

**Herbst 13 Themennummer 3 Aufgabe 2 im Bayerischen Staatsexamen  
Analysis (vertieftes Lehramt)**

Gegeben sei das lineare Differentialgleichungssystem  $\dot{x} = A_a x$  mit der reellen  $3 \times 3$ -Matrix

$$A_a = \begin{pmatrix} -1 & a & 0 \\ -a & 1 & 0 \\ 1 & 0 & a \end{pmatrix},$$

wobei  $a$  ein reeller Parameter ist. Bestimmen Sie alle  $a \in \mathbb{R}$ , für die es eine nichttriviale Lösung  $x(t)$  gibt mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$ .

**Lösungsvorschlag:**

Die gesuchten  $a$  sind genau die Werte  $a \in (-\infty, 1)$ . Wir unterscheiden einige Fälle:

- $a < 0$  : Die Funktion  $x(t) = (0, 0, e^{at})$  ist eine Lösung  $\neq 0$  mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$ .  
 $a = 0$  : Die Funktion  $x(t) = (e^{-t}, 0, -e^{-t})$  ist eine Lösung  $\neq 0$  mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$ .  
 $0 < a < 1$  : Das charakteristische Polynom von  $A$  lautet  $-(\lambda - a)(\lambda - \sqrt{1 - a^2})(\lambda + \sqrt{1 - a^2})$ . Die Eigenwerte sind paarweise verschieden und  $-\sqrt{1 - a^2}$  ist ein negativer Eigenwert. Wir können  $A$  diagonalisieren, d. h. wir finden eine invertierbare  $3 \times 3$ -Matrix  $T$  mit

$$T \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{1 - a^2} & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{1 - a^2} \end{pmatrix} T^{-1} = A.$$

Aus der allgemeinen Theorie ist bekannt, dass die Funktion  $x(t) = \exp(tA)T(0, 0, 1)$  eine Lösung darstellt. Es gilt  $x(t) = T(0, 0, e^{-\sqrt{1 - a^2}t})$ , was wegen der Stetigkeit von  $T$  für  $t \rightarrow \infty$  gegen 0 konvergiert und daher ein Beispiel für eine nichttriviale Lösung mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$  liefert.

- $a = 1$  : Wir geben ein Fundamentalsystem an: Die Funktionen  $x_1(t) = (1, 1, 0)$ ,  $x_2(t) = (t, t + 1, 0)$  und  $x_3(t) = (0, 0, e^t)$  sind Lösungen der Differentialgleichung. Weil  $x_1(0) = (1, 1, 0)$ ,  $x_2(0) = (0, 1, 0)$  und  $x_3(0) = (0, 0, 1)$  linear unabhängig sind, bilden diese ein Fundamentalsystem. Die allgemeine Lösung hat also die Form  $x(t) = (a + bt, a + b + bt, ce^t)$ . Damit diese für  $t \rightarrow \infty$  gegen 0 konvergiert, muss  $c = 0 = b$  sein, sonst sind die dritte oder die ersten beiden Komponenten unbeschränkt. Es ergibt sich  $x(t) \equiv (a, a, 0)$ , was genau für  $a = 0$  gegen 0 konvergiert. Dann folgt aber  $x(t) \equiv 0$ . In diesem Fall existiert also keine nichttriviale Lösung mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$ .

- $a > 1$  : Wir geben wieder ein Fundamentalsystem an, nämlich die Funktionen

$$\begin{aligned} x_1(t) &= (\cos(\sqrt{a^2 - 1}t), \frac{1}{a} \cos(\sqrt{a^2 - 1}t) - \frac{\sqrt{a^2 - 1}}{a} \sin(\sqrt{a^2 - 1}t), 0) \\ x_2(t) &= (\sin(\sqrt{a^2 - 1}t), \frac{\sqrt{a^2 - 1}}{a} \cos(\sqrt{a^2 - 1}t) + \frac{1}{a} \sin(\sqrt{a^2 - 1}t), 0) \\ x_3(t) &= (0, 0, e^{at}) \end{aligned}$$

Analog zu  $a = 1$  existiert hier keine Lösung mit  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t)| = 0$ .

*J.F.B.*