

## 28 Differentialgleichungssysteme erster Ordnung

### 28.1 Das Problem

Sei  $D \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$  offen,  $F : D \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig. Wir schreiben Punkte aus  $D$  als  $(x, \vec{y})$  mit  $x \in \mathbb{R}$  und  $\vec{y} = (y_1, y_2, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$  und betrachten

$$\vec{y}' = F(x, \vec{y}) \quad (1)$$

Eine *Lösung* von (1) ist eine stetig differenzierbare Funktion  $\vec{y} : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ , wobei  $I \subset \mathbb{R}$  ein Intervall ist, mit

$$(x, \vec{y}(x)) \in D \quad \left( \begin{array}{c} y_1'(x) \\ y_2'(x) \\ \vdots \\ y_n'(x) \end{array} \right) = F(x, y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)) \quad \text{für alle } x \in I.$$

Wir erinnern dabei an  $\vec{y}'(x) = \frac{d}{dx} \vec{y}(x) = \left( \begin{array}{c} y_1'(x) \\ y_2'(x) \\ \vdots \\ y_n'(x) \end{array} \right)$ .

Entsprechend betrachten wir Anfangswertprobleme, wobei man für gegebene  $(x_0, \vec{y}_0) \in D$  Lösungen  $\vec{y} : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  von (1) mit der Bedingung  $x_0 \in I$  und  $\vec{y}(x_0) = \vec{y}_0$  sucht.

**Beispiele:** 1) Das Lotka-Volterrasche Räuber-Beute-Modell

$$\begin{aligned} u' &= \alpha u - \beta uv \\ v' &= -\gamma v + \delta uv \end{aligned}$$

mit  $\alpha, \beta, \gamma, \delta > 0$  beschreibt das Wachstum einer Räuberpopulation  $v$  (z.B. Füchse), die sich von einer Beutepopulation  $u$  (z.B. Hasen) ernährt: ohne Räuber vermehrt sich  $u$  exponentiell, während  $v$  ohne Beute exponentiell ausstirbt. Begegnungen von Räuber und Beute (proportional zum Produkt  $uv$ ) führen zu Wachstum bei  $v$  und zur Abnahme bei  $u$ . Setzt man  $\vec{y} := \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$ , also  $y_1 = u$  und  $y_2 = v$ , so erhält man (1) für

$$F(x, y_1, y_2) = \begin{pmatrix} -\alpha y_1 - \beta y_1 y_2 \\ -\gamma y_2 + \delta y_1 y_2 \end{pmatrix}.$$

2) Man kann explizite Differentialgleichungen höherer Ordnung in ein System von Differentialgleichungen erster Ordnung der Form (1) umschreiben. Sei etwa  $I = [0, T]$  und seien  $p, q, f : I \rightarrow \mathbb{R}$  stetig. Das Anfangswertproblem

$$\left. \begin{aligned} y'' + p(x)y' + q(x)y &= f(x), & x \in I \\ y(0) = \alpha, \quad y'(0) &= \beta \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

ist via  $u := y, v := y'$  äquivalent zum Anfangswertproblem

$$\left. \begin{aligned} u' &= v \\ v' &= -p(x)v - q(x)u + f(x) \end{aligned} \right\}, \quad \left. \begin{aligned} u(0) &= \alpha \\ v(0) &= \beta. \end{aligned} \right\} \quad (3)$$

Setzt man  $F(x, u, v) := \begin{pmatrix} v \\ -a(x)v - b(x)u + f(x) \end{pmatrix}$ , so ist  $F : I \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  stetig, und (3) ist äquivalent zu

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}' = F(x, u, v), \quad \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}(0) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}. \quad (4)$$

## 28.2 Existenz- und Eindeutigkeitsatz von Picard-Lindelöf

Seien  $D$  und  $F$  wie in 28.1, sowie  $(x_0, \vec{y}_0) \in D$ . Sei  $F$  bzgl. der Variablen  $y_1, y_2, \dots, y_n$  in  $D$  stetig partiell differenzierbar. Dann ist das Anfangswertproblem

$$\left. \begin{aligned} \vec{y}' &= F(x, \vec{y}) \\ \vec{y}(x_0) &= \vec{y}_0 \end{aligned} \right\} \quad (\text{AWP})$$

eindeutig lösbar, dh

- (i) Es gibt eine Lösung  $\vec{y} : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  von (AWP).
- (ii) Sind  $\vec{y} : I_1 \rightarrow \mathbb{R}^n, \vec{z} : I_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  Lösungen von (AWP), so stimmen  $\vec{y}$  und  $\vec{z}$  auf  $I_1 \cap I_2$  überein.

**Zusatz:** Es gibt eine eindeutige Lösung  $y : I_{\max} \rightarrow \mathbb{R}^n$  mit *maximalem* Existenzintervall  $I_{\max}$ . Diese *maximale* Lösung verläuft “von Rand zu Rand”, was im Falle  $D = [x_0, a) \times \mathbb{R}^n$  bedeutet, dass  $\sup I_{\max} = a$  (globale Existenz) oder  $\lim_{x \rightarrow \sup I_{\max}} \|\vec{y}(x)\| = \infty$  (Blow-up in endlicher Zeit).

