

Lösungsvorschläge zum 5. Übungsblatt, WS 2012/2013

Höhere Mathematik III
für die Fachrichtung Physik

Aufgabe 21 a) Hier ist $I = \mathbb{R}$ und $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ist gegeben durch $f(x, y) = 2xy + 2x^3$, welches stetig partiell differenzierbar ist und damit einer lokalen Lipschitz-Bedingung genügt. Wenden wir nun das Iterationsverfahren an, so erhalten wir

$$\begin{aligned} y_0(x) &= y(0) = 0, \\ y_1(x) &= 0 + \int_0^x f(t, 0) dt = \int_0^x 2t^3 dt = \frac{1}{2}x^4, \\ y_2(x) &= 0 + \int_0^x f(t, \frac{1}{2}t^4) dt = \int_0^x t^5 + 2t^3 dt = \frac{1}{6}x^6 + \frac{1}{2}x^4, \\ y_3(x) &= 0 + \int_0^x f(t, \frac{1}{6}t^6 + \frac{1}{2}t^4) dt = \int_0^x \frac{1}{3}t^7 + t^5 + 2t^3 dt = \frac{1}{24}x^8 + \frac{1}{6}x^6 + \frac{1}{2}x^4. \end{aligned}$$

Wir vermuten daher die Formel

$$y_n(x) = \sum_{k=2}^{n+1} \frac{1}{k!} x^{2k}, \quad n \in \mathbb{N}.$$

Dies wollen wir mit vollständiger Induktion beweisen. Den Induktionsanfang haben wir oben bereits gemacht. Nehmen wir nun an, dass die Behauptung für ein $n \in \mathbb{N}$ wahr ist (IV), so folgt

$$y_{n+1}(x) = \int_0^x f(t, y_n(t)) dt \stackrel{\text{(IV)}}{=} \int_0^x \sum_{k=2}^{n+1} \frac{2}{k!} t^{2k+1} dt + \int_0^x 2t^3 dt = \sum_{k=2}^{n+1} \frac{1}{(k+1)!} x^{2k+2} + \frac{1}{2}x^4 = \sum_{k=2}^{n+2} \frac{1}{k!} x^{2k}.$$

Als Lösung erhalten wir damit

$$y(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=2}^{n+2} \frac{1}{k!} x^{2k} = -1 - x^2 + \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^{n+2} \frac{1}{k!} x^{2k} = -1 - x^2 + e^{x^2}.$$

b) Auch hier ist $I = \mathbb{R}$ und für f haben wir die Funktion $f(x, y) = (1 + y) \cos(x)$, welches stetig partiell differenzierbar und damit auch lokal Lipschitz stetig ist. Bei der Picarditeration erhalten wir dann

$$\begin{aligned} y_0(x) &= y(0) = 1, \\ y_1(x) &= 1 + \int_0^x f(t, 1) dt = 1 + \int_0^x 2 \cos(t) dt = 1 + 2 \sin(x), \\ y_2(x) &= 1 + \int_0^x f(t, 1 + 2 \sin(t)) dt = 1 + \int_0^x 2 \cos(t) + 2 \sin(t) \cos(t) dt = 1 + 2 \sin(x) + \sin(x)^2, \\ y_3(x) &= 1 + \int_0^x f(t, 1 + 2 \sin(t) + \sin(t)^2) dt \\ &= 1 + \int_0^x 2 \cos(t) + 2 \sin(t) \cos(t) + \sin(t)^2 \cos(t) dt = 1 + 2 \sin(x) + \sin(x)^2 + \frac{1}{3} \sin(x)^3, \\ y_4(x) &= 1 + \int_0^x f(t, 1 + 2 \sin(t) + \sin(t)^2 + \frac{1}{3} \sin(t)^3) dt \\ &= 1 + \int_0^x 2 \cos(t) + 2 \sin(t) \cos(t) + \sin(t)^2 \cos(t) + \frac{1}{3} \sin(t)^3 \cos(t) dt \\ &= 1 + 2 \sin(x) + \sin(x)^2 + \frac{1}{3} \sin(x)^3 + \frac{1}{12} \sin(x)^4. \end{aligned}$$

