

Lin. DGL-Systeme mit konst. Koeff.: $I \subseteq \mathbb{R}$ Int., $n \in \mathbb{N}$,

$A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, $\vec{b}: I \rightarrow \mathbb{C}^n$ stetig, $\vec{y}_0 \in \mathbb{C}^n$, $x_0 \in I$

$$\vec{y}'(x) = A\vec{y}(x) \quad (\text{Hom})$$

$$\vec{y}'(x) = A\vec{y}(x) + \vec{b}(x) \quad (\text{Inhom})$$

$$\vec{y}'(x) = A\vec{y}(x) + \vec{b}(x), \vec{y}(x_0) = \vec{y}_0 \quad (\text{AwP})$$

zu (Hom): (i) A diagonalisierbar $\Rightarrow \exists \text{ EW } \lambda_1, \dots, \lambda_n, \exists \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n, \text{ Lsg.}$

$$\vec{y}(x) = c_1 e^{\lambda_1 x} \vec{v}_1 + \dots + c_n e^{\lambda_n x} \vec{v}_n, c_1, \dots, c_n \in \mathbb{C}$$

Für reelle A sind $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ und wir ersetzen $e^{\lambda_j x} \vec{v}_j / e^{\bar{\lambda}_j x} \vec{v}_j$ durch den Real- und Imaginärteil von $e^{\lambda_j x} \vec{v}_j$, falls $\lambda_j \notin \mathbb{R}$.

(ii) A nicht diag. $\Rightarrow$ Ist $\lambda \in \text{EW}$ mit alg. Vfh. m (d.h. m -fache Wst. des char. Pol), so berechne Lsg. $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_m$ von

$$(A - \lambda I)^m \vec{v} = 0.$$

Zugehörige Elemente des Fundamentalsystems sind

$$\vec{\Phi}_j(x) = e^{\lambda_j x} \left(\vec{v}_j + x(A - \lambda_j I)\vec{v}_j + \dots + \frac{x^{m-1}}{(m-1)!} (A - \lambda_j I)^{m-1} \vec{v}_j \right),$$

was nach Abarbeiten aller EW n Int. liefert.

Schönste Lsg.: Löse $(A - \lambda I)\vec{v} = 0$, erweitere zu

Lsg.-Raum von $(A - \lambda I)^2 \vec{v} = 0$, etc. Lsg.-Raum von $(A - \lambda I)^m \vec{v} = 0$

zu (Inhom): Ist $\underline{\Phi}(x) = (\vec{\Phi}_1(x) \dots \vec{\Phi}_n(x))$ und $\{\vec{\Phi}_1, \dots, \vec{\Phi}_n\}$ das FS,

so ist die Lösung

$$\vec{y}(x) = c_1 \vec{\Phi}_1(x) + \dots + c_n \vec{\Phi}_n(x) + \underline{\Phi}(x) \int \underline{\Phi}(x)^{-1} \vec{b}(x) dx$$

$$= \underline{\Phi}(x) \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} + \underline{\Phi}(x) \int \underline{\Phi}(x)^{-1} \vec{b}(x) dx.$$

zu (AwP): Bestimme $\begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix}$ durch Einsetzen von $x = x_0$ bzw.

$$\vec{y}(x) = \underline{\Phi}(x) \underline{\Phi}(x_0)^{-1} \vec{y}_0 + \underline{\Phi}(x) \int_{x_0}^x \underline{\Phi}(t)^{-1} \vec{b}(t) dt.$$

Matrix-Exp.-Fkt.: $e^{tA} := \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(tA)^k}{k!}$ existiert immer.

$$\bullet e^{tA} = \underline{\Phi}(t) \cdot \underline{\Phi}(0)^{-1}$$

$$\bullet e^{tA} = S^{-1} e^{tD} S, \text{ falls } A = S^{-1} D S$$

$$\bullet D = \begin{pmatrix} d_1 & 0 \\ 0 & d_n \end{pmatrix} \Rightarrow e^{tD} = \begin{pmatrix} e^{td_1} & 0 \\ 0 & e^{td_n} \end{pmatrix}.$$

Gilt auch
für $A=A(x)$