**Beispiele:** 1) Das Lotka-Volterrasche Räuber-Beute-Modell hat für alle Anfangswerte  $\begin{pmatrix} u(0) \\ v(0) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$  eine lokal existierende, eindeutige Lösung  $\begin{pmatrix} u(x) \\ v(x) \end{pmatrix}$ . Man kann zeigen, dass für  $u(0), v(0) \geq 0$  die Lösung global existiert und  $u(x), v(x) \geq 0$  für alle  $x \geq 0$  gilt.

2) Die Differentialgleichung zweiter Ordnung (2) in 28.1 hat für alle  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  eine lokal existierende, eindeutige Lösung  $y(x)$ . Diese Lösung existiert auf ganz  $[0, T]$ .

3) Das Anfangswertproblem  $y' = \sqrt{|y|}, y(0) = 0$  ist nicht eindeutig lösbar. Hier ist  $n = 1$  und  $F(y) = \sqrt{|y|}$  ist in 0 nicht differenzierbar.

## 28.3 Bemerkungen zum Beweis (im wesentlichen für $n = 1$ ):

**Schritt 1:** Ist  $\vec{y} : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  eine Funktion, so gilt

$$\vec{y} \text{ ist stetig differenzierbar und Lösung von (AWP)}$$

genau dann, wenn  $\vec{y}$  stetig ist und

$$\vec{y}(x) = \vec{y}_0 + \int_{x_0}^x F(t, \vec{y}(t)) dt, \quad x \in I. \quad (\text{FP})$$

Diese Gleichung ist eine *Fixpunktgleichung*, zu deren Lösung man *Fixpunktsätze* verwenden kann (s.u.).

**Schritt 2:** Für jedes beschränkte, abgeschlossene Rechteck  $I \times J \subseteq D$  gibt es eine Konstante  $L > 0$  so, dass

$$|F(x, y) - F(x, \tilde{y})| \leq L|y - \tilde{y}|, \quad \text{für alle } x \in I, y, \tilde{y} \in J.$$

(Man sagt, dass  $F$  lokal einer *Lipschitzbedingung* bzgl. der zweiten Komponente genügt).

**Schritt 3** (Eindeutigkeit): Wir betrachten  $I = [0, a]$ ,  $J = [-b, b]$  und erinnern an das

**Gronwall-Lemma (17.9):** Sei  $h : I \rightarrow \mathbb{R}$  eine stetige Funktion. Es gebe  $\alpha \geq 0$  und  $\beta \in \mathbb{R}$  mit

$$h(x) \leq \beta + \alpha \int_0^x h(t) dt, \quad x \in I.$$

Dann gilt  $h(x) \leq \beta e^{\alpha x}$  für alle  $x \in I$ .

Seien nun  $y, z : I \rightarrow \mathbb{R}$  Lösungen von (FP). Das Lemma wird angewendet auf die stetige Funktion  $h(x) = |y(x) - z(x)|$ . Wir haben

$$\begin{aligned} 0 \leq h(x) &= \left| \int_0^x F(t, y(t)) - F(t, z(t)) dt \right| \\ &\leq \int_0^x |F(t, y(t)) - F(t, z(t))| dt \\ &\leq L \int_0^x \underbrace{|y(t) - z(t)|}_{=h(t)} dt, \end{aligned}$$

also  $\beta = 0$  und  $\alpha = L$ , und erhalten  $h \leq 0$  auf  $I$ .

**Schritt 4:** Die in Schritt 3 gezeigte Abschätzung ermöglicht die Anwendung des folgenden Satzes zur Lösung der Fixpunktgleichung (FP).

**28.4 Banachscher Fixpunktsatz:** Sei  $B \neq \emptyset$  eine abgeschlossene Teilmenge eines Banachraumes, dh eines normierten Raumes  $(X, \|\cdot\|)$ , in dem jede absolut konvergente Reihe konvergiert. Seien  $T : B \rightarrow B$  und  $0 \leq \alpha < 1$  so, dass

$$\|T(x) - T(\tilde{x})\| \leq \alpha \|x - \tilde{x}\| \quad \text{für alle } x, \tilde{x} \in B \quad (1)$$

gilt. Dann hat  $T$  genau einen Fixpunkt  $x^* \in B$ , und für jedes  $x_0 \in B$  konvergiert die durch  $x_k := T(x_{k-1})$ ,  $k \in \mathbb{N}$ , rekursiv definierte Folge  $(x_k)$  gegen  $x^*$ .

**Bemerkung:** Der Satz gibt **Existenz** und **Eindeutigkeit** eines Fixpunktes. Dieser Fixpunkt kann durch *Fixpunktiteration* gefunden werden. Einfache Beispiele für Banachräume  $X$  sind  $X = \mathbb{R}$  oder  $X = \mathbb{R}^n$ .

