{\int_{t_0}^t a(\tau) \, d\tau}$  eine Lösung von (11) ist. Diese Differentialgleichung ist nämlich nur eine homogene Differentialgleichung erster Ordnung, wenn wir  $\dot{u}$  als unsere Funktion betrachten. Zur Klarheit führen wir eine kleine Umbenennung  $z = \dot{u}$  ein.

$$\dot{z} = \left( a - 2 \frac{\dot{\varphi}}{\varphi} \right) z \quad (23)$$

Dies ist eine separable Differentialgleichung

$$\frac{dz}{dt} = \left(a - 2\frac{\dot{\varphi}}{\varphi}\right)z \quad \text{Schwarze Magie} \quad (24)$$

$$\int_{t_0}^t \frac{dz}{z} = \int_{t_0}^t \left(a - 2\frac{\dot{\varphi}}{\varphi}\right) d\tau \quad (25)$$

$$[\ln z]_{t_0}^t = \int_{t_0}^t a(\tau) d\tau - \int_{t_0}^t \frac{2}{\varphi} \frac{d\varphi}{d\tau} d\tau \quad \frac{d\tau}{d\tau} \text{ kürzt sich raus smirk} \quad (26)$$

$$\ln z = \int_{t_0}^t a d\tau - 2 \int_{t_0}^t \frac{d\varphi}{\varphi} + \ln z_0 \quad (27)$$

$$= \int_{t_0}^t a d\tau - 2[\ln \varphi]_{t_0}^t + \ln z_0 \quad (28)$$

$$= \int_{t_0}^t a d\tau - 2 \ln \varphi + 2 \ln \varphi_0 + \ln z_0 \quad \text{e} \quad (29)$$

$$z = \exp \left\{ \int_{t_0}^t a d\tau - 2 \ln \varphi + 2 \ln \varphi_0 + \ln z_0 \right\} \quad (30)$$

$$= \exp \left\{ \int_{t_0}^t a d\tau - \ln \varphi^2 + \ln \varphi_0^2 + \ln z_0 \right\} \quad (31)$$

$$= \exp \left\{ \int_{t_0}^t a d\tau + \ln \frac{1}{\varphi^2} + \ln \varphi_0^2 z_0 \right\} \quad (32)$$

$$= \exp \left\{ \int_{t_0}^t a d\tau \right\} \exp \left\{ \ln \frac{1}{\varphi^2} \right\} \exp \{ \ln \varphi_0^2 z_0 \} \quad (33)$$

$$= \frac{\varphi_0^2 z_0}{\varphi^2} \exp \left\{ \int_{t_0}^t a(\tau) d\tau \right\} \quad (34)$$

Dies beweist unsere Annahme.

### 13.3 Lineare Differentialgleichungen 2. Ordnung - Beispiel

Für  $t > -\frac{1}{2}$  betrachten wir die folgende DGL 2. Ordnung

$$(2t+1)\ddot{x} = -(4t-2)\dot{x} + 8x + b(t) \quad (35)$$

- a) Sei nun  $b(t) = 0$ ; zu bestimmen ist eine Konstante  $\alpha \in \mathbb{R}$ , sodass  $\varphi(t) = e^{\alpha t}$  eine Lösung ist.

$$(2t+1)\ddot{x} = -(4t-2)\dot{x} + 8x \quad (36)$$

Wir leiten die gegebene Funktion ab:

$$\varphi'(t) = \alpha e^{\alpha t} \quad (37)$$

$$\varphi''(t) = \alpha^2 e^{\alpha t} \quad (38)$$

Ist  $\varphi$  eine Lösung, so gilt

$$\varphi''(t) = f(t, \varphi'(t), \varphi(t)) \quad (39)$$

$$\implies \alpha^2 e^{\alpha t} = f(t, \alpha e^{\alpha t}, e^{\alpha t}) \quad (40)$$

$$\iff \alpha^2 e^{\alpha t} = -\frac{4t-2}{2t+1} \alpha e^{\alpha t} + \frac{8}{2t+1} e^{\alpha t} \quad (41)$$

$$\iff e^{\alpha t} = \left( -\frac{4t-2}{2t+1} \frac{1}{\alpha} + \frac{8}{2t+1} \frac{1}{\alpha^2} \right) e^{\alpha t} \quad (42)$$

$$\iff e^{\alpha t} = \left( \frac{-(4t-2)\alpha + 8}{(2t+1)\alpha^2} \right) e^{\alpha t} \quad (43)$$

