

### 3.2 Gewöhnliche Differentialgleichungen mit konstanten Koeffizienten

nochmals:  $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x = 0 \quad (*)$  linear, homogen

→ systematische Lösung von Dgl dieses Typs

Ansatz:  $x(t) = A e^{\alpha t}$  dh. Annahme einer speziellen Form für die Lösung

$$\Rightarrow x'(t) = A \alpha e^{\alpha t} = \alpha x(t)$$

$$x''(t) = \alpha^2 x(t)$$

⋮

$$x^{(n)}(t) = \alpha^n x(t)$$

einsetzen in (\*) ergibt

$$\alpha^2 x(t) + \omega^2 x(t) = 0, \quad \text{für } A \neq 0 \text{ dh. } x(t) \neq 0 \text{ folgt}$$

$$\boxed{\alpha^2 + \omega^2 = 0} \quad \rightarrow \quad \alpha_{1/2} = \pm i\omega \quad (\omega \in \mathbb{R})$$

dh. Reduzierung der Dgl. auf eine algebraische Gleichung!

⇒ Lösungen der Dgl

$$x_1(t) = A_1 e^{i\omega t}, \quad x_2(t) = A_2 e^{-i\omega t}$$

Dgl ist linear und homogen ⇒ allgemeine Lösung  $x(t)$  ist die Linearkombination  $x_1(t) + x_2(t)$

$$\boxed{x(t) = A_1 e^{i\omega t} + A_2 e^{-i\omega t}} \quad A_i \in \mathbb{C}$$

Umschreiben in sin und cos:

$$\begin{aligned}
 x(t) &= A_1 (\cos \omega t + i \sin \omega t) + A_2 (\cos \omega t - i \sin \omega t) \\
 &= \underbrace{(A_1 + A_2)}_{=: B_1} \cos \omega t + \underbrace{(iA_1 - iA_2)}_{=: B_2} \sin \omega t \\
 &= B_1 \cos \omega t + B_2 \sin \omega t
 \end{aligned}$$

allgemeine, homogene, gewöhnliche Dgl mit konstanten Koeffizienten

$$a_n x^{(n)}(t) + a_{n-1} x^{(n-1)}(t) + \dots + a_1 x'(t) + a_0 x(t) = 0$$

Ansatz auch hier:  $x(t) = A e^{\alpha t}$

$$\Rightarrow a_n \alpha^n x(t) + a_{n-1} \alpha^{n-1} x(t) + \dots + a_1 \alpha x(t) + a_0 x(t) = 0$$

für  $A \neq 0$  folgt also

$$a_n \alpha^n + a_{n-1} \alpha^{n-1} + \dots + a_1 \alpha + a_0 = 0$$

$\alpha_i$  seien die Lösungen dieser algebraischen Gleichung ( $i=1, \dots, n$ )

$\Rightarrow$  allgemeine Lösung

$$x(t) = \sum_{i=1}^n A_i e^{\alpha_i t}$$

warum geht das nur bei konstanten Koeffizienten?

Beispiel:  $x''(t) - t \cdot x(t) = 0$

Ansatz:  $x(t) = A e^{\alpha t}$

$$\Rightarrow \alpha^2 x(t) - t x(t) = 0$$

$$\alpha^2 = t \quad \alpha = \pm \sqrt{t}$$

Achtung! in  $x''(t) = \alpha^2 x(t)$  wird  $\alpha$  unabhängig von  $t$  angenommen!

nächstes Beispiel:

$$x''(t) - 2x'(t) + x(t) = 0 \quad (*)$$

$$x(t) = A e^{\alpha t} \Rightarrow \alpha^2 - 2\alpha + 1 = 0$$

$$(\alpha - 1)^2 = 0 \quad \alpha_1 = \alpha_2 = 1$$

$$\Rightarrow x_1(t) = A e^t$$

↳ entartete Lösung der algebraischen Gleichung

wie lautet die zweite Lösung?

Ansatz  $x_2(t) = x_1(t) f(t)$

$$\Rightarrow x_2'(t) = x_1'(t) f(t) + x_1(t) f'(t)$$

$$= x_1(t) (f'(t) + f''(t))$$

$$x_2''(t) = x_1'(t) (f'(t) + f''(t))$$

$$+ x_1(t) (f''(t) + f'''(t))$$

$$= x_1(t) (f''(t) + 2f'''(t) + f''''(t))$$

↑ siehe oben  
 $\alpha_1 = \alpha_2 = 1$   
 hier!  
 $\Rightarrow x_1(t) = x_1'(t)$

einsetzen in (\*) ergibt

$$x_1(t) \left( f(t) + 2f'(t) + f''(t) - 2f(t) - 2f'(t) + f(t) \right) = 0$$

$$\underbrace{x_1(t)}_{\neq 0} f''(t) = 0$$

$$\Rightarrow f''(t) = 0$$

$$f'(t) = C$$

$$f(t) = Ct + B$$

$\Rightarrow$  die zweite Lösung lautet

$$x_2(t) = A e^t (Ct + B)$$

und damit folgt für die allgemeine Lösung

$$x(t) = (A + Bt) e^{kt}$$

Achtung, nicht dieselben  
 A, B

### physikalisches Beispiel:

Masse an eine Feder mit zusätzlicher Reibung der Form

$$-2\gamma \frac{dx}{dt} \quad (\text{d.h. proportional der Geschwindigkeit})$$

Dgl: 
$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\gamma \frac{dx}{dt} + \omega^2 x = 0$$

