

26.10.2007

①

VORBEREITUNGEN

Vorlesung : Differentialgleichungen I
WS 07/08
TUHH
TAUBERT

Bestandteile
Veranstaltung :

- Vorlesung
- Anleitungen
- Übungen

Anleitungen : ROTHE
25.10.07 Do 16.15-17.45
in diesem Hörsaal (19-Jährig)

Übungen : 12 Gruppen

- Rothe (4)
- Stenberg (2)
- Stumpf (2)
- Taubert (2)
- Vierling (2)

ÜBUNGSSCHEIN DGL I

- MINDESTENS 5 mal ANWESEND
- MINDESTENS 1 AUFGABE VORTRAGEN
- 50 % der MAXIMALZAHL von PUNKTEN (240)
d.h. 120 PUNKTE!
- GRUPPENARBEIT EMPFOHLEN
(3 - Personen)

VORLESUNGSUNTERLAGEN : NACHTRÄGLICH

<http://www.uni-hamburg.de>

Fakultäten . Department Mathematik . Studium
Informationen für Studierende . Lehrreport
Lehrreport TUVH . Lehrveranstaltungen .
Differentialgleichungen I .

www.math.uni-hamburg.de-teaching-report-tuh

DGL I

(für Studierende der Ing...)

INHALT

MATHEMATIK FÜR INGENIEURE (BAUD 2)

S. 137 - 280

R. Ausorge / J. Oberle

Akademie Verlag 2. Auflage



Universität Hamburg

Depart
Mather

Prof. Dr. Klaus Taubert / Dr. Kai Rothe

Differentialgleichungen I für Studierende der Ingenieurwissenschaften

Zeitplan im WiSe 2007/2008

Woche	Vorlesung	Seiten	Stichworte
1	Fr, 26.10.07	137-146	Beispiele gew. Diff.Gln., elementare Lösungsmethoden
2	Fr, 02.11.07	147-154	Lin. Diff.Gln. 1. Ordnung, exakte Diff.Gln., integrierende Faktoren
3	Fr, 09.11.07	155-163	Diff.Gln. 2. Ordnung, Existenz u. Eindeutigkeit bei Anfangswertaufgaben
4	Fr, 16.11.07	164-171	Existenz u. Eindeutigkeit bei Anfangswertaufgaben, Abhängigkeit v. Parametern
5	Fr, 23.11.07	172-177	Lineare Systeme 1. Ordnung
6	Fr, 30.11.07	178-184	Systeme 1. Ordnung m. konstanten Koeffizienten
7	Fr, 07.12.07	185-193	Lineare Diff.Gln. höherer Ordnung
8	Fr, 14.12.07	194-202	Stabilität, linearer Fall
9	Fr, 21.12.07	203-208	Stabilität, nichtlinearer Fall, Randwertaufgaben
10	Fr, 11.01.08	209-216	Randwertaufgaben, Variationsrechnung
11	Fr, 18.01.08	217-223	Lineare Randwertaufgaben 2. Ordnung, Eigenwertaufgaben
12	Fr, 25.01.08	224-234	Numerische Verfahren, Einschrittverfahren
13	Fr, 01.02.08	242-255	Mehrzielmethode zur Lösung von Randwertaufgaben
14	Fr, 08.02.08	269-280	Grundtypen partieller Diff.Gln.

Seitenzahlen nach Ansorge-Oberle, Mathematik für Ingenieure, Band 2, 2. Auflage 2000

Klaus Taubert (Stand: 04.10.2007)

DIFFERENTIALGLEICHUNGEN

WICHTIG



ÜBERALL

Elektrotechnik

Mechanik

Strömungsmechanik

Meereskunde

Meteorologie

:

Biologie

Chemie

Physik

DIFFERENTIALGLEICHUNGEN

DGL'S SIND GLEICHUNGEN IN DENEN DIE GESUCHTE FUNKTION UND ABLEITUNGEN DER FUNKTION AUFTRETEN.

