

Klausur: Differentialgleichungen
Version mit Lösungen

| | | | |
|-------|----------|-----------------|----------|
| Name: | Vorname: | Matrikelnummer: | Versuch: |
|-------|----------|-----------------|----------|

| |
|---------------|
| Unterschrift: |
|---------------|

Bitte fangen Sie für jede Aufgabe ein neues Blatt an. Beschreiben Sie nur die Vorderseite der Blätter.

Es können maximal **35** Punkte erreicht werden.

| | | | |
|-----------|-----------|-----------|-----------|
| Aufgabe 1 | Aufgabe 2 | Aufgabe 3 | Aufgabe 4 |
|-----------|-----------|-----------|-----------|

| | |
|---------|--------------|
| Punkte: | Note: |
|---------|--------------|

Aufgabe 1. (3+3+2=8 Punkte)

- a) Lösen Sie das Anfangswertproblem $y' = xe^{-y}$, $y(0) = 1$ auf $G = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$.
b) Lösen Sie das Anfangswertproblem $y' = 2xy + \exp(x^2)$, $y(0) = 1$ auf $G = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$.
c) Wir betrachten das Anfangswertproblem

$$y' = \underbrace{3\sqrt[3]{y^2}}_{f(y)}, \quad y(0) = 0 \quad (\mathcal{A})$$

auf $G = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$. Entscheiden Sie, ob die folgende kursiv gedruckte Argumentation richtig ist. Falls die Argumentation falsch ist, so erläutern Sie kurz, wo der Fehler steckt.

Die Funktion $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit $\varphi(x) = x^3$ ist eine maximale Lösung von (\mathcal{A}) . Die Funktion $G \rightarrow \mathbb{R}$, $(x, y) \mapsto f(y)$ (rechte Seite der DGL) ist partiell differenzierbar und genügt daher lokal einer Lipschitz-Bedingung. Nach dem Satz von Picard-Lindelöf ist φ die einzige maximale Lösung von dem AWP (\mathcal{A}) . Weitere maximale Lösungen hat (\mathcal{A}) nicht.

Aufgabe 2. (2+2+2+3=9 Punkte)

- a) Geben Sie ein Fundamentalsystem für die lineare Differentialgleichung

$$y' = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} y$$

an. (Anmerkung: Bei dieser Aufgabe ist nichts zu rechnen!)

- b) Finden Sie ein reelles Fundamentalsystem für die skalare lineare Differentialgleichung $y'' + 4y = 0$.
c) Entscheiden Sie, ob das Randwertproblem

$$y'' + 4y = 0, \quad y(0) = 1, \quad y(\pi) = 5 \quad (\mathcal{B})$$

lösbar ist, und berechnen Sie die Lösung(en) gegebenenfalls. (Hinweis: Benutze das Ergebnis von Teil b)).

- d) Bestimmen Sie eine partikuläre Lösung der inhomogenen linearen Differentialgleichung $y'' + 4y = x$. (Hinweis: Man benutze einen geeigneten Ansatz.)

Aufgabe 3. (4+2+3=9 Punkte)

- a) Wir betrachten die autonome Differentialgleichung

$$y' = -y^3 + 4y^2 - 4y \quad (\mathcal{D})$$

auf dem Gebiet $G = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$. Bestimmen Sie die Ruhelagen von (\mathcal{D}) , skizzieren Sie die Phasenlinie von (\mathcal{D}) und geben Sie für jede dieser Ruhelage an, ob diese instabil oder stabil ist. Bestimmen Sie ferner $\lim_{x \rightarrow \infty} \varphi(x)$ für die maximale Lösung φ von (\mathcal{D}) , die $\varphi(0) = 5$ erfüllt.

b) Wir betrachten nun die lineare Differentialgleichung

$$\begin{pmatrix} y_1' \\ y_2' \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 3 \\ -3 & -1 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \quad (\mathcal{L})$$

Berechnen Sie die Eigenwerte von A . Entscheiden Sie dann, welche der folgenden Aussagen (i)-(v) wahr ist:

- (i) Das Phasenportrait von (\mathcal{L}) ist vom Typ "stabiler Spiralstrudel".
- (ii) Das Phasenportrait von (\mathcal{L}) ist vom Typ "instabiler Spiralstrudel".
- (iii) Das Phasenportrait von (\mathcal{L}) ist vom Typ "stabiler Knoten".
- (iv) Das Phasenportrait von (\mathcal{L}) ist vom Typ "instabiler Knoten".
- (v) Die Trajektorien sind Kreise mit Mittelpunkt $\vec{0}$.