Damit kommen wir zu der Vermutung

$$y_n(x) = 1 + 2 \sum_{k=1}^n \frac{1}{k!} \sin(x)^k, \quad n \in \mathbb{N},$$

die wir induktiv beweisen wollen. Der Induktionsanfang ist schon gemacht; es fehlt noch der Induktionschluss: Gilt obige Formel für ein $n \in \mathbb{N}$, so folgt

$$\begin{aligned} y_{n+1}(x) &= 1 + \int_0^x f(t, y_n(t)) dt \stackrel{\text{(IV)}}{=} 1 + \int_0^x 2 \cos(t) + 2 \sum_{k=1}^n \frac{1}{k!} \sin(t)^k \cos(t) dt \\ &= 1 + 2 \sin(x) + \sum_{k=1}^n \frac{1}{(k+1)!} \sin(x)^{k+1} = 1 + 2 \sum_{k=1}^{n+1} \frac{1}{k!} \sin(x)^k. \end{aligned}$$

Damit folgt dann

$$y(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} y_n(x) = 1 + 2 \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k!} \sin(x)^k = -1 + 2 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} \sin(x)^k = -1 + 2e^{\sin(x)}.$$

c) In dieser Teilaufgabe ist $I = \mathbb{R}$ und $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ist gegeben durch $f(x, y_1, y_2) = (y_2, \lambda^2 y_1)$. Dieses ist stetig partiell differenzierbar und erfüllt damit die gewünschte Lipschitz-Bedingung. Das Iterationsverfahren führt nun zu

$$\begin{aligned} \vec{y}_0(x) &= \vec{y}(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \\ \vec{y}_1(x) &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^x f(t, \vec{y}_0(t)) dt = \begin{pmatrix} 1 + \int_0^x 0 dt \\ \int_0^x \lambda^2 dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ \lambda^2 x \end{pmatrix}, \\ \vec{y}_2(x) &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^x f(t, \vec{y}_1(t)) dt = \begin{pmatrix} 1 + \int_0^x \lambda^2 t dt \\ \int_0^x \lambda^2 dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + \frac{1}{2} \lambda^2 x^2 \\ \lambda^2 x \end{pmatrix}, \\ \vec{y}_3(x) &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^x f(t, \vec{y}_2(t)) dt = \begin{pmatrix} 1 + \int_0^x \lambda^2 t dt \\ \int_0^x \lambda^2 + \frac{1}{2} \lambda^4 t^2 dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + \frac{1}{2} \lambda^2 x^2 \\ \lambda^2 x + \frac{1}{6} \lambda^4 x^3 \end{pmatrix}, \\ \vec{y}_4(x) &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^x f(t, \vec{y}_3(t)) dt = \begin{pmatrix} 1 + \int_0^x \lambda^2 t + \frac{1}{6} \lambda^4 t^3 dt \\ \int_0^x \lambda^2 + \frac{1}{2} \lambda^4 t^2 dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + \frac{1}{2} \lambda^2 x^2 + \frac{1}{24} \lambda^4 x^4 \\ \lambda^2 x + \frac{1}{6} \lambda^4 x^3 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Dies führt uns auf die Vermutung

$$\vec{y}_n(x) = \begin{pmatrix} \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{1}{(2k)!} \lambda^{2k} x^{2k} \\ \lambda \sum_{k=0}^{\lfloor (n-1)/2 \rfloor} \frac{1}{(2k+1)!} \lambda^{2k+1} x^{2k+1} \end{pmatrix}, \quad n \in \mathbb{N},$$

die wir nun mit vollständiger Induktion beweisen wollen. Für $n = 1$ haben wir die Aussage bereits gezeigt. Nehmen wir nun an, dass die Aussage für ein fixiertes $n \in \mathbb{N}$ wahr ist, so folgt

$$\begin{aligned} \vec{y}_{n+1}(x) &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^x f(t, \vec{y}_n(t)) dt \stackrel{\text{(IV)}}{=} \begin{pmatrix} 1 + \int_0^x \lambda \sum_{k=0}^{\lfloor (n-1)/2 \rfloor} \frac{1}{(2k+1)!} \lambda^{2k+1} t^{2k+1} dt \\ \int_0^x \lambda^2 \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{1}{(2k)!} \lambda^{2k} t^{2k} dt \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 + \sum_{k=0}^{\lfloor (n-1)/2 \rfloor} \frac{1}{(2k+2)!} \lambda^{2k+2} x^{2k+2} \\ \lambda \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{1}{(2k+1)!} \lambda^{2k+1} x^{2k+1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sum_{k=0}^{\lfloor (n+1)/2 \rfloor} \frac{1}{(2k)!} \lambda^{2k} x^{2k} \\ \lambda \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{1}{(2k+1)!} \lambda^{2k+1} x^{2k+1} \end{pmatrix}, \end{aligned}$$