Nun wissen wir, dass der Ausdruck in der Klammer gleich 1 sein muss. Also gilt:

$$1 = \frac{-(4t-2)\alpha + 8}{(2t+1)\alpha^2} \quad (44)$$

$$\iff 0 = -(2t+1)\alpha^2 - (4t-2)\alpha + 8 \quad (45)$$

$$\iff 0 = -2t\alpha^2 - \alpha^2 - 4t\alpha + 2\alpha + 8 \quad (46)$$

$$\iff 0 = (2+\alpha)(-4+\alpha-2t\alpha) \quad (47)$$

$$(48)$$

$$2+\alpha=0 \iff \alpha=-2 \quad (49)$$

Also ist

$$\varphi(t) = e^{-2t} \quad (50)$$

eine mögliche Lösung der DGL. Dies überprüfen wir durch einsetzen in (40)

$$(-2)^2 e^{-2t} = f(t, -2e^{-2t}, e^{-2t}) \quad (51)$$

$$\iff 4e^{-2t} = \frac{4t-2}{2t+1} 2e^{-2t} + \frac{8}{2t+1} e^{-2t} \quad (52)$$

$$\iff 4e^{-2t} = \frac{8t+4}{2t+1} e^{-2t} \quad (53)$$

$$\iff 4e^{-2t} = 4e^{-2t} \quad \checkmark \quad (54)$$

- b) Aus Aufgabe 2 wissen wir, dass falls  $\varphi$  eine Lösung ist, so ist ebenfalls  $\psi = \varphi \cdot u$ , falls  $u$  (11) erfüllt. Nun wissen wir in diesem Fall, was  $\varphi$  ist und können daraus die Differentialgleichung nach  $u$  auflösen:

$$\ddot{u} = \left( a - 2 \frac{\dot{\varphi}}{\varphi} \right) \dot{u} \quad (55)$$

Mit der Lösung aus (34) können wir sofort  $\dot{u}$  ausrechnen:

$$\dot{u} = \frac{\varphi_0^2 \dot{u}(0)}{\varphi^2} \exp \left\{ \int_0^t a(\tau) \, d\tau \right\} \quad | \varphi_0 = e^{\alpha \cdot 0} = 1, \quad (56)$$

$$\dot{u}(0) = 1,$$

$$a(\tau) = -\frac{4\tau - 2}{2\tau + 1}$$

$$\varphi = e^{-2t}$$

$$\dot{u} = \frac{1}{(e^{-2t})^2} \exp \left\{ - \int_0^t \frac{4\tau - 2}{2\tau + 1} \, d\tau \right\} \quad (57)$$

Als nächstes rechnen wir das Integral in der Exponentialfunktion aus:

$$\int_0^t \frac{4x - 2}{2x + 1} \, dx = \int_0^t \frac{4x}{2x + 1} - \frac{2}{2x + 1} \, dx \quad | u = 2x + 1, \quad (58)$$

$$du = 2 \, dx \quad (59)$$

$$u(0) = 1,$$

$$u(t) = 2t + 1$$

$$= \int_1^{2t+1} \frac{4(u-1)}{2u} \frac{du}{2} - \int_1^{2t+1} \frac{du}{u} \quad (60)$$

$$= \int_1^{2t+1} 1 - \frac{1}{u} \, du - \int_1^{2t+1} \frac{du}{u} \quad (61)$$

$$= [u]_1^{2t+1} - [\ln u]_1^{2t+1} - [\ln u]_1^{2t+1} \quad (62)$$

$$= 2t - 2 \ln(2t + 1) \quad (63)$$

$$= 2t - \ln((2t + 1)^2) \quad (64)$$

Dieses Ergebnis setzen wir wider in (57) ein und erhalten:

$$\dot{u} = e^{4t} e^{-2t + \ln((2t+1)^2)} \quad (65)$$

$$= e^{2t} (2t + 1)^2 \quad (66)$$

Diese Gleichung können wir integrieren um  $u$  zu bestimmen.

$$(67)$$

$$u = \int_0^t e^{2\tau} (2\tau + 1)^2 \, d\tau \quad (68)$$

$$(69)$$

Durch mehrfache Anwendung von partieller Integration erhalten wir:

	D	I
+	$(2t+1)^2$	$e^{2t}$
-	$8t+4$	$\frac{e^{2t}}{2}$
+	$8$	$\frac{e^{2t}}{4}$
-	$0$	$\frac{e^{2t}}{8}$

$$u = (2t+1)^2 \frac{e^{2t}}{2} - (8t+4) \frac{e^{2t}}{4} + 8 \frac{e^{2t}}{8} \quad (70)$$

$$= \left( \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \right) e^{2t} \quad (71)$$

Nun zurück in unser ursprüngliches Ziel: Wir wollen die Lösung  $\psi = \varphi u$  finden. Diese Funktion ist also:

$$\psi = e^{-2t} \left( \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \right) e^{2t} \quad (72)$$

$$= \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \quad (73)$$

Dieses Mal gucken wir, dass es doch stimmt durch Einsetzen in die Differentialgleichung:

$$(2t+1)\ddot{\psi} = -(4t-2)\dot{\psi} + 8\psi \quad | \dot{\psi} = 4t, \ddot{\psi} = 4 \quad (74)$$

$$(2t+1)4 = -(4t-2)4t + 8 \left( \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \right) \quad (75)$$

$$= -16t^2 + 8t + 4(2t+1)^2 - 16t \quad (76)$$

$$= -16t^2 - 8t + 16t^2 + 16t + 4 \quad (77)$$

$$= 8t + 4 \quad (78)$$

$$= 4(2t+1) \quad (79)$$

$$4 = 4 \quad \checkmark \quad (80)$$

c) Sei nun  $b(t) = 54(2t+1)^3 e^t$  somit erhalten wir die DGL:

$$(2t+1)\ddot{x} = -(4t-2)\dot{x} + 8x + 54(2t+1)^3 e^t \quad (81)$$

$$\iff \ddot{x} = -\frac{4t-2}{2t+1}\dot{x} + \frac{8}{2t+1}x + 54(2t+1)^2 e^t \quad (82)$$

Diese schreiben wir um in ein System von DGLen erster Ordnung mit

$$z_1 = x, \quad z_2 = \dot{x} \quad (83)$$

$$\rightarrow \begin{cases} \dot{z}_1 = z_2 \\ \dot{z}_2 = -\frac{4t-2}{2t+1}z_2 + \frac{8}{2t+1}z_1 + 54(2t+1)^2 e^t \end{cases} \quad (84)$$

In Matrixschreibweise ist dies

$$\begin{pmatrix} \dot{z}_1 \\ \dot{z}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \frac{8}{2t+1} & -\frac{4t-2}{2t+1} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 54(2t+1)^2 e^t \end{pmatrix} \quad (85)$$

Wir betrachten nun den homogenen Teil der DGL, also das System

$$\begin{cases} \dot{z}_1 = z_2 \\ \dot{z}_2 = -\frac{4t-2}{2t+1}z_2 + \frac{8}{2t+1}z_1 \end{cases} \quad (86)$$

Aus den Aufgabenteilen a) und b) erhalten wir das Fundamentalsystem

$$X(t) = \begin{pmatrix} e^{-2t} & \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \\ -2e^{-2t} & 2(2t+1) - 2 \end{pmatrix} \quad (87)$$

In der Tat gilt

$$\dot{X}(t) = \begin{pmatrix} -2e^{-2t} & 4t \\ 4e^{-2t} & 4 \end{pmatrix} = A(t) \cdot X(t). \quad (88)$$

Nun folgen wir dem Ansatz

$$\beta(t) = X(t)u(t) \quad (89)$$

und bestimmen  $u(t)$  durch

$$\dot{u}(t) = X(t)^{-1} \cdot b(t). \quad (90)$$

Also invertieren wir die Matrix  $X(t)$  im ersten schritt.