**Anwendung:** Zur Lösung von (FP) betrachten wir  $X := C[0, a]$  mit der Supremumsnorm  $\|g\| := \sup\{|g(x)| : x \in [0, a]\}$  und definieren

$$(Tg)(x) = y_0 + \int_0^x F(t, g(t)) dt, \quad x \in [0, a].$$

Die in 28.3 Schritt 3 gezeigte Abschätzung zeigt

$$|(Tg)(x) - (T\tilde{g})(x)| \leq L \int_0^x |g(t) - \tilde{g}(t)| dt \leq Lx \|g - \tilde{g}\|, \quad x \in [0, a],$$

also

$$\|T(g) - T(\tilde{g})\| \leq La \|g - \tilde{g}\|.$$

Für  $La < 1$  kann man den Satz anwenden, wenn  $B$  geeignet gewählt wird (man hat ja diese Abschätzung nur für  $g, \tilde{g}$  mit  $\|g\|, \|\tilde{g}\| \leq b$ ).

**Beispiel** (zur Fixpunktiteration): Wir betrachten das Differentialgleichungssystem

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} v \\ u \end{pmatrix}$$

auf  $I = [0, \infty)$  mit Anfangswert  $\begin{pmatrix} u(0) \\ v(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$ . Die Iteration beginnen wir mit  $\begin{pmatrix} u_0 \\ v_0 \end{pmatrix}(x) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$ . Man zeigt leicht, dass für  $k \geq 1$  gilt:

$$\begin{pmatrix} u_k \\ v_k \end{pmatrix}(x) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \beta \\ \alpha \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \frac{x^2}{2} + \begin{pmatrix} \beta \\ \alpha \end{pmatrix} \frac{x^3}{3!} + \dots + \begin{cases} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \frac{x^k}{k!}, & k \text{ gerade} \\ \begin{pmatrix} \beta \\ \alpha \end{pmatrix} \frac{x^k}{k!}, & k \text{ ungerade} \end{cases}.$$

Der Grenzwert  $\lim_{k \rightarrow \infty} \begin{pmatrix} u_k \\ v_k \end{pmatrix}(x)$  existiert für jedes  $x$  und ist gleich

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}(x) = \begin{pmatrix} \alpha \cosh x + \beta \sinh x \\ \beta \cosh x + \alpha \sinh x \end{pmatrix}.$$

Das ist auch die Lösung des Differentialgleichungssystems.

Ende  
Woche 7

**Beweis des Banachschen Fixpunktsatzes.** Eindeutigkeit: Sind  $x^*, \tilde{x}^* \in B$  Fixpunkte von  $T$ , so folgt wegen (2):

$$\|x^* - \tilde{x}^*\| = \|T(x^*) - T(\tilde{x}^*)\| \leq \alpha \|x^* - \tilde{x}^*\|.$$

Wegen  $\alpha < 1$  ist also  $\|x^* - \tilde{x}^*\| = 0$ , dh  $x^* = \tilde{x}^*$ .

Existenz: Sei  $x_0 \in B$  und  $(x_k)$  die zugehörige Iterationsfolge. Dann gilt für jedes  $n \in \mathbb{N}$

$$x_n = x_0 + \sum_{k=0}^{n-1} (x_{k+1} - x_k), \quad (2)$$

und für jedes  $k \in \mathbb{N}$  gilt nach (2):

$$\|x_{k+1} - x_k\| = \|T(x_k) - T(x_{k-1})\| \leq \alpha \|x_k - x_{k-1}\| \leq \dots \leq \alpha^k \|x_1 - x_0\|.$$

Wegen  $\alpha \in [0, 1)$  gilt somit  $\sum_{k=0}^{\infty} \|x_{k+1} - x_k\| \leq \frac{1}{1-\alpha} \|x_1 - x_0\| < \infty$ . Nach Voraussetzung konvergiert die Reihe, und nach (2) konvergiert dann auch die Folge  $(x_n)$  gegen ein  $x^*$ . Da  $T$  nach (2) stetig ist, folgt

$$T(x^*) = T(\lim_n x_n) = \lim_n T(x_n) = \lim_n x_{n+1} = x^*,$$

dh  $x^*$  ist Fixpunkt von  $T$ .

**Weitere Anwendung** (Taschenrechner):  $X := \mathbb{R}$ ,  $B := [\cos 1, 1]$ ,  $T(x) = \cos x$ . Es gilt  $T : B \rightarrow B$  und nach Hauptsatz

$$|T(x) - T(\tilde{x})| = |\cos(x) - \cos(\tilde{x})| \leq \underbrace{\sin 1}_{=:\alpha} |x - \tilde{x}|$$

für alle  $x, \tilde{x} \in B$ . Also besitzt  $T = \cos$  genau einen Fixpunkt in  $B$ , den man als Grenzwert einer Fixpunktiteration erhält (mit beliebigem Startwert in  $B$ ). Man kann sogar mit beliebigem  $x_0 \in [0, \pi/2]$  starten, da  $\cos^2([0, \pi/2]) = [\cos 1, 1]$  ist.