Funktionen einer Variablen

~ gewöhnliche DGL's

Funktionen mehrerer Variablen

→ partielle DGL

Gewöhnliche DGL

$$y = y(t) \quad \frac{d}{dt} y(t) - y(t) = 0 \quad \leadsto y' - y = 0$$

Partielle DGL

$$u = u(x, y) \quad \frac{\partial^2}{\partial x^2} u(x, y) + \frac{\partial^2}{\partial y^2} u(x, y) = 0$$

$$\leadsto u_{xx} + u_{yy} = 0$$

Beispiele für gewöhnliche Differentialgleichungen

$$\bullet \quad y' + \frac{y}{t} = 0$$

$$\bullet \quad y' - \mu + y^2 = 0 \quad \mu \in \mathbb{R}$$

$$\bullet \quad c' + 0,0012(c - 1,75) = 0$$

GEWÖHNLICHE DGL

7

DEFINITION

$$F(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(m)}(t)) = 0 \quad (*)$$

$$F: [a, b] \times \underbrace{\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \dots \times \mathbb{R}^n}_{1+m \text{ mal}} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

heißt implizites DGL-System der Ordnung m .

GESUCHT

$$y: [a, b] \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

y m -mal stetig differenzierbar
($y \in C^m[a, b]$)

derart, daß (*) für alle t erfüllt ist

Beispiel:

$$0 = F(t, y(t), y'(t)) = y'(t)y(t) - t y'^2(t) - \frac{1}{2}$$

$$F(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(m)}(t)) = 0 \quad (*)$$

Läßt sich (*) nach $y^{(m)}(t)$ auflösen

$$y^{(m)}(t) = f(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(m-1)}(t))$$

dann liegt ein explizites System von DGL vor

Falls F bzw. f nicht explizit von t abhängt

$$F(y(t), y'(t), \dots, y^{(m)}(t)) = 0$$

$$y^{(m)}(t) = f(y(t), y'(t), \dots, y^{(m-1)}(t))$$

dann heißt das System autonom

DGL'en besitzen regelhaft unendlich
viele Lösungen

Zusätzliche Bedingungen schränken die
Menge der Lösungen ein

• ANFANGSWERTAUFGABEN ~ AWA

$$y'(t) - f(t, y(t)) = 0$$

$$y(a) = y_a$$

$$a \leq t \leq b$$

$$y(t) \in \mathbb{R}^n$$

Beispiel ($n=1$)

$$y'(t) = y(t)$$

$$y(0) = 0$$

Lösungen

→

$$y(t) = C e^t, C \in \mathbb{R}$$

$$y(0) = C e^0 = C = 0$$

↓

$$y(t) \equiv 0$$

- RANDWERTAUFGABEN

$$y'(t) = f(t, y(t)) \quad a \leq t \leq b$$

$$\Gamma(y(a), y(b)) = 0$$

$$y(t) \in \mathbb{R}^n$$

$$\Gamma: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

Beispiel ($n=1$)

$$y'(t) = y(t) \quad \overset{\text{Lösung}}{\sim} \quad y(t) = Ce^t, \quad C \in \mathbb{R}$$

$$y(0) + y(1) = 1$$

$$y(0) + y(1) = Ce^0 + Ce^1 \stackrel{!}{=} 1$$

$$\Rightarrow C = \frac{1}{1+e}$$

$$y(t) = \frac{1}{1+e} e^t$$

BEISPIELE

11

Bevölkerungsmodell:

$N(t)$ Population zum Zeitpunkt t

$N(t+\Delta t)$ " " $t+\Delta t$

$$\frac{\Delta N}{\Delta t} = \frac{N(t+\Delta t) - N(t)}{\Delta t} \approx (b-d) N(t)$$

↑ ↑
Geburtenrate Sterberate

$$\Delta t \rightarrow 0$$

$$N'(t) = (b-d) N(t)$$

$$N(t_0) = N_0$$

Explizite
Ordnung 1
autonom
AWALe

$$N(t) = N_0 e^{(b-d)(t-t_0)}$$

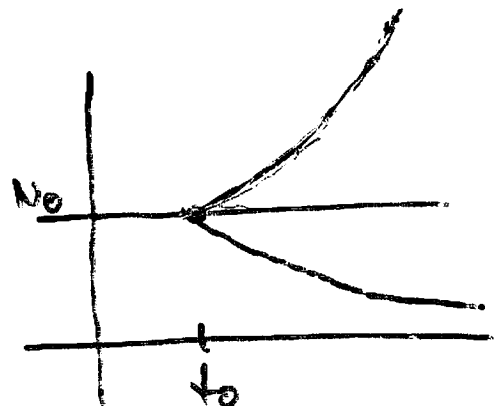
löst die AWALe.

