

**1. Aufgabe**

11 Punkte

a):  $y_1 = e^{ct}$  eingesetzt in die DGL (\*) ergibt

$$\begin{aligned} tc^2e^{ct} - c(1+3t)e^{ct} + 3e^{ct} &= 0 \\ \Leftrightarrow t(c^2 - 3c) + 3 - c &= 0 \\ \Leftrightarrow c &= 3 \\ \text{Koeffi.-Vgl.} \end{aligned}$$

 $y_1 = e^{3t}$  ist eine Lösung von (\*).

b):

$$\begin{aligned} y = ve^{3t} &\Rightarrow y' = v'e^{3t} + 3ve^{3t} \\ &\Rightarrow y'' = v''e^{3t} + 6e^{3t}v' + 9ve^{3t}. \end{aligned}$$

Eingesetzt in die DGL (\*) ergibt sich

$$v''t + v'(3t - 1) = 0.$$

Mit der Substitution  $v' =: u$  erhalten wir

$$\frac{u'}{u} = \frac{1}{t} - 3 \Rightarrow u = cte^{-3t}.$$

Wir setzen  $c = 1$  und erhalten

$$v = \int u = \int te^{-3t} dt = -\frac{1}{3}te^{-3t} + \int \frac{1}{3}e^{-3t} dt = \left(-\frac{1}{3}t - \frac{1}{9}\right)e^{-3t}.$$

Damit erhalten wir die zu  $y_1$  linear unabhängige Lösung

$$y = v y_1 = -\frac{1}{3}t - \frac{1}{9}.$$

Als allgemeine Lösung erhalten wir

$$y_{\text{allg.}} = c_1 e^{3t} + c_2(1 + 3t).$$

## 2. Aufgabe

11 Punkte

a): Mit dem Hinweis erhält man

$$A \begin{pmatrix} -5 \\ 3 - i \end{pmatrix} = (1 + i) \begin{pmatrix} -5 \\ 3 - i \end{pmatrix}.$$

Die Eigenwerte und die zugehörigen Eigenvektoren sind komplex konjugiert zueinander und wir erhalten somit die komplexen Lösungen

$$\vec{z}_1 = e^{(1+i)t} \begin{pmatrix} -5 \\ 3 - i \end{pmatrix}, \quad \vec{z}_2 = e^{(1-i)t} \begin{pmatrix} -5 \\ 3 + i \end{pmatrix}.$$

Ein reelles Fundamentalsystem erhalten wir, indem wir Real- und Imaginärteil von  $z_1$  bilden.

Es gilt  $e^{(1+i)t} = e^t(\cos t + i \sin t)$  und wir erhalten als reelles Fundamentalsystem

$$\vec{x}_1 = \operatorname{Re} z_1 = e^t \begin{pmatrix} -5 \cos t \\ 3 \cos t + \sin t \end{pmatrix},$$
$$\vec{x}_2 = \operatorname{Im} z_2 = e^t \begin{pmatrix} -5 \sin t \\ 3 \sin t - \cos t \end{pmatrix}.$$

b): Die Anfangsbedingung liefert folgende Gleichung für die Koeffizienten  $c_1, c_2$  der allgemeinen Lösung  $\vec{x} = c_1 \vec{x}_1 + c_2 \vec{x}_2$ :

$$c_1 \vec{x}_1(0) + c_2 \vec{x}_2(0) = c_1 \begin{pmatrix} -5 \\ 3 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

und wir erhalten als Lösung des Anfangswertproblems

$$\vec{x} = -\frac{1}{5} \vec{x}_1 - \frac{13}{5} \vec{x}_2.$$

### 3. Aufgabe

8 Punkte

Für die Gleichgewichtspunkte erhalten wir

$$\vec{0} = \vec{F}(\vec{x}) \Leftrightarrow \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ \pi k \end{pmatrix}, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

Für die Jacobimatrix erhalten wir

$$J_{\vec{F}} = \begin{pmatrix} \cos(x+y) & \cos(x+y) \\ 1+3x^2 & 0 \end{pmatrix}$$

Um das Stabilitätsverhalten zu bestimmen unterscheiden wir nun die Fälle  $k$  gerade und  $k$  ungerade.

Im Fall

(i)  $k = 2n + 1$  erhalten wir für die Jacobimatrix  $J_{\vec{F}}(0, \pi k) = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ .

Sie hat die Eigenwerte

$$\lambda_{1/2} = -\frac{1}{2} \pm i\frac{\sqrt{3}}{2},$$

deren Realteile negativ sind.

Folglich sind für  $k = 2n + 1$  die GGPe asymptotisch stabil.

Im Fall

(ii)  $k = 2n$  erhalten wir für die Jacobimatrix  $J_{\vec{F}}(0, \pi k) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ .

Sie hat die Eigenwerte

$$\lambda_{1/2} = \frac{1}{2} \pm \frac{\sqrt{5}}{2},$$

d.h. einen positiven und einen negativen Eigenwert.

Folglich sind für  $k = 2n$  die GGPe instabil.

#### 4. Aufgabe

10 Punkte

a): Eine stationäre Lösung  $u(x, t) = f(x)$  erfüllt

$$0 = u_{xx} + u,$$

ist also von der Form

$$u = c_1 \sin x + c_2 \cos x.$$

Über die Randbedingungen erhalten wir für die Koeffizienten  $c_1, c_2$  die Gleichungen

$$u(0, t) = c_2 = 1,$$

$$u(1, t) = c_1 \sin 1 + c_2 \cos 1 = 0 \Rightarrow c_1 = -\cot 1$$

und damit

$$u(x, t) = -\cot 1 \sin x + \cos x.$$

b): Mit  $u(x, t) = X(x)T(t)$  ergibt sich aus der PDG (\*):

$$\dot{T}X = X''T + XT \Rightarrow \frac{\dot{T}}{T} = \lambda = \frac{X''}{X} + 1$$

und wir erhalten zusammen mit der Bedingung der homogenen Randwerte das folgende Randeigenwertproblem für  $X$ :

$$X'' = (\lambda - 1)X; \quad X(0) = 0 = X(1).$$