

# Analysis III - Übersicht Differentialgleichungen

von Julian Merkert, Wintersemester 2005/06, Dr. Schmoeger

Differentialgleichungen 1. Ordnung	Systeme 1. Ordnung	Differentialgleichungen m-ter Ordnung
<p><b>Allgemein:</b> <math>y' = f(x, y)</math></p>	<p><b>Allgemein:</b> <math>y' = f(x, y)</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><math>y = (y_1, \dots, y_m)</math> und <math>f = (f_1, \dots, f_m)</math></li> </ul>	<p><b>Gewöhnliche DGL:</b> <math>F(x, y, y', \dots, y^{(m)}) = 0</math></p> <p><b>Explizite DGL:</b> <math>y^{(m)} = f(x, y, y', \dots, y^{(m-1)})</math></p>
<p><b>Lineare DGL 1. Ordnung:</b> <math>y' = a(x) \cdot y + s(x)</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Lösung von (H) <math>y' = a(x) \cdot y</math>: <math>y_h(x) = c \cdot e^{A(x)}</math></li> <li>Spezielle Lösung: Variation der Konstanten mit Ansatz <math>y_s(x) = c(x) \cdot e^{A(x)}</math></li> <li>Allgemeine Lösung der DGL: <math>y = y_h + y_s</math></li> </ul>	<p><b>Lineares System:</b> (S) <math>y' = A(x)y + b(x)</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><math>A(x) := (a_{jk}(x)), y = (y_1, \dots, y_m)</math></li> <li><math>b(x) := (b_1(x), \dots, b_m(x)), y := (y_1, \dots, y_m)</math></li> <li><math>\mathbb{L} := \{y : I \rightarrow \mathbb{R}^m : y \text{ löst (H) auf } I\}</math></li> <li>Fundamentalsystem von (H) <math>y' = A(x)y</math>: <math>y^{(1)}(x), \dots, y^{(m)}(x) \in \mathbb{L}</math> linear unabhängig</li> <li>Spezielle Lösung: <math>y_s(x) := Y(x) \int (Y(x))^{-1} b(x) dx</math> <math>y_s(x) = \sum_{k=1}^m \left( \int \frac{W_k(x)}{W(x)} dx \right) y^{(k)}(x)</math></li> </ul>	<p><b>Lineare DGL m-ter Ordnung:</b> <math>Ly = b(x)</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><math>Ly := y^{(m)} + a_{m-1}(x)y^{(m-1)} + \dots + a_1(x)y' + a_0(x)y</math></li> <li>Lösung von (H) <math>Ly = 0</math>: für <math>m = 2</math> mir Reduktionsverfahren nach d'Alembert</li> <li>Spezielle Lösung: <math>y_s := \sum_{k=1}^m y_k \int \frac{W_k(x)}{W(x)} dx</math></li> <li><math>W(x) := \begin{vmatrix} y_1(x) &amp; \dots &amp; y_m(x) \\ y_1'(x) &amp; \dots &amp; y_m'(x) \\ \vdots &amp; &amp; \vdots \\ y_1^{(m-1)}(x) &amp; \dots &amp; y_m^{(m-1)}(x) \end{vmatrix}</math></li> </ul>
	<p><b>Lineares System mit konstanten Koeffizienten:</b> (S) <math>y' = Ay + b(x)</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>FM von (H) <math>y' = Ay</math>: <math>e^{xA}</math></li> <li>Konkret: <math>y^{(j)}(x) := e^{\lambda_j x} c^{(j)}</math> mit <math>c^{(j)}</math> Eigenvektor zum Eigenwert <math>\lambda_j</math> von <math>A</math> ist FS</li> <li>Spezielle Lösung: Ansatz <math>y_s(x) = c_1(x)y^{(1)}(x) + \dots + c_m(x)y^{(m)}(x)</math></li> </ul>	<p><b>Lineare DGL m-ter Ordnung mit konst. Koeff.:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><math>Ly := y^{(m)} + a_{m-1}y^{m-1} + \dots + a_1y' + a_0y</math></li> <li><math>p(\lambda) := \lambda^m + a_{m-1}\lambda^{m-1} + \dots + a_1\lambda + a_0</math></li> <li><math>\lambda_0</math> sei eine q-fache Nullstelle von <math>p</math>. Dann sind <math>e^{\lambda_0 x}, x e^{\lambda_0 x}, \dots, x^{q-1} e^{\lambda_0 x}</math> l.u. Lösungen von (H) <math>\Rightarrow</math> (komplexes) Fundamentalsystem von (H) durch Anwendung auf alle Nullstellen von <math>p</math>, spezielle Lösung siehe Formelsammlung.</li> </ul>

