

Dynamische Systeme (Gewöhnliche DGLn. II)

Vorlesung von Prof. Dr. Karlheinz Schüffler

FB Mathematik - Heinrich-Heine-Universität Düsseldorf

FB Maschinenbau & Verfahrenstechnik Hochschule Niederrhein

Thema: Eigenwertmethode für lineare Systeme

Aufgabe 13: Bestimme mit der Eigenwert-Methode die allgemeine Lösung - also 2 – bzw. 3 linear unabhängige Vektorfunktionen von t - der folgenden homogenen linearen 2×2 - bzw. 3×3 -Systeme:

$$\begin{aligned} \mathbf{13/1} \quad \dot{u} &= 5u - 2v \\ \dot{v} &= 4u - v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/2} \quad \dot{u} &= 3u - 4v \\ \dot{v} &= 2u - 3v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/3} \quad \dot{u} &= u - 4v \\ \dot{v} &= u + v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/4} \quad \dot{u} &= 5u + 4v \\ \dot{v} &= -u + v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/5} \quad \dot{u} &= 4u - 2v \\ \dot{v} &= 5u + 2v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/6} \quad \dot{u} &= 3u - 2v \\ \dot{v} &= 2u + 3v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/7} \quad \dot{u} &= 7u - v + 6w \\ \dot{v} &= -10u + 4v - 12w \\ \dot{w} &= -2u + v - w \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{13/8} \quad \dot{u} &= 3u + v - w \\ \dot{v} &= u + 3v - w \\ \dot{w} &= 3u + 3v - w \end{aligned}$$

Aufgabe 13/9: Gegeben sei für a, b, c und $d \in \mathbb{R}$ das System

$$\begin{aligned} t\dot{u} &= au + bv \\ t\dot{v} &= cu + dv \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Beispiel: } t\dot{u} &= u + v \\ t\dot{v} &= -3u + 5v \end{aligned}$$

Zeige, daß durch die Substitution $t = e^s$ das System in ein homogenes lineares System mit konstanten Koeffizienten übergeht und löse das Beispiel.