



**Ausgabe:** Donnerstag, 13.11.2014

**Abgabe:** Donnerstag, 20.11.2014, 10:00 Uhr, in den Briefkästen auf F4

## Analysis III

### 4. Übungsblatt

**Aufgabe 13** (Variation der Konstanten) (4 Punkte)

1. Lösen Sie mittels Variation der Konstanten das skalare lineare Anfangswertproblem  $\dot{y}(t) = 2ty(t) + t^3$  mit allgemeinem Anfangswert  $y(0) = y_0$ .
2. Lösen Sie die Bernoulli-Gleichung  $\dot{y}(t) = -ty(t) + ty^3(t)$  mit Anfangswert  $y(0) = 1$  mittels Transformation auf ein äquivalentes lineares Problem.

**Aufgabe 14** (Fundamentalsystem) (4 Punkte)

Bestimmen Sie ein reelles Fundamentalsystem des Systems linearer Differenzialgleichungen

$$\dot{x}_1(t) = x_3(t) \quad \dot{x}_2(t) = -x_4(t) \quad \dot{x}_3(t) = x_1(t) \quad \dot{x}_4(t) = x_2(t).$$

**Aufgabe 15** (Lineare Probleme höherer Ordnung) (4 Punkte)

Lösen Sie das lineare Anfangswertproblem

$$\ddot{x}(t) = x(t) + 1, \quad x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 0, \quad \ddot{x}(0) = 0, \quad \dddot{x}(0) = 0.$$

**Aufgabe 16** (Lösen durch Jordanisierung) (8 Punkte)

1. Betrachten Sie die lineare Differenzialgleichung

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \\ \dot{x}_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix}.$$

- a) Zeigen Sie, dass  $v_1 = (1, 0, 0)$  und  $v_2 = (0, 1, 1)$  eine Basis des Eigenraums der Systemmatrix bilden, die sich aber nicht durch einen Hauptvektor zu einer Jordanbasis ergänzen lässt.
  - b) Bestimmen Sie eine Jordanbasis und die Jordansche Normalform des Problems.
2. a) Bestimmen Sie die Jordansche Normalform  $J$  und eine zugehörige Transformationsmatrix  $U$  – deren Spalten gerade eine Jordanbasis bilden – zur Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix},$$

so dass die Matrixgleichung  $A = UJU^{-1}$  erfüllt ist.

- b) Lösen Sie das homogene Anfangswertproblem  $\dot{x}(t) = Ax(t)$  mit  $x(0) = (1, 1, 1, 1, 1, 1)$ .