wobei wir $\lfloor (n-1)/2 \rfloor + 1 = \lfloor (n+1)/2 \rfloor$ benutzt haben. Als Lösung erhalten wir schließlich

$$\vec{y}(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \vec{y}_n(x) = \begin{pmatrix} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{(2k)!} \lambda^{2k} x^{2k} \\ \lambda \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{(2k+1)!} \lambda^{2k+1} x^{2k+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cosh(\lambda x) \\ \lambda \sinh(\lambda x) \end{pmatrix}.$$

Aufgabe 22 a) Die Funktion f ist auf $(-1, 1) \times (-1, 1)$ stetig, denn sie ist in den einzelnen Teilbereichen stetig und die Definitionen stimmen an den gemeinsamen Rändern überein.

b) Führen wir für $x \in (-1, 1)$ die Iteration von Picard-Lindelöf aus, so erhalten wir

$$\begin{aligned} y_0(x) &= y(0) = 0, \\ y_1(x) &= 0 + \int_0^x f(t, y_0(t)) dt = \int_0^x 2t dt = x^2, \\ y_2(x) &= 0 + \int_0^x f(t, y_1(t)) dt = \int_0^x -2t dt = -x^2, \\ y_3(x) &= 0 + \int_0^x f(t, y_2(t)) dt = \int_0^x 2t dt = x^2, \end{aligned}$$

und damit folgt

$$y_n(x) = \begin{cases} x^2, & \text{falls } n \text{ ungerade,} \\ -x^2, & \text{falls } n \text{ gerade.} \end{cases}$$

Die Folge $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ konvergiert hier also nicht. Auch die konvergenten Teilfolgen $(y_{2n-1})_{n \in \mathbb{N}}$ und $(y_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$ konvergieren nicht gegen eine Lösung der Differentialgleichung, denn für $u_1(x) := x^2$ und $u_2(x) := -x^2$ gilt

$$u_1'(x) = 2x \neq -2x = f(x, u_1(x)) \quad \text{und} \quad u_2'(x) = -2x \neq 2x = f(x, u_2(x)).$$

Da f aber stetig ist, existiert nach dem Satz von Peano (mindestens) eine Lösung. Hier ist z.B. $y(x) = \frac{1}{3}x^2$ eine Lösung des Anfangswertproblems.

Aufgabe 23 Wir schreiben $z_1 := y$, $z_2 := y'$, \dots , $z_n := y^{(n-1)}$ und

$$\vec{z}(x) := \begin{pmatrix} z_1(x) \\ z_2(x) \\ \vdots \\ z_n(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y(x) \\ y'(x) \\ \vdots \\ y^{(n-1)}(x) \end{pmatrix}.$$

Dann erfüllt y die Gleichung (\star) genau dann, wenn \vec{z} eine Lösung des folgenden Differentialgleichungssystems ist:

$$\begin{aligned} z_1'(x) &= y'(x) = z_2(x), \\ z_2'(x) &= y''(x) = z_3(x), \\ &\vdots \\ z_{n-1}'(x) &= y^{(n-1)}(x) = z_n(x), \\ z_n'(x) &= y^{(n)}(x) = -a_0 y(x) - \dots - a_{n-1} y^{(n-1)}(x) = -a_0 z_1(x) - \dots - a_{n-1} z_n(x). \end{aligned}$$

Dies können wir schreiben als

$$\vec{z}'(x) = \begin{pmatrix} z_1'(x) \\ z_2'(x) \\ \vdots \\ z_{n-1}'(x) \\ z_n'(x) \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ 0 & & \dots & 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 & \dots & -a_{n-2} & -a_{n-1} \end{pmatrix}}_{=: A_n \in \mathbb{R}^{n \times n}} \begin{pmatrix} z_1(x) \\ z_2(x) \\ \vdots \\ z_{n-1}(x) \\ z_n(x) \end{pmatrix} = A_n \vec{z}(x).$$

