

# Lineares Differentialgleichungssystem

Ein lineares Differentialgleichungssystem

$$u' = A(t)u + b(t)$$

mit stetiger Koeffizientenmatrix  $A$  und stetigem Vektor  $b$  besitzt eine eindeutige Lösung  $(u_1, \dots, u_n)^t$  für jeden Anfangswert  $u(t_0)$ .

Insbesondere besitzt das homogene System  $u' = A(t)u$   $n$  linear unabhängige Lösungen  $v, w, \dots$ , die man in einer Fundamentalmatrix

$$\Gamma = (v, w, \dots)$$

zusammenfassen kann.

Die allgemeine Lösung des Differentialgleichungssystems hat die Form

$$u = u_p + u_h, \quad u_h = \Gamma c$$

wobei  $u_p$  eine partikuläre Lösung und  $u_h$  eine Lösung des homogenen Systems ist, und

$$c = \Gamma(t_0)^{-1}(u(t_0) - u_p(t_0))$$

durch eine Anfangsbedingung in einem Punkt  $t_0$  festgelegt werden kann.

## Beweis:

(i) Lokale Existenz und Eindeutigkeit:

Lipschitz-Konstante

$$L = \max_{t \in [t_0, t_1]} \|A(t)\|$$

( $t_1$  beliebig)

allgemeine Theorie  $\rightsquigarrow$  eindeutige Lösung auf  $[t_0, t_*$ ] ( $t_* > t_0$  maximal)

(ii) Globale Existenz:

zeige  $t_* = t_1$  durch Schranke für die Lösung (Ausschluss von Singularitäten)

Multiplikation mit  $u$   $\rightsquigarrow$

$$u^t u' = u^t A(t) u + u^t b(t)$$

bzw. mit  $r = u^t u = |u|^2$  und der Ungleichung  $ab \leq \frac{1}{2}(a^2 + b^2)$

$$\frac{1}{2} r' \leq \|A(t)\| r + \frac{1}{2} (r + |b(t)|^2)$$

Abschätzung der rechten Seite mit  $C = \max_{t \in [t_0, t_1]} (\|A(t)\|, |b(t)|) \rightsquigarrow$

$$r' \leq (2C + 1)r + C^2$$

$r \geq 0 \implies r$  wird majorisiert durch die Lösung von

$$R' = \alpha R + \beta, \quad \alpha = 2C + 1, \quad \beta = C^2,$$

d.h.

$$r(t) \leq R(t) = -\frac{\alpha}{\beta} + \left( r(t_0) + \frac{\alpha}{\beta} \right) e^{\alpha(t-t_0)}$$

(ii) Darstellung der Lösung:

Einheitsvektoren  $e_1, \dots, e_n$  als Anfangswerte  $u(t_0)$

$\rightsquigarrow$   $n$  linear unabhängige Lösungen des homogenen Systems

überprüfe Form der allgemeinen Lösung  $u = u_p + u_h$

- Differentialgleichungssystem:

$$u'_p + u'_h = A(t)u_p + b(t) + A(t)u_h = A(t)(u_p + u_h) + b(t)$$

- Anfangsbedingungen:

$$\begin{aligned} u_p(t_0) + u_h(t_0) &= u_p(t_0) + \Gamma(t_0)c \\ &= u_p(t_0) + \Gamma(t_0)\Gamma(t_0)^{-1}(u(t_0) - u_p(t_0)) \\ &= u(t_0) \end{aligned}$$

## Beispiel:

Differentialgleichungssystem

$$u' = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 2 \end{pmatrix} u + \begin{pmatrix} \cos t \\ e^t \end{pmatrix}$$

(i) Lösungen des homogenen Differentialgleichungssystems:  
zweite Komponente

$$u_2' = 2u_2$$

$\rightsquigarrow u_2 = \alpha e^{2t}$  mit  $\alpha \in \mathbb{R}$  beliebig

Einsetzen in erste Komponente  $\rightsquigarrow$

$$u_1' = u_1 + \alpha t e^{2t}$$

Ansatz  $u_1 = (\beta + \gamma t)e^{2t} + \delta e^t \rightsquigarrow$

$$\delta e^t + \gamma e^{2t} + 2(\beta + \gamma t)e^{2t} = \delta e^t + (\beta + \gamma t)e^{2t} + \alpha t e^{2t}$$

bzw. nach Koeffizientenvergleich

$$\begin{aligned} e : \quad \delta &= \delta \\ e^{2t} : \quad \gamma + 2\beta &= \beta \\ te^{2t} : \quad 2\gamma &= \gamma + \alpha \end{aligned}$$

$\implies \delta \in \mathbb{R}$  beliebig,  $\gamma = \alpha$ ,  $\beta = -\alpha$  und

$$u_1 = \delta e^t + \alpha(t-1)e^{2t}$$

zwei linear unabhängige Lösungen durch Wahl von  $\alpha = 0$ ,  $\delta = 1$  und  $\alpha = 1$ ,  $\delta = 0$

$\rightsquigarrow$  Fundamentalmatrix

$$\Gamma = \begin{pmatrix} e^t & (t-1)e^{2t} \\ 0 & e^{2t} \end{pmatrix}$$

(ii) Partikuläre Lösung:

zweite Komponente des Differentialgleichungssystems

$$u_2' = 2u_2 + e^t$$

$$\rightsquigarrow u_2 = -e^t$$

Einsetzen in erste Komponente des Differentialgleichungssystems

$$u_1' = u_1 - te^t + \cos t$$

Ansatz  $u_1 = (pt + qt^2)e^t + r \cos t + s \sin t \rightsquigarrow$

$$u_p = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}t^2e^t + \frac{1}{2}(\sin t - \cos t) \\ -e^t \end{pmatrix}$$

(iii) Allgemeine Lösung:

$$u_p + \Gamma c = u_p + \begin{pmatrix} c_1e^t + c_2(t-1)e^{2t} \\ c_2e^{2t} \end{pmatrix}, \quad c_k \in \mathbb{R}$$