(Wir geben bekannt, dass genau eine der Aussagen (i)-(v) wahr ist.)

c) Wir betrachten die autonome Differentialgleichung

$$\begin{pmatrix} y_1' \\ y_2' \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sin(-y_1 + y_2) + y_1 y_2 \\ \exp(y_1 - 3y_2) - 1 \end{pmatrix}}_{f(y)} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \quad (\mathcal{A})$$

Offenbar ist $\vec{0}$ eine Ruhelage von (\mathcal{A}) . Berechnen Sie die Eigenwerte von $Df(\vec{0})$ und entscheiden Sie mit Hilfe der Methode der Linearisierung, ob die Ruhelage $\vec{0}$ asymptotisch stabil / stabil / instabil ist.

Aufgabe 4. (3+3+3=9 Punkte)

a) Wir betrachten das folgende Anfangswertproblem für die Wellengleichung (schwingende Saite unendlicher Länge):

$$\left. \begin{aligned} \partial_t \partial_t u(x, t) &= 4 \partial_x \partial_x u(x, t) \\ u(x, 0) &= 0 \quad \forall x \in \mathbb{R} \\ \partial_t u(x, 0) &= \cos(3x) \quad \forall x \in \mathbb{R} \end{aligned} \right\} (\mathcal{P}_1)$$

Man berechne die Lösung $u : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ von (\mathcal{P}_1) mit der Methode von d'Alembert.

b) Wir betrachten das folgende Anfangsrandwertproblem für die Wärmeleitungsgleichung in einem Stab endlicher Länge $\ell = 1$:

$$\left. \begin{aligned} \partial_t u(x, t) &= \partial_x \partial_x u(x, t) \\ u(0, t) &= u(1, t) = 0 \quad \forall t \in \mathbb{R} \\ u(x, 0) &= 3 \sin(\pi x) - 4 \sin(5\pi x) \quad \forall x \in [0, 1] \end{aligned} \right\} (\mathcal{P}_2)$$

Man berechne die Lösung $u : [0, 1] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ von (\mathcal{P}_2) mit der Fourier-Methode.

c) Finden Sie die Lösung $u : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ der PDE

$$\left. \begin{aligned} \partial_x u(x, y) - \partial_y u(x, y) &= 0 \\ u(t, t) &= t^2 + 1 \quad \forall t \in \mathbb{R} \end{aligned} \right\} (\mathcal{L}).$$

Lösungsskizze

Aufgabe 1.

- a) Betrachte das AWP $y' = xe^{-y}$, $y(0) = 1$ (\mathcal{A}_1). Wir lösen dieses AWP durch Trennen der Variablen. (Wir benutzen den entsprechenden Satz der Vorlesung. Die Voraussetzungen sind hier erfüllt.)

$$\begin{aligned} \int_0^x s ds &= \int_1^y e^t dt \\ \Rightarrow \frac{1}{2}x^2 &= e^y - e \\ \Rightarrow y(x) &= \log\left(\frac{1}{2}x^2 + e\right). \end{aligned}$$

Die Funktion $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \log\left(\frac{1}{2}x^2 + e\right)$ ist also die maximale Lsg. von (\mathcal{A}_1).

- b) Betrachte das AWP $y' = 2xy + e^{x^2}$, $y(0) = 1$ (\mathcal{A}_2). Dies ist eine skalare lineare DGL erster Ordnung. Wir berechnen die Lösung durch Variation der Konstanten (vgl. Vorlesung). Sei $\varphi(x) = \exp\left(\int_0^x 2t dt\right) = e^{x^2}$ die Lösung von dem homogenen AWP $y' = 2xy$, $y(0) = 1$. Die Lösung $\psi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ von (\mathcal{A}_2) ist durch

$$\begin{aligned} \psi(x) &= \varphi(x) \left(1 + \int_0^x \varphi(t)^{-1} e^{t^2} dt\right) \\ &= e^{x^2} \left(1 + \int_0^x dt\right) \\ &= e^{x^2} (1 + x) \end{aligned}$$

gegeben.

- c) Die Argumentation ist falsch! Die Funktion f ist gar nicht partiell differenzierbar; die Voraussetzungen von Picard-Lindelöf sind nicht erfüllt. In der Tat hat dieses AWP übrigens mehrere maximale Lösungen: Zum Beispiel ist auch die Nullfunktion $\psi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \psi(x) = 0$ eine Lösung von (\mathcal{A}).

Aufgabe 2.

- a) Wir betrachten die lineare Differentialgleichung

$$y' = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} y.$$

Die Matrix ist bereits in Jordan-Normalform. Nach einem wohlbekannten Satz ist also

$$\phi(x) = \begin{pmatrix} e^{-x} & xe^{-x} & 0 \\ 0 & e^{-x} & 0 \\ 0 & 0 & e^{3x} \end{pmatrix}$$

ein Fundamentalsystem zu dieser linearen DGL.