Für $n = 1$ ist $A_1 = (-a_0)$ und daher

$$\det(\lambda I - A_1) = \det(\lambda + a_0) = \lambda + a_0.$$

Ist $n = 2$, so ist $A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{pmatrix}$ und somit

$$\det(\lambda I - A_2) = \det \begin{pmatrix} \lambda & -1 \\ a_0 & \lambda + a_1 \end{pmatrix} = \lambda^2 + \lambda a_1 + a_0.$$

Per vollständiger Induktion weisen wir nun nach, dass

$$\det(\lambda I - A_n) = \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0.$$

Den Induktionsanfang haben wir oben bereits gesehen. Nehmen wir nun an, dass unsere Behauptung für ein $n \in \mathbb{N}$ wahr ist, so folgt

$$\begin{aligned} \det(\lambda I - A_{n+1}) &= \det \begin{pmatrix} \lambda & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ 0 & & \dots & \lambda & -1 \\ a_0 & a_1 & \dots & a_{n-1} & \lambda + a_n \end{pmatrix} \\ \text{Add. } \underline{n\text{te}} \text{ Zeile} & \det \begin{pmatrix} \lambda & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ 0 & & \dots & \lambda & -1 \\ a_0 & a_1 & \dots & \lambda + a_{n-1} & \lambda + a_n - 1 \end{pmatrix} \\ \text{auf } (n+1)\text{te Zeile} & \\ \text{Entw. } \underline{nach} & \det \begin{pmatrix} \lambda & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ 0 & & \dots & \lambda & -1 \\ a_0 & a_1 & \dots & a_{n-2} & \lambda + a_{n-1} \end{pmatrix} + (\lambda + a_n - 1) \det \begin{pmatrix} \lambda & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ 0 & & \dots & \lambda & -1 \\ 0 & & \dots & 0 & \lambda \end{pmatrix} \\ \text{(n+1)ter Spalte} & \\ &= \det(\lambda I - A_n) + (\lambda + a_n - 1)\lambda^n \stackrel{\text{(IV)}}{=} \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 + \lambda^{n+1} + \lambda^n a_n - \lambda^n \\ &= \lambda^{n+1} + a_n\lambda^n + \dots + a_1\lambda + a_0. \end{aligned}$$

Aufgabe 24 a) Aus der ersten Gleichung erhalten wir $u'' = u' + v'$ und $v = u' - u$. Setzen wir nun die zweite Gleichung ein, so erhalten wir

$$u'' = u' + u - v = u' + u - (u' - u) = 2u \iff u'' - 2u = 0.$$

Diese lineare Differentialgleichung mit konstanten Koeffizienten hat das charakteristische Polynom $p(\lambda) = \lambda^2 - 2$ mit den Nullstellen $\lambda_1 = \sqrt{2}$ und $\lambda_2 = -\sqrt{2}$. Die allgemeine Lösung für u lautet also

$$u(x) = c_1 e^{\sqrt{2}x} + c_2 e^{-\sqrt{2}x}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Für v folgt dann

$$v(x) = u'(x) - u(x) = (\sqrt{2} - 1)c_1 e^{\sqrt{2}x} - (\sqrt{2} + 1)c_2 e^{-\sqrt{2}x}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Setzen wir nun die Anfangsbedingungen ein, so erhalten wir

$$u(0) = c_1 + c_2 \stackrel{!}{=} 1, \quad v(0) = (\sqrt{2} - 1)c_1 - (\sqrt{2} + 1)c_2 \stackrel{!}{=} 0 \iff c_1 = \frac{1}{2} + \frac{1}{4}\sqrt{2}, \quad c_2 = \frac{1}{2} - \frac{1}{4}\sqrt{2}.$$

Als Lösung erhalten wir dann

$$\begin{aligned} u(x) &= \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{4}\sqrt{2}\right)e^{\sqrt{2}x} + \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{4}\sqrt{2}\right)e^{-\sqrt{2}x} = \cosh(\sqrt{2}x) + \frac{1}{2}\sqrt{2}\sinh(\sqrt{2}x), \\ v(x) &= \frac{1}{4}\sqrt{2}e^{\sqrt{2}x} - \frac{1}{4}\sqrt{2}e^{-\sqrt{2}x} = \frac{1}{2}\sqrt{2}\sinh(\sqrt{2}x). \end{aligned}$$

b) Aus der ersten Gleichung folgt $u'' = 3u' + 3v' + 1$ sowie $v = \frac{1}{3}u' - u - \frac{1}{3}x$. Einsetzen der zweiten Gleichung liefert dann

$$u'' = 3u' - 3u - 3v + 4 = 3u' - 3u - u' + 3u + x + 4 = 2u' + x + 4 \iff u'' - 2u' = x + 4.$$

