

---

# MATHE 2 HAUSÜBUNG NR.12

---

Sebastian Steitz, Hannes Albert

Gruppe: 6  
Tutor: Zidane Bührmann

Juli 2023

## H12.1

a) Mit der Definition von  $v: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  (Skript 7.4) gilt:

$$v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y(t) \\ y'(t) \\ y''(t) \end{pmatrix}$$

Dann ist  $v'(t)$  nach 7.4.1 gleich

$A \cdot v(t) + b(t)$ , hier also  $A \cdot v(t)$ .

Es ist also:

$$v'(t) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -3 & 1 & 3 \end{pmatrix} \cdot v(t) = G(t, v(t))$$

b) Charakteristisches Polynom bestimmen:

Formel von Sarrus liefert:

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & -\lambda & 1 \\ -3 & 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = -\lambda \cdot -\lambda \cdot (3-\lambda) + 1 \cdot 1 \cdot (-3) + (-\lambda) \cdot 1 \cdot 1$$

$$= \lambda^2 \cdot (3-\lambda) - \lambda - 3$$

Die Nullstellen des Polynoms sind die Eigenwerte von  $A$ :

$$\lambda^2 \cdot (3-\lambda) - \lambda - 3 = 0$$

$$\lambda^2 \cdot (3-\lambda) - (3-\lambda) = 0$$

$$(\lambda^2 - 1) \cdot (3-\lambda) = 0$$

$$\lambda^2 - 1 = 0 \quad 3-\lambda = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \pm 1 \quad \lambda_3 = 3$$

Die Matrix ist also diagonalisierbar und die Lösung einfach nach 7.3.14 bestimmbar.

Eigenvektoren:

$$\lambda_1 = 1:$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{(-3)} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{(-2)} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_1 = x_2 = x_3 \Rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_1 \\ a_1 \end{pmatrix} = a_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_2 = -1:$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 4 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{3} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 4 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{(-4)} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_1 = -x_2 = x_3 \Rightarrow v_2 = \begin{pmatrix} a_2 \\ -a_2 \\ a_2 \end{pmatrix} = a_2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_3 = 3$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{(-1)} \sim \left( \begin{array}{ccc|c} -3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_2 = 3x_1, x_3 = 3x_2 \Rightarrow v_3 = \begin{pmatrix} a_3 \\ 3a_3 \\ 9a_3 \end{pmatrix} = a_3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}$$

Ein Fundamentalsystem ist also

$$\left\{ e^t \cdot a_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, e^{-2t} \cdot a_2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, e^{3t} \cdot a_3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix} \right\}$$

Und damit sind alle Lösungen beschrieben durch:

$$v(t) = c_1 \cdot a_1 \cdot e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \cdot a_2 \cdot e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_3 \cdot a_3 \cdot e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}.$$

Da  $c_1, c_2, c_3, a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R}$  und beliebig, äquivalent zu

$$v(t) = c_1 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_3 e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}$$

c) Es gilt:

$$v(t) = \begin{pmatrix} y(t) \\ y'(t) \\ y''(t) \end{pmatrix}, \text{ also ist } y(t) \text{ gleich der ersten Zeile der Lösung.}$$

$$y(t) = c_1 e^t + c_2 e^{-2t} + c_3 e^{3t}$$

## H12.2

a)

Das charakteristische Polynom ergibt sich nach Definition 7.5.4:

$$\begin{aligned} P &= \lambda^3 - 5 * \lambda^2 + 8\lambda - 4 \\ &= \lambda^3 - 4 * \lambda^2 - \lambda^2 + 8\lambda - 4 \\ &= \lambda^3 - 4 * \lambda^2 - \lambda^2 + 4\lambda + 4\lambda - 4 \\ &= -1 * (\lambda^2 - 4\lambda + 4) + \lambda^3 - 4\lambda^2 + 4\lambda \\ &= -1 * (\lambda^2 - 4\lambda + 4) + \lambda * (\lambda^2 - 4\lambda + 4) \\ &= (\lambda - 1) * (\lambda^2 - 4\lambda + 4) \\ &= (\lambda - 1) * (\lambda - 2)^2 \end{aligned}$$

→  $\lambda_1 = 1$  und  $\lambda_2 = 2$  (doppelte Nullstelle)

Damit erhalten wir für das Fundamentalsystem:  $F = \{e^t, e^{2t}, te^{2t}\}$

$$y(t) = C_1 * e^t + C_2 * e^{2t} + C_3 * t * e^{2t} \quad C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R}$$

b)

$$\begin{aligned} P &= \lambda^5 + 2\lambda^4 + \lambda^3 \\ &= \lambda^3 * (\lambda^2 + 2\lambda + 1) \\ \text{SvNP :} \\ \lambda^3 &= 0 \\ &\rightarrow \lambda_1 = 0 (\text{dreifache Nullstelle}) \\ \lambda_{2/3} &= \frac{-2 \pm \sqrt{4 - 4 * 1 * 1}}{2} \\ &= -\frac{2}{2} \\ &= -1 \quad \rightarrow \text{doppelte Nullstelle} \end{aligned}$$

Somit ergibt sich für das Fundamentalsystem:

$$F = \{e^{0t}, te^{0t}, t^2e^{0t}, e^{-t}, te^{-t}\} = \{1, t, t^2, e^{-t}, te^{-t}\}$$

$$y(t) = C_1 + C_2 * t + C_3 * t^2 + C_4 * e^{-t} + C_5 * te^{-t} \quad C_i \in \mathbb{R} \text{ mit } i \in \{1, 2, \dots, 5\}$$

c)

$$\begin{aligned} P &= \lambda^3 - \lambda^2 + 2 * \lambda - 2 \\ &= (\lambda^2 + 2) * (\lambda - 1) \end{aligned}$$

$$\rightarrow \lambda_1 = \sqrt{2}i, \lambda_2 = -\sqrt{2}i, \lambda_3 = 1$$

Somit ergibt sich für das Fundamentalsystem:

$$F = \{e^{0t} * \cos(\sqrt{2}t), e^{0t} * \sin(\sqrt{2}t), e^t\} = \{\cos(\sqrt{2}t), \sin(\sqrt{2}t), e^t\}$$

$$y(t) = \cos(\sqrt{2}t) * C_1 + \sin(\sqrt{2}t) * C_2 + e^t * C_3 \quad C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R}$$