$b > d$ Exponen... wachsend

$$b = d$$

$$b < d$$

Exponen... fallend



Bevölkerungsmodell (Verhulst)

$$N'(t) = \lambda N(t)(K - N(t))$$
$$= \lambda K N(t) - \lambda N^2(t)$$

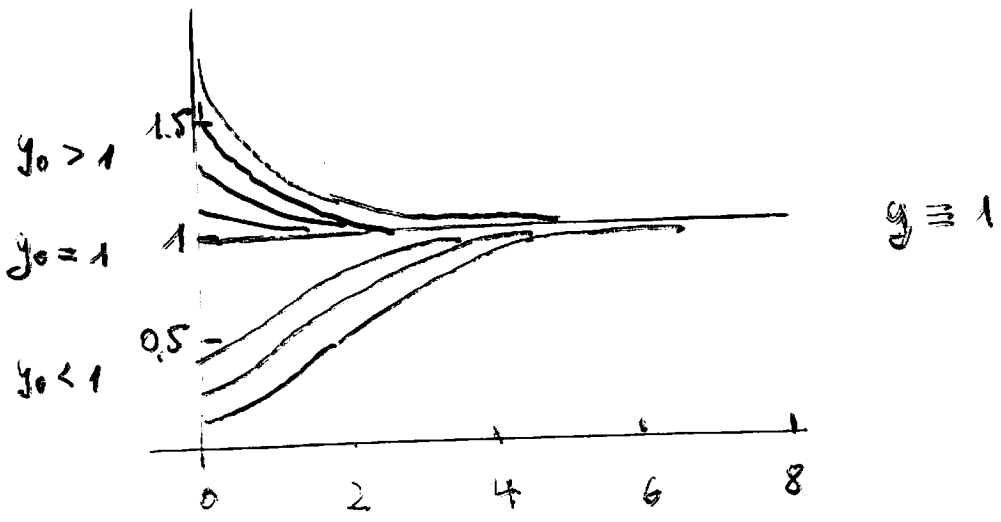
geburtsterate λK $\lambda N(t)$ - sterberate

$$N(t) = \frac{K N_0}{N_0 + (K - N_0) e^{-\lambda K (t - t_0)}}$$

$$N(t_0) = N_0$$

Der Fall

$$y' = y - y^2$$
$$y(0) = y_0$$



Lösungen der topistischen Gleichung

Beispiel (Newton'sche Abkühlung)

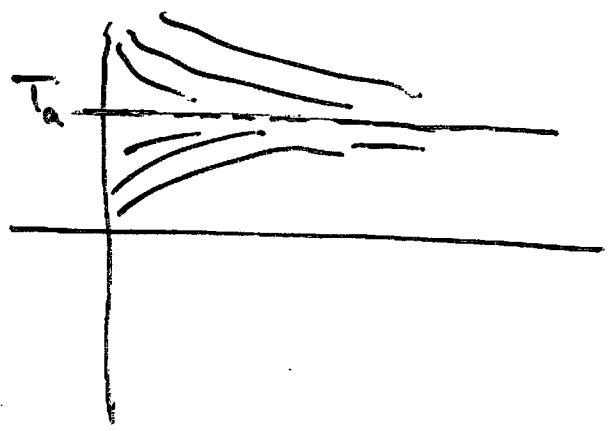
$$\frac{dT(t)}{dt} = \frac{kF}{cm} (T_a(t) - T(t))$$

- $T_a(t)$ Aufenthaltstemperatur
- m Masse
- F Oberfläche
- c Spezifische Wärme
- k Proportionalitätsfaktor