Dies ist eine inhomogene lineare Differentialgleichung mit konstanten Koeffizienten. Für die allgemeine Lösung der zugehörigen homogenen Gleichung erhalten wir mit dem Ansatz $u(x) = e^{\lambda x}$, $\lambda \in \mathbb{C}$, das charakteristische Polynom $p(\lambda) = \lambda^2 - 2\lambda$ mit den Nullstellen $\lambda_1 = 2$ und $\lambda_2 = 0$, d.h.

$$u_{\text{hom}}(x) = c_1 e^{2x} + c_2, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Für die spezielle Lösung machen wir einen Ansatz vom Typ der rechten Seite. Die Inhomogenität ist ein Polynom 1. Grades (multipliziert mit $e^{0 \cdot x}$) und 0 ist eine einfache Nullstelle des charakteristischen Polynoms, also machen wir den Ansatz

$$u_p(x) = ax^2 + bx, \quad a, b \in \mathbb{R}.$$

Setzen wir dies ein, so folgt

$$u_p''(x) - 2u_p'(x) = 2a - 4ax - 2b \stackrel{!}{=} x + 4 \iff a = -\frac{1}{4}, \quad b = -\frac{9}{4}.$$

Für u erhalten wir also die allgemeine Lösung

$$u(x) = -\frac{1}{4}x^2 - \frac{9}{4}x + c_1 e^{2x} + c_2, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Für v folgt dann

$$v(x) = \frac{1}{3}u'(x) - u(x) - \frac{1}{3}x = \frac{1}{4}x^2 + \frac{7}{4}x - \frac{3}{4} - \frac{1}{3}c_1 e^{2x} - c_2, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Die Anfangswerte liefern

$$u(0) = c_1 + c_2 \stackrel{!}{=} 0, \quad v(0) = -\frac{1}{3}c_1 - \frac{3}{4} - c_2 \stackrel{!}{=} 0 \iff c_1 = \frac{9}{8}, \quad c_2 = -\frac{9}{8},$$

und dies führt auf die Lösung

$$\begin{aligned} u(x) &= \frac{9}{8}e^{2x} - \frac{1}{4}x^2 - \frac{9}{4}x - \frac{9}{8}, \\ v(x) &= -\frac{3}{8}e^{2x} + \frac{1}{4}x^2 + \frac{7}{4}x + \frac{3}{8}. \end{aligned}$$

c) Hier betrachten wir zunächst nur die erste und die dritte Gleichung. Aus der ersten erhalten wir $u'' = 7u' + 4w'$ und $w = \frac{1}{4}u' - \frac{7}{4}u$. Einsetzen führt uns auf

$$u'' = 7u' - 32w - 20w = 7u' - 32u - 5u' + 35u = 2u' + 3u \iff u'' - 2u' - 3u = 0.$$

Das charakteristische Polynom dieser homogenen Differentialgleichung mit konstanten Koeffizienten ist $p(\lambda) = \lambda^2 - 2\lambda - 3$ mit den Nullstellen $\lambda_1 = -1$ und $\lambda_2 = 3$. Die allgemeine Lösung für u ist damit gegeben durch

$$u(x) = c_1 e^{-x} + c_2 e^{3x}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Für w erhalten wir dann

$$w(x) = \frac{1}{4}u'(x) - \frac{7}{4}u(x) = -2c_1 e^{-x} - c_2 e^{3x}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Nun haben wir zwei Funktionen mit zwei Unbekannten und zwei Anfangsbedingungen. Also können wir c_1 und c_2 berechnen und uns insbesondere bei der Berechnung von v etwas Schreibarbeit ersparen. Die Anfangsbedingung liefert

$$u(0) = c_1 + c_2 \stackrel{!}{=} 1, \quad w(0) = -2c_1 - c_2 \stackrel{!}{=} 1 \iff c_1 = -2, \quad c_2 = 3.$$