- b) Betrachte die skalare lineare Differentialgleichung $y'' + 4y = 0$ (\mathcal{S}). Das charakteristische Polynom ist $P(T) = T^2 + 4$, dessen Nullstellen sind $2i$ und $-2i$. Also ist (e^{2ix}, e^{-2ix}) ein komplexes Fundamentalsystem von (\mathcal{S}). Durch $(\operatorname{Re}(e^{2ix}), \operatorname{Im}(e^{2ix})) = (\cos(2x), \sin(2x))$ ist dann ein reelles Fundamentalsystem von (\mathcal{S}) gegeben.
- c) Aus Teil b) folgt sofort: Für jedes $c = (c_1, c_2) \in \mathbb{R}^2$ ist

$$\varphi_c(x) = c_1 \sin(2x) + c_2 \cos(2x)$$

eine Lösung von (\mathcal{S}) ; weitere (reelle) Lösungen hat (\mathcal{S}) nicht. Um die Frage nach der Lösbarkeit des RWP's (\mathcal{R}) zu beantworten, müssen wir entscheiden, ob es ein $c \in \mathbb{R}^2$ derart gibt, dass $\varphi_c(0) = 1$ und $\varphi_c(\pi) = 5$ gilt. Nun ist aber $\varphi_c(0) = c_2$ und $\varphi_c(\pi) = c_2$. Man sieht:

$$\varphi_c(0) = 1 \wedge \varphi_c(\pi) = 5 \Leftrightarrow c_2 = 1 \wedge c_2 = 5.$$

Dies ist für *kein* $c = (c_1, c_2) \in \mathbb{R}^2$ erfüllt (weil c_2 nicht gleichzeitig gleich 1 und gleich 5 sein kann). Das RWP (\mathcal{R}) ist also nicht lösbar.

- d) Betrachte die inhomogenen lineare Differentialgleichung $y'' + 4y = x$ (\mathcal{S}). Nach einem Satz der Vorlesung gibt es eine Lösung $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ von (\mathcal{S}) der Form $\varphi(x) = ax + b$. Es gilt, a und b so zu bestimmen, dass φ eine Lsg. von (\mathcal{S}) ist. Man berechnet $\varphi'(x) = a$, $\varphi''(x) = 0$. Man sieht:

$$\varphi'' + 4\varphi = x \Leftrightarrow 4ax + 4b = x \forall x \in \mathbb{R} \Leftrightarrow a = \frac{1}{4}, b = 0.$$

Eine partikuläre Lsg. von (\mathcal{S}) ist also durch $\varphi(x) = \frac{1}{4}x$ gegeben.

Aufgabe 3.

- a) Wir betrachten die autonome Differentialgleichung

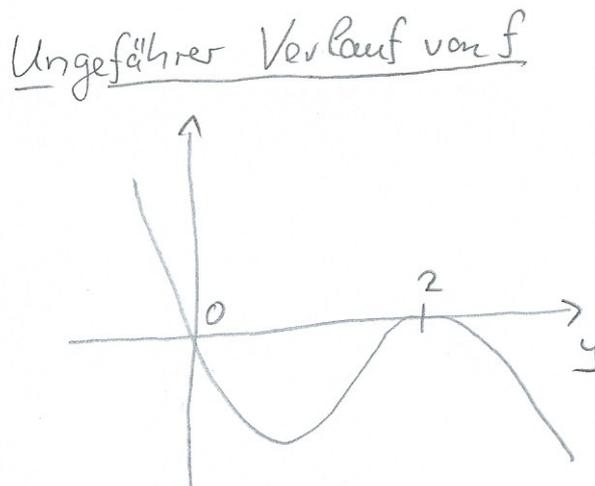
$$y' = \underbrace{-y^3 + 4y^2 - 4y}_{f(y)} \quad (\mathcal{D})$$

auf dem Gebiet $G = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$. Die Ruhelagen von (\mathcal{D}) sind die Nullstellen von f . Es gilt

$$f(y) = -y(y^2 - 2y + 4) = -y(y - 2)^2.$$

Daher hat (\mathcal{D}) folgende Ruhelagen: $\xi_0 = 0$ und $\xi_1 = 2$.

Es gilt $f(y) \geq 0$ für $y \leq 0$ und $f(y) \leq 0$ für $y \geq 0$; die folgende Ansicht zeigt den ungefähren Verlauf von f und die Phasenlinie von (\mathcal{D}) :



Phasenlinie von (\mathcal{D})



Man sieht: 0 ist stabil, 2 ist instabil.