$$X^{-1}(t) = \frac{1}{\det X(t)} \cdot \text{adj } X(t) \quad (91)$$

$$= \frac{1}{\det X(t)} \cdot \begin{pmatrix} 4t & -\frac{(2t+1)^2}{2} + 2t \\ 2e^{-2t} & e^{-2t} \end{pmatrix} \quad (92)$$

$$\det X(t) = e^{-2t}4t - \left(-2e^{-2t}\left(\frac{(2t+1)^2}{2} - 2t\right)\right) \quad (93)$$

$$= e^{-2t}4t - (-e^{-2t}((2t+1)^2 - 4t)) \quad (94)$$

$$= e^{-2t}4t - (-e^{-2t}(2t+1)^2 + e^{-2t}4t) \quad (95)$$

$$= e^{-2t}4t + e^{-2t}(2t+1)^2 - e^{-2t}4t \quad (96)$$

$$= e^{-2t}(2t+1)^2 \quad (97)$$

$$\Rightarrow X^{-1}(t) = \frac{1}{e^{-2t}(2t+1)^2} \cdot \begin{pmatrix} 4t & -\frac{(2t+1)^2}{2} + 2t \\ 2e^{-2t} & e^{-2t} \end{pmatrix} \quad (98)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{4t}{e^{-2t}(2t+1)^2} & -\frac{(2t+1)^2 + 4t}{2e^{-2t}(2t+1)^2} \\ \frac{2e^{-2t}}{e^{-2t}(2t+1)^2} & \frac{e^{-2t}}{e^{-2t}(2t+1)^2} \end{pmatrix} \quad (99)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{4t}{e^{-2t}(2t+1)^2} & -\frac{(2t+1)^2 + 4t}{2e^{-2t}(2t+1)^2} \\ \frac{2}{(2t+1)^2} & \frac{1}{(2t+1)^2} \end{pmatrix} \quad (100)$$

$$(101)$$

$$\dot{u}(t) = \begin{pmatrix} \dot{u}_1(t) \\ \dot{u}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{4t}{e^{-2t}(2t+1)^2} & -\frac{(2t+1)^2 + 4t}{2e^{-2t}(2t+1)^2} \\ \frac{2}{(2t+1)^2} & \frac{1}{(2t+1)^2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 54(2t+1)^2 e^t \end{pmatrix} \quad (102)$$

$$= \begin{pmatrix} 0 + -\frac{54((2t+1)^2 + 4t)e^t}{2e^{-2t}} \\ 0 + 54e^t \end{pmatrix} \quad (103)$$

$$= \begin{pmatrix} -27((2t+1)^2 + 4t)e^{3t} \\ 54e^t \end{pmatrix} \quad (104)$$

$$= \begin{pmatrix} -27(4t^2 + 8t + 1)e^{3t} \\ 54e^t \end{pmatrix} \quad (105)$$

$$\iff \begin{pmatrix} \dot{u}_1(t) \\ \dot{u}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -108t^2e^{3t} - 216te^{3t} - 27e^{3t} \\ 54e^t \end{pmatrix} \quad (106)$$

Wir integrieren mit unbestimmten Integralen

$$I_{u_1} = \int (-108t^2e^{3t} - 216te^{3t} - 27e^{3t}) dt \quad (107)$$

$$= -108 \int t^2e^{3t} dt - 216 \int te^{3t} dt - 27 \int e^{3t} dt \quad (108)$$

Nebenrechnung.  $\forall i \in \mathbb{N} : c_i \in \mathbb{R}, \mathfrak{C}_i \in \mathbb{R}$

$$\int t^2e^{3t} dt = \frac{t^2e^{3t}}{3} + c_1 - \int \frac{2}{3}te^{3t} dt \quad (109)$$

$$= \frac{t^2e^{3t}}{3} + c_1 - \frac{2}{3} \left( \frac{te^{3t}}{3} + c_2 - \int \frac{1}{3}e^{3t} dt \right) \quad (110)$$

$$= \frac{t^2e^{3t}}{3} - \frac{2}{3} \left( \frac{te^{3t}}{3} - \left( \frac{e^{3t}}{9} \right) \right) + \mathfrak{C}_1 \quad (111)$$

$$= \frac{9t^2e^{3t} - 6te^{3t} + 2e^{3t}}{27} + \mathfrak{C}_1 \quad (112)$$

$$\int te^{3t} dt = \frac{te^{3t}}{3} + c_3 - \left( \int \frac{e^{3t}}{3} dt \right) \quad (113)$$

$$= \frac{te^{3t}}{3} + c_3 - \left( \frac{e^{3t}}{9} + c_4 \right) \quad (114)$$

$$= \frac{3te^{3t} - e^{3t}}{9} + \mathfrak{C}_2 \quad (115)$$

$$\int e^{3t} dt = \frac{e^{3t}}{3} + \mathfrak{C}_3 \quad (116)$$

Nach Aufgabenstellung dürfen wir alle Integrationskonstanten als 0 annehmen, somit gilt:

$$u_1(t) = -108 \frac{9t^2e^{3t} - 6te^{3t} + 2e^{3t}}{27} - 216 \frac{3te^{3t} - e^{3t}}{9} - 27 \frac{e^{3t}}{3} \quad (117)$$

$$= -4(9t^2e^{3t} - 6te^{3t} + 2e^{3t}) - 24(3te^{3t} - e^{3t}) - 9e^{3t} \quad (118)$$

$$= -36t^2e^{3t} + 24te^{3t} - 8e^{3t} - 72te^{3t} + 24e^{3t} - 9e^{3t} \quad (119)$$

$$= -(36t^2 + 48t - 7)e^{3t} \quad (120)$$

$$u_2(t) = \int 54e^t dt \quad (121)$$

$$= 54e^t \quad (122)$$

Nun bestimmen wir mit  $\beta$  eine Lösung für die inhomogene Gleichung.

$$\beta(t) = X(t)u(t) \quad (123)$$

$$= \begin{pmatrix} e^{-2t} & \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \\ -2e^{-2t} & 4t \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -(36t^2 + 48t - 7)e^{3t} \\ 54e^t \end{pmatrix} \quad (124)$$



$$= \begin{pmatrix} 72t^2e^t - 48te^t + 34e^t \\ 72t^2e^t + 312te^t - 14e^t \end{pmatrix} \quad (125)$$

Die allgemeine Lösung ist dann gegeben durch

$$\Psi(t) = \begin{pmatrix} 72t^2e^t - 48te^t + 34e^t \\ 72t^2e^t + 312te^t - 14e^t \end{pmatrix} + c_1 \begin{pmatrix} e^{-2t} \\ -2e^{-2t} \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} \frac{(2t+1)^2}{2} - 2t \\ 4t \end{pmatrix} \quad (126)$$

### 13.4 Taylor-Entwicklung einer Lösung

Gegeben sei  $u : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  und das Anfangswertproblem:

$$\ddot{u} = -\sin u - 2\dot{u} \quad | \quad t \geq 0 \quad (127)$$

$$u(0) = 0 \quad (128)$$

$$u(1) = 1 \quad (129)$$

Obwohl wir diese Differentialgleichung nicht explizit nach  $u$  bestimmen wollen, können wir die Lösung in der Nähe eines bestimmten Zeitpunktes durch ihre Taylor-Entwicklung bis zu einer gewünschten Ordnung annähern. Dazu brauchen wir die folgende Taylor-Entwicklung:

$$T_4(u, t, t_0 = 0) = u_0 + \dot{u}_0(t - t_0) + \ddot{u}_0 \frac{(t - t_0)^2}{2!} + \dddot{u}_0 \frac{(t - t_0)^3}{3!} + \dots \frac{(t - t_0)^4}{4!} \quad (130)$$

Als erstes betrachten wir aber die Terme  $\ddot{u}(0)$ ,  $\dddot{u}(0)$  und  $\ddot{u}(0)$ . Diese sind Anfangsbedingungen, die uns nicht gegeben sind, wir können sie aber bestimmen. Aus (127) können wir jeweils Ausdrücke für  $\ddot{u}$  und  $\dddot{u}$  finden:

$$\ddot{u} = -\sin u - 2\dot{u} \quad | \quad \ddot{u}(0) = -2 \quad (131)$$

$$\ddot{u} = -\dot{u} \cos u - 2\ddot{u} \quad | \quad \ddot{u}(0) = 3 \quad (132)$$

$$\dddot{u} = -\ddot{u} \cos u + \dot{u}^2 \sin u - 2\ddot{u} \quad | \quad \dddot{u}(0) = -4 \quad (133)$$

Nun wissen wir jetzt grob wie die Differentialgleichung aussehen soll:

$$\ddot{u} = u_0 + \dot{u}_0 t + \ddot{u}_0 \frac{t^2}{2!} + \ddot{u}_0 \frac{t^3}{3!} + \ddot{u}_0 \frac{t^4}{4!} + \mathcal{O}(t^5) \quad (134)$$

$$= t - t^2 + \frac{t^3}{2} - \frac{t^4}{6} + \mathcal{O}(t^5) \quad (135)$$

und voilà.