Für u und w erhalten wir dann als Lösung

$$u(x) = -2e^{-x} + 3e^{3x}, \quad w(x) = 4e^{-x} - 3e^{3x}.$$

Damit folgt

$$v' = 8u + 3v + 8w = 3v + 16e^{-x}.$$

Dies ist eine inhomogenen lineare Differentialgleichung 1. Ordnung (mit konstanten Koeffizienten). Die Lösung hiervon ist

$$v(x) = ce^{3x} - 4e^{-x}, \quad c \in \mathbb{R}.$$

Mit der Anfangsbedingung für v erhalten wir dann $v(0) = c - 4 \stackrel{!}{=} 1$, also $c = 5$. Die Lösung ist damit gegeben durch

$$\begin{aligned} u(x) &= -2e^{-x} + 3e^{3x}, \\ v(x) &= -4e^{-x} + 5e^{3x}, \\ w(x) &= 4e^{-x} - 3e^{3x}. \end{aligned}$$

Aufgabe 25 Wir betrachten das Differentialgleichungssystem

$$\begin{aligned} B' &= -(\alpha + \beta)B + \gamma G, \\ G' &= \beta B - \gamma G. \end{aligned}$$

Aus der ersten Gleichung erhalten wir $B'' = -(\alpha + \beta)B' + \gamma G'$ und $G = \frac{1}{\gamma}B' + \frac{\alpha + \beta}{\gamma}B$. Setzen wir nun die zweite Gleichung ein, so führt das auf

$$B'' = -(\alpha + \beta)B' + \gamma\beta B - \gamma^2 G = -(\alpha + \beta)B' + \gamma\beta B - \gamma B' - \gamma(\alpha + \beta)B = -(\alpha + \beta + \gamma)B' - \alpha\gamma B$$

bzw.

$$B'' + (\alpha + \beta + \gamma)B' + \alpha\gamma B = 0.$$

Diese homogenen Differentialgleichung mit konstanten Koeffizienten hat das charakteristische Polynom $p(\lambda) = \lambda^2 + (\alpha + \beta + \gamma)\lambda + \alpha\gamma$ mit den Nullstellen

$$\lambda_{1/2} := -\frac{\alpha + \beta + \gamma}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\alpha + \beta + \gamma}{2}\right)^2 - \alpha\gamma}.$$

Wegen $(\alpha + \beta + \gamma)^2 - 4\alpha\gamma = (\alpha - \gamma)^2 + \beta^2 + 2\alpha\beta + 2\beta\gamma > 0$ sind λ_1 und λ_2 reell, negativ und nicht identisch. Damit haben wir für B die allgemeine Lösung

$$B(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Für G erhalten wir dann nach kurzer Rechnung

$$G(t) = \frac{1}{\gamma}B'(t) + \frac{\alpha + \beta}{\gamma}B(t) = c_1 \frac{\alpha + \beta + \lambda_1}{\gamma} e^{\lambda_1 t} + c_2 \frac{\alpha + \beta + \lambda_2}{\gamma} e^{\lambda_2 t}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

Setzen wir nun die Anfangsbedingung ein, so folgt

$$B(0) = c_1 + c_2 \stackrel{!}{=} B_0, \quad G(0) = c_1 \frac{\alpha + \beta + \lambda_1}{\gamma} + c_2 \frac{\alpha + \beta + \lambda_2}{\gamma} \stackrel{!}{=} G_0 \iff c_1 = -\frac{(\alpha + \beta + \lambda_2)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2}, \quad c_2 = \frac{(\alpha + \beta + \lambda_1)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2}.$$

Als Lösung erhalten wir schließlich

$$\begin{aligned} B(t) &= -\frac{(\alpha + \beta + \lambda_2)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2} e^{\lambda_1 t} + \frac{(\alpha + \beta + \lambda_1)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2} e^{\lambda_2 t}, \\ G(t) &= -\frac{(\alpha + \beta + \lambda_2)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2} \cdot \frac{\alpha + \beta + \lambda_1}{\gamma} e^{\lambda_1 t} + \frac{(\alpha + \beta + \lambda_1)B_0 - \gamma G_0}{\lambda_1 - \lambda_2} \cdot \frac{\alpha + \beta + \lambda_2}{\gamma} e^{\lambda_2 t}. \end{aligned}$$