

Dr. rer. nat. Johannes Riesterer

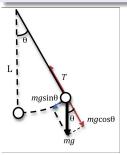


# Angewandte Mathematik

Dynamische Systeme

### Gedämpftes Pendel

$$heta''(t) = -L heta - \underbrace{\mu heta'}_{\mathsf{drag}}. \ L heta = mg\sin( heta)$$

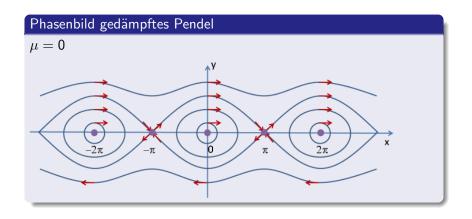


## System gedämpftes Pendel

$$\frac{\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2(t) \\ -\mu x_1(t) - \frac{mg}{L} \sin(x_2(t)) \end{pmatrix} \text{ (nicht linear!)}$$

# Angewandte Mathematik

Dynamische Systeme



$$\frac{d}{dt}\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix}$$

## Lösung Harmonischer Oszillator

Anfangswert 
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1(t_0) \\ x_2(t_0) \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = e^{\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^t} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

$$e^{\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^t} = \sum_{k=0}^n \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^k \frac{t^k}{k!}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^{k} = \begin{cases} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}; k = 0 \mod 4 \\ \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}; k = 1 \mod 4 \\ \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}; k = 2 \mod 4 \\ \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}; k = 3 \mod 4 \end{cases}$$

$$\sum_{k=0}^{n} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^{k} \frac{t^{k}}{k!} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{t^{2}}{2!} + \frac{t^{4}}{4!} - \frac{t^{6}}{6!} \cdots & -t + \frac{t^{3}}{3!} - \frac{t^{5}}{5!} + \frac{t^{7}}{7!} \cdots \\ 1 & 0 \\ t - \frac{t^{3}}{3!} + \frac{t^{5}}{5!} - \frac{t^{7}}{7!} \cdots & 1 - \frac{t^{2}}{2!} + \frac{t^{4}}{4!} - \frac{t^{6}}{6!} \cdots \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} \cos(t) & -\sin(t) \\ \sin(t) & \cos(t) \end{pmatrix}$$

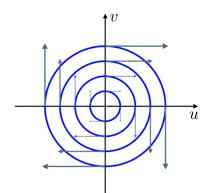
Link:Trigonometrische Taylorreihen

## Angewandte Mathematik

Dynamische Systeme

### Lösung Harmonischer Oszillator

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(t) & -\sin(t) \\ \sin(t) & \cos(t) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$



### Harmonischer Oszillator Eigenwerte

$$\det(\begin{pmatrix}0 & -1\\1 & 0\end{pmatrix} - \lambda E) = \det\begin{pmatrix}-\lambda & -1\\1 & -\lambda\end{pmatrix} = \lambda^2 + 1 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm i$$

Komplexer Eigenwert.

### Lineares System mit Hauptraum

$$\frac{d}{dt}\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix}$$

### Lineares System mit Hauptraum

$$\det(\begin{pmatrix}1&1\\1&0\end{pmatrix}-E)=\det\begin{pmatrix}1-\lambda&1\\0&1-\lambda\end{pmatrix}=(1-\lambda)^2\Rightarrow\lambda_{1,2}=1$$

Doppelter Eigenwert.

## Eigenraum zum Eigenwert 1

$$\ker(\begin{pmatrix}1&1\\0&1\end{pmatrix}-E)=\ker\begin{pmatrix}0&1\\0&0\end{pmatrix}=\{e_1\}$$

Doppelter Eigenwert aber Eigenraum ist eindimensional.

## Hauptraum zum Eigenwert 1

$$\ker(\left(\begin{pmatrix}1&1\\0&1\end{pmatrix}-E\right)^2)=\ker\begin{pmatrix}0&1\\0&0\end{pmatrix}^2=\ker\begin{pmatrix}0&0\\0&0\end{pmatrix}=\{e_1,e_2\}$$

 $e_2$  ist Hauptvektor der Stufe 2,  $e_1$  Hauptvekrot der Stufe 1, also

$$\left(\begin{pmatrix}1&1\\0&1\end{pmatrix}-E\right)e_2=e_1;\;\left(\begin{pmatrix}1&1\\0&1\end{pmatrix}-E\right)e_1=0$$



## Allgemeine Lösung

$$\varphi_1(t) := e^t \cdot e_1 = e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\varphi_2(t) := e^t \left( E + \left( \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - I \right) t \right) e_2 = e^t \begin{pmatrix} t \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\varphi(t) = c_1 \varphi_1(t) + c_2 \varphi_2(t)$$