<p><b>DGL mit getrennten Veränderlichen:</b></p> $y' = g(y) \cdot f(x)$ <ul style="list-style-type: none"> <li>• Lösungsverfahren: Trennung der Veränderlichen</li> </ul>		<p><b>Eulersche DGL:</b></p> $x^m y^{(m)} + a_{m-1} x^{m-1} y^{(m-1)} + \dots + a_1 x y' + a_0 y = b(x)$ <ul style="list-style-type: none"> <li>• Lösung: Substituiere <math>x = e^t</math> und setze <math>u(t) := y(e^t) = y(x)</math>, dies führt auf eine lineare DGL mit konstanten Koeffizienten <math>\Rightarrow u^{(m)} + b_{m-1} u^{(m-1)} + \dots + b_1 u' + b_0 u = b(e^t)</math></li> </ul>
$y' = f\left(\frac{y}{x}\right)$ <ul style="list-style-type: none"> <li>• Setze <math>u := \frac{y}{x}</math>, dies führt auf eine DGL mit getrennten Veränderlichen für <math>u</math>.</li> </ul>		
<p><b>Bernoullische DGL:</b> <math>y' = p(x) \cdot y + q(x) \cdot y^\alpha = 0</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dividiere durch <math>y^\alpha</math> und setze <math>u := y^{1-\alpha}</math>. Dies führt auf eine lineare DGL für <math>u</math>.</li> </ul>	<p><b>Exakte DGL:</b> <math>P(x, y) dx + Q(x, y) dy = 0</math></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <math>(P, Q)</math> muss eine Stammfunktion besitzen, nachprüfen über <math>P_y = Q_x</math></li> <li>• Lösung: Stammfunktion <math>F(P, Q)</math> mit <math>F_x = P</math>, <math>F_y = Q</math> bestimmen und Gleichung <math>F(x, y(x)) = c</math> nach <math>y(x)</math> auflösen</li> </ul>	
<p><b>Riccatische DGL:</b> <math>y' + g(x) \cdot y + h(x) \cdot y^2 = k(x)</math></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Sei <math>y_1</math> eine bekannte Lösung der DGL. Setze <math>z := \frac{1}{y - y_1}</math></li> <li>2. Es gilt dann: <math>z' = (g(x) + 2 \cdot y_1 \cdot h(x)) \cdot z + h(x)</math>, lineare DGL für <math>z</math> (*)</li> <li>3. Allgemeine Lösung: <math>y(x) = y_1(x) + \frac{1}{z(x)}</math>, wobei <math>z</math> die allgemeine Lösung von (*) durchläuft.</li> </ol>	<p><b>Exakte DGL mit Multiplikator:</b></p> $(\mu P) dx + (\mu Q) dy = 0$ <ul style="list-style-type: none"> <li>• <math>\mu</math> Multiplikator <math>\Leftrightarrow (\mu P)_y = (\mu Q)_x</math></li> <li>• Hängt <math>f := \frac{1}{Q}(P_y - Q_x)</math> nur von <math>x</math> ab, so ist <math>\mu(x) := e^{\int f(x) dx}</math> ein Multiplikator</li> <li>• Hängt <math>f := \frac{1}{P}(P_y - Q_x)</math> nur von <math>y</math> ab, so ist <math>\mu(y) := e^{\int f(y) dy}</math> ein Multiplikator</li> </ul>	