

letzte Vrlsg.:

- allg. DGL:
(1. Ordnung)

$$y' = f(y, x)$$

- Spezielle Lsg. $Y(x)$ zum AW
 Y_0 bei $x = x_0$ erfüllt:

$$(i) \quad Y'(x) = f(Y(x), x)$$

für alle $x \in [x_1, x_2]$

$$(ii) \quad Y(x_0) = Y_0$$

- homogene lineare DGL:

$$y' = g(x) y$$

$$\leadsto Y(x) = Y_0 e^{\int_{x_0}^x g(\alpha) d\alpha}$$

z. B.

$$y' = \lambda y$$

$$\rightarrow y(x) = y_0 e^{\lambda(x-x_0)}$$

• inhomogene lineare DGL:

$$y' = \underline{g(x)} y + \underline{f(x)} \quad (*)$$

\rightarrow allg. Lsg. :

$$y(x) = y_c(x) + y_s(x)$$

allg. Lsg. von

$$y' = g(x)y$$

spezielle

Lsg. von (*)

- Separierbare DGL:

$$y' = g(x) h(y)$$

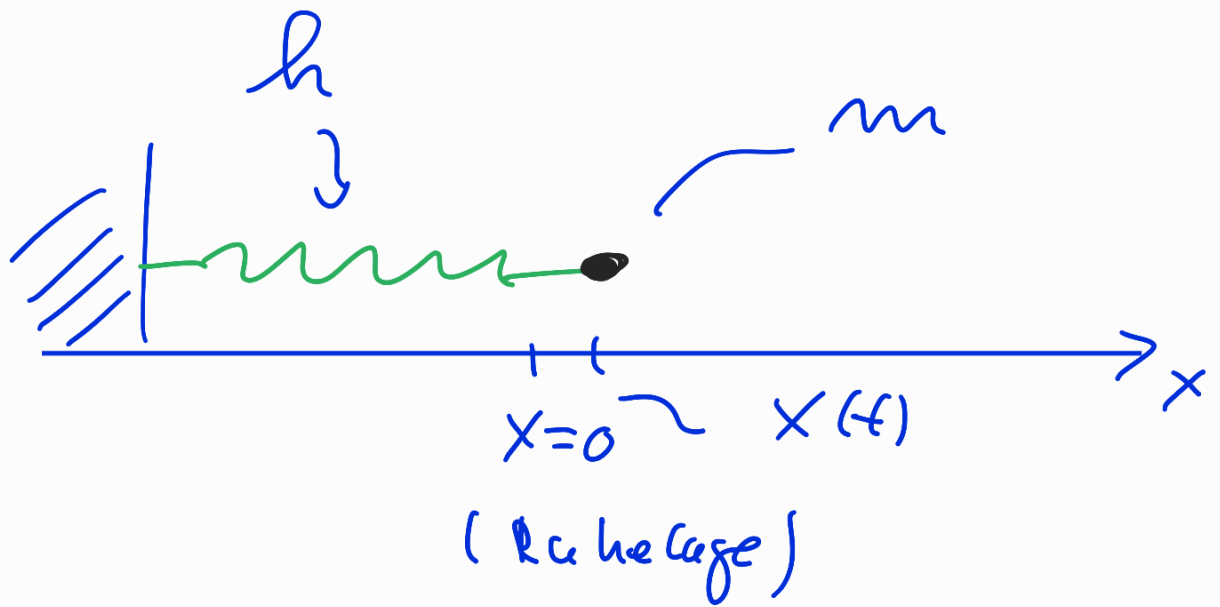
↳ Lsg. $y(x)$ zum AN y_0 bei $x=x_0$
bestimmt durch

$$\int_{y_0}^{\underline{y(x)}} \frac{dy}{h(y)} = \int_{x_0}^x g(u) du$$

„Trennung der Variablen“

Heute: DGL. 2. Ordnung
am Beispiel des

Harmonischer Oszillator mit Dämpfung



Federkraft: $\vec{F}(x) = -h x$

Reibungskraft: $\vec{F}_r(\dot{x}) = -\gamma m \dot{x}$

Newton:

$$\begin{aligned} m \ddot{x}(t) &= \vec{F}(x(t)) + \vec{F}_r(\dot{x}(t)) \\ &= -h x(t) - \gamma m \dot{x}(t) \end{aligned}$$