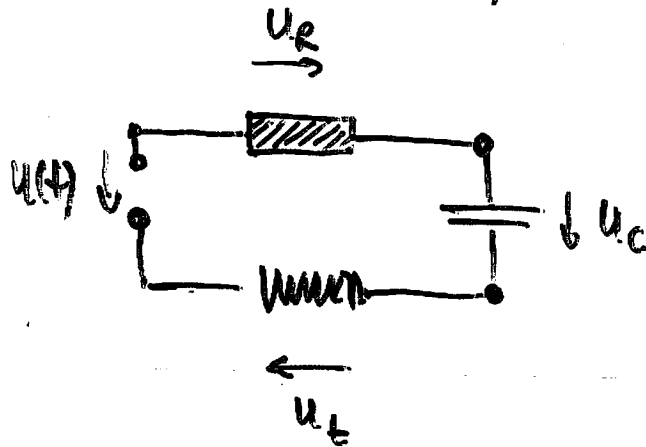
f. B

$$T_a(t) = T_a = \text{Konstante}$$

$\Rightarrow T(t) = T_a$ Lösung



BEISPIEL (Schwingkreis)



$$u_R + u_C + u_L = u(t)$$

(I, u) Relationen

$$\begin{aligned} u_R &= RI \\ u_L &= L\dot{I} \\ I &= C\dot{u}_C \end{aligned} \quad \left. \begin{aligned} &= RC\dot{u}_C \\ &= LC\ddot{u}_C \end{aligned} \right\} (\cdot) = \frac{d}{dt}()$$

$$LC\ddot{u}_C + RC\dot{u}_C + u_C = u(t)$$

$$\ddot{u}_C = -\frac{R}{L}\dot{u}_C - \frac{1}{LC}u_C + \frac{1}{LC}u(t)$$

(explizite DGL. zweiter Ordnung)

(RCL-Glied)

Umschreibung von Systeme höherer Ordnung
in Ordnung 1 Systeme

Beispiel:

$$\ddot{u}_c = -\frac{R}{L} \dot{u}_c - \frac{1}{LC} u_c + \frac{1}{LC} u(t)$$

$$y_1(t) = u_c(t)$$

$$y_2(t) = \dot{u}_c(t)$$

$$\dot{y}_1 = y_2$$

$$\dot{y}_2 = -\frac{R}{L} y_2 - \frac{1}{LC} y_1 + \frac{1}{LC} u(t)$$

$$y(t) = \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix}$$

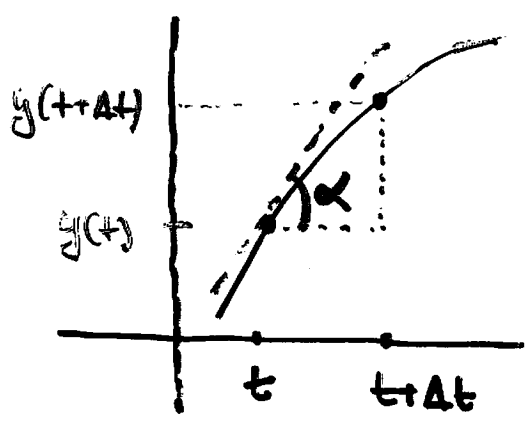
$$\dot{y}(t) = f(t, y(t))$$

System 1. Ordnung, explizit, nichtautonom

GEOMETRISCHE DEUTUNG EINER DGL erster Ordnung (n=1)

$$\dot{y}(t) = f(t, y(t))$$

y(.) sei eine Lösung der DGL



$$\frac{y(t+\Delta t) - y(t)}{\Delta t}$$

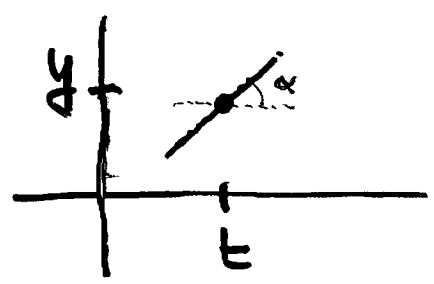
$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{y(t+\Delta t) - y(t)}{\Delta t} = \tan \alpha$$

$$\tan \alpha = f(t, y(t))$$

D.h. Eine Lösung durch den Punkt (t, y(t)) hat die Steigung α mit

$$\tan \alpha = f(t, y(t))$$

Jedem Punkt (t, y) ∈ ℝ² wird nun das Tripel
(t, y, f(t, y))
zugeordnet (Linienelement)