Ferner folgt: $\lim_{x \rightarrow \infty} \varphi(x) = 2$.

- b) Das charakteristische Polynom von A ist $P_A(T) = T^2 + 2T + 10$. Die Eigenwerte von A (=die Nst. von $P_A(T)$) sind

$$\lambda_{1,2} = \frac{-2 \pm \sqrt{4 - 40}}{2} = -1 \pm 3i.$$

Da diese imaginär mit negativem Realteil sind, ist (nach Sätzen der Vorlesung) die Aussage (i) wahr.

- c) Es gilt

$$Df(\vec{y}) = \begin{pmatrix} -\cos(-y_1 + y_2) + y_2 & \cos(-y_1 + y_2) + y_1 \\ \exp(y_1 - 3y_2) & -3 \exp(y_1 - 3y_2) \end{pmatrix}$$

und

$$J := Df(\vec{0}) = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix}.$$

Es folgt $P_J(T) = T^2 + 4T + 2$. Die Eigenwerte von J sind: $\frac{-4 \pm \sqrt{16-8}}{2} = -2 \pm \sqrt{2}$. Die Eigenwerte sind reell und negativ. Nach dem Stabilitätssatz (vgl. Vorlesung V.4.2) ist $\vec{0}$ asymptotisch stabil (und insbesondere stabil).

Aufgabe 4.

- a) Es geht um die Wellengleichung mit $c = 2$, Anfangsgeschwindigkeit $g(x) = \cos(3x)$ und Anfangsauslenkung $f(x) = 0$. Die d'Alembert-Formel liefert

$$\begin{aligned} u(x, t) &= \frac{1}{2}(f(x + ct) + f(x - ct)) + \frac{1}{2c} \int_{x-ct}^{x+ct} g(s) ds = \\ &= \frac{1}{4} \int_{x-2t}^{x+2t} \cos(3s) ds = \\ &= \frac{1}{12} (\sin(3(x + 2t)) - \sin(3(x - 2t))) \end{aligned}$$

- b) Hier geht es um die Wärmeleitungsgleichung in einem Stab endlicher Länge $\ell = 1$ und mit $c = 1$. Nach dem Fourier-Ansatz ist

$$\begin{aligned} u(x, t) &= \sum_{n=1}^{\infty} C_n \sin\left(\frac{n\pi}{\ell} x\right) \exp\left(-\left(\frac{cn\pi}{\ell}\right)^2 t\right) \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} C_n \sin(n\pi x) \exp\left(-\left(n\pi\right)^2 t\right) \end{aligned}$$

wobei wir die C_n so wählen müssen, dass

$$u(x, 0) = \sum_{n=1}^{\infty} C_n \sin(n\pi x) \stackrel{!}{=} 3 \sin(\pi x) - 4 \sin(5\pi x)$$

für alle x gilt. Dafür muss man $C_1 = 1$, $C_5 = -4$ und $C_n = 0 \forall n \notin \{1, 5\}$ setzen. Es ergibt sich die Lösung

$$u(x, t) = 3 \sin(\pi x) \exp(-\pi^2 t) - 4 \sin(5\pi x) \exp(-25\pi^2 t).$$

- c) Für eine Funktion $u : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ gilt genau dann $\partial_x u(x, y) - \partial_y u(x, y) = 0$, wenn $\nabla u(x, y)(1, -1)^T = 0$ gilt. Das ist genau dann der Fall, wenn überall $\nabla u(x, y)$ auf $(1, -1)$ senkrecht steht. Für ein solches u sind die Höhenlinien also Geraden mit Richtungsvektor $(1, -1)$ (und daher mit Normalenvektor $(1, 1)$). Also sind für ein solches u die Höhenlinien genau die Geraden der Form $G_c : x + y = c$. Ein solches u muss also von der Form $u(x, y) = v(x + y)$ mit einer geeigneten Funktion $v : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sein. Wenn u überdies $u(t, t) = t^2 + 1$ erfüllen soll, dann muss die Hilfsfunktion v also $v(2t) = t^2 + 1$ erfüllen. Es ergibt sich mit der Substitution $s = 2t$, dass $v(s) = (\frac{1}{2}s)^2 + 1$ und daher $u(x, y) = \frac{1}{4}(x + y)^2 + 1$ gelten muss, wenn u Lsg. der PDE (\mathcal{L}) ist. Umgekehrt prüft man leicht (im Kopf), dass durch $u(x, y) = \frac{1}{4}(x + y)^2 + 1$ wirklich eine Lsg. von (\mathcal{L}) gegeben ist.