Ansatz:  $x(t) = A e^{\alpha t} \Rightarrow \alpha^2 + 2\gamma\alpha + \omega^2 = 0$

die beiden Lösungen für  $\alpha$  lauten

$$\alpha_{1/2} = -\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega^2}$$

Fallunterscheidung1,  $\omega > \gamma$  schwache Dämpfung

$$\gamma^2 - \omega^2 < 0$$

$$\sqrt{\gamma^2 - \omega^2} = i \sqrt{\omega^2 - \gamma^2} = i \omega' \quad \omega' \text{ reell}$$

$$\alpha_{1/2} = -\gamma \pm i \omega'$$

2,  $\omega = \gamma$  mittlere Dämpfung (aperiodische Grenzfall)

$$\alpha_1 = \alpha_2 = -\gamma$$

3,  $\omega < \gamma$  starke Dämpfung (Kriechfall)

$$\gamma^2 - \omega^2 > 0$$

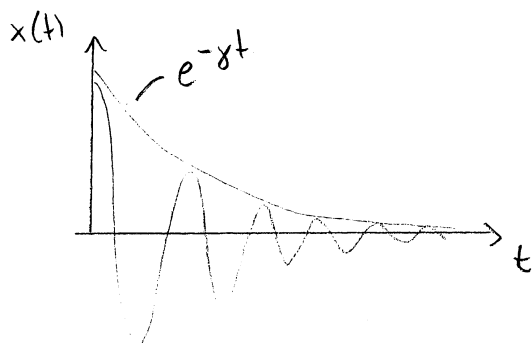
$$\alpha_{1/2} = -\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega^2} \quad \text{beide} < 0$$

Diskussion der einzelnen Fälle

1, schwache Dämpfung

$$\begin{aligned} \text{allgemeine Lösung} \quad x(t) &= e^{-\gamma t} [A e^{i\omega' t} + B e^{-i\omega' t}] \\ &= e^{-\gamma t} [C \cos \omega' t + D \sin \omega' t] \end{aligned}$$

physikalische Lösung: C und D reell



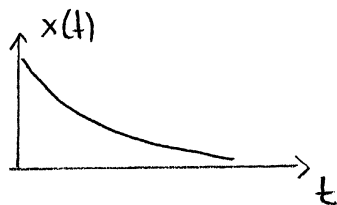
→ gedämpfte Schwingung mit  
Frequenz  $\omega' = \sqrt{\omega^2 - \gamma^2} < \omega$

2, aperiodischer Grenzfall

$$\gamma \rightarrow \omega \quad \text{d.h.} \quad \omega' \rightarrow 0$$

Periode der gedämpften Schwingung  $\rightarrow \infty$

allgemeine Lösung  $x(t) = (A + Bt) e^{-\gamma t}$

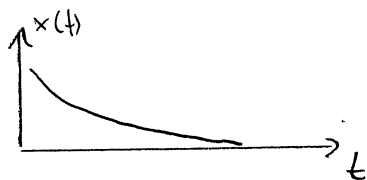


$\hookrightarrow$  da  $\alpha_1 = \alpha_2$

3, starke Dämpfung

allgemeine Lösung:  $x(t) = A_1 e^{-\gamma_1 t} + A_2 e^{-\gamma_2 t}$

$$\text{mit } \gamma_{1/2} = \gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega^2} \quad \text{beide} > 0$$



stärkeren Abfall als in 2!

dominierende Terme für große t:

2,  $Bt e^{-\gamma t}$

3,  $A_2 e^{-\gamma_2 t}$

$$\gamma_2 = \gamma - \sqrt{\gamma^2 - \omega^2}$$

Erweiterung auf den inhomogenen Fall

speziell:  $\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = f(t) \quad (*)$

mit  $f(t) = F e^{i\Omega t}$

Ansatz:  $x(t) = x_0 e^{i\Omega t}$

dasselbe  $\Omega$  wie in  $f(t)$  !

$$\Rightarrow x'(t) = i\Omega x_0 e^{i\Omega t}$$

$$x''(t) = -\Omega^2 x_0 e^{i\Omega t}$$

einsetzen in (\*) ergibt

$$-\Omega^2 x_0 e^{i\Omega t} + \omega^2 x_0 e^{i\Omega t} = \bar{F} e^{i\Omega t}$$

$$x_0 (\omega^2 - \Omega^2) = \bar{F} \quad x_0 = \frac{\bar{F}}{\omega^2 - \Omega^2}$$

$$\Rightarrow x_p(t) = \frac{\bar{F}}{\omega^2 - \Omega^2} e^{i\Omega t}$$

spezielle Lösung, keine freien Parameter

allgemeine Lösung -

$$x(t) = \frac{\bar{F}}{\omega^2 - \Omega^2} e^{i\Omega t} + A_1 e^{i\omega t} + A_2 e^{-i\omega t}$$

$A_1, A_2$  beliebig (festgelegt durch Anfangsbedingungen)

Falls Zeit bleibt: Beweis !