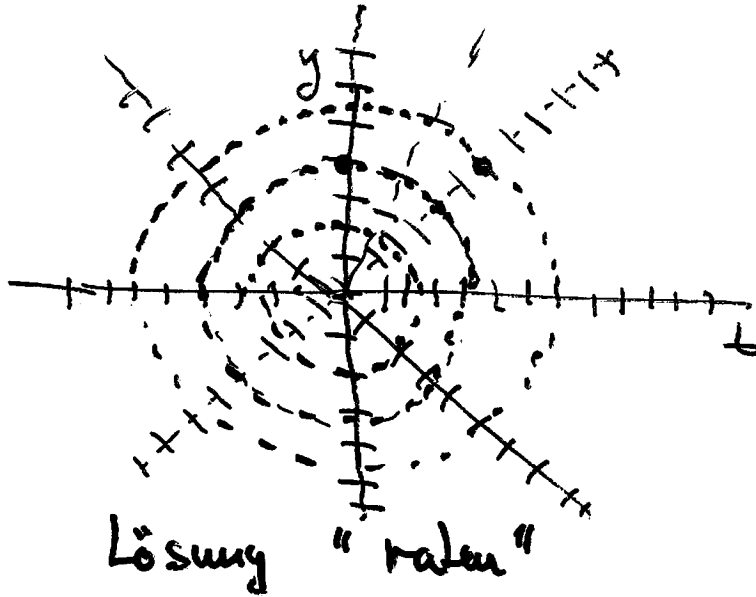


Zeichnet man "hinreichend" viele Linienelemente (Richtungsfeld) für eine DGL

$$y' = f(t, y)$$

Dann bekommt man häufig einen Eindruck über das Verhalten der Lösungen

z.B.



$$y^2(t) + t^2 = r^2$$

$$\frac{d}{dt} : 2y(t)y'(t) + 2t = 0$$

$$y' = -\frac{t}{y}$$

"GERADEN DURCH DEN PUNKT (0,0) SIND MENGEN AUF DENEN ALLE LÖSUNGEN DER DGL DIE GLEICHE STEIGUNG HABEN"

"RICHTUNGSFELD WIE OBEN" !!!

Elementare Lösungsmethoden

19

1) Separierbare DGL $y' = f(t)g(y)$

$y(t)$ sei Lösung
 $g(y) \neq 0$

$$\frac{y'(t)}{g(y(t))} = f(t)$$

$$\int_{t_0}^t \frac{y'(z)}{g(y(z))} dz = \int_{t_0}^t f(z) dz$$

$H(y)$ sei Stammfunktion zu $\frac{1}{g(y)}$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} H(y(t)) = \frac{y'(t)}{g(y(t))}$$

$$H(y(t)) - H(y(t_0)) = \int_{t_0}^t f(z) dz$$

H^{-1} existiert (!)

$$y(t) = H^{-1} \left(H(y(t_0)) + \int_{t_0}^t f(z) dz \right)$$

FORMALE VORGEHENSWEISE :

$$\frac{dy}{dt} = f(t)g(y) \rightarrow \frac{dy}{g(y)} = f(t) dt$$

$$\rightarrow \int_{y_0}^y \frac{1}{g(y)} dy = \int_{t_0}^t f(\tau) d\tau$$

$$\rightarrow H(y) - H(y_0) = \int_{t_0}^t f(\tau) d\tau$$

$$y = H^{-1}\left(H(y_0) + \int_{t_0}^t f(\tau) d\tau\right) !!!$$

Beispiel:

$$y' = -\frac{t}{y}$$

$$\frac{dy}{dt} = -\frac{t}{y} \rightarrow (dy)y = -t dt$$

$$\rightarrow \int_{y_0}^y y dy = -\int_{t_0}^t \tau d\tau \rightarrow \frac{1}{2}y^2 - \frac{1}{2}y_0^2 = -\left(\frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{2}t_0^2\right)$$

$$y^2 + t^2 = (y_0^2 + t_0^2)$$

$$y^2(t) = -t^2 + (y_0^2 + t_0^2)$$

2. Homogene DGL

$$y' = f\left(\frac{y}{t}\right)$$

Substitution:

$$u = \frac{y}{t} \quad \leadsto \quad y = ut$$

$$y' = (ut)' = u't + u$$

$$y' = f\left(\frac{y}{t}\right)$$

$$u't + u = f(u)$$

$$u' = \frac{f(u) - u}{t}$$

Typ: Separierbar !!!