↳ $\ddot{x}(t) + \gamma \dot{x}(t) + \frac{h}{m} x(t) = 0$ ←

↑ DGL 2. Ordnung (linear, homogen)

Problem: finde "Bahn" $x(t)$ für

Anfangswert $x_0 = x(t_0)$

Anfangsgeschw. $v_0 = \dot{x}(t_0)$

bei $t = t_0$

Lösungsmethode: bestimme

Spezielle Lsgen der DGL

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{k}{m} x = 0 \quad (*)$$

mittels Exponentialansatz

$$x(t) = e^{\lambda t} \quad \lambda = ?$$



$$\dot{x}(t) = \lambda x(t)$$

$$\ddot{x}(t) = \lambda^2 x(t)$$

in DGL (*) eingesetzt:

$$\underbrace{\left(\lambda^2 + \gamma \lambda + \frac{h}{m} \right)}_{\geq 0!} x(t) = 0$$

↳ Bestimmungsgleichung für λ :

$$\lambda^2 + \gamma \lambda + \frac{h}{m} = 0$$

$$\Leftrightarrow \left(\lambda + \frac{\gamma}{2} \right)^2 = \frac{\gamma^2}{4} - \frac{h}{m}$$

$$\lambda_{1/2} = -\frac{\gamma}{2} \pm \sqrt{\frac{\gamma^2}{4} - \frac{h}{m}}$$

↳ Lsg. en

$$x_1(t) = e^{\lambda_1 t}, \quad x_2(t) = e^{\lambda_2 t}$$

2 → allg. Lsg.:

$$\begin{aligned}x(t) &= \kappa_1 x_1(t) + \kappa_2 x_2(t) \\ &= \kappa_1 e^{\lambda_1 t} + \kappa_2 e^{\lambda_2 t}\end{aligned}$$

$$\lambda_{1/2} = -\frac{\gamma}{2} \pm \sqrt{\frac{\gamma^2}{4} - \frac{b}{m}}$$

Fallunterscheidung

a) keine Dämpfung: $\gamma = 0$

b) schwache " " : $\frac{\gamma^2}{4} < \frac{b}{m}$

c) starke " " : $\frac{\gamma^2}{4} > \frac{b}{m}$

d) Grenzfall : $\frac{\gamma^2}{4} = \frac{b}{m}$

$$a) \quad \gamma = 0 : \quad \ddot{x} - \frac{b}{m} x = 0$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \lambda_{1/2} &= \pm \sqrt{-\frac{b}{m}} \\ &= \pm i \sqrt{b/m} \end{aligned}$$

$$\rightarrow x_1(t) = e^{+i\sqrt{b/m}t}, \quad x_2(t) = e^{-i\sqrt{b/m}t}$$

reelle Lösungen:

$$\begin{array}{l} x(t) \text{ Lsg.} \quad \Rightarrow \quad \text{Re } x(t) \text{ Lsg.} \\ \text{Im } x(t) \quad \text{"} \quad \text{"} \end{array} \quad \Bigg|$$

$$\ddot{x}(t) + \gamma \dot{x}(t) + \frac{b}{m} x(t) = 0$$

$$\rightarrow \text{Re}(\text{" " " "}) = 0$$

$$\rightarrow \underline{\underline{\text{Re } x(t)}} + \gamma \underline{\underline{\text{Re } \dot{x}(t)}} + \frac{b}{m} \underline{\underline{\text{Re } x(t)}} = 0 \quad \checkmark$$

veelle Lsgen:

$$\begin{aligned}\tilde{x}_1(t) &= \operatorname{Re} x_1(t) = \operatorname{Re} e^{i\sqrt{h/m}t} \\ &= \cos\left(\sqrt{\frac{h}{m}}t\right)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\tilde{x}_2(t) &= \operatorname{Im} x_1(t) = \operatorname{Im} e^{i\sqrt{h/m}t} \\ &= \sin\left(\sqrt{\frac{h}{m}}t\right)\end{aligned}$$

mit $\omega_0 := \sqrt{h/m}$ erhalten
wir allg. veelle Lsg.:

$$x(t) = \kappa_1 \cos(\omega_0 t) + \kappa_2 \sin(\omega_0 t)$$

$$\hookrightarrow x(0) = \kappa_1$$

$$\dot{x}(0) = \omega_0 \kappa_2$$

→ Lsg. mit $X(0) = X_0$ und
 $\dot{X}(0) = v_0$

(auslet):

$$X(t) = X_0 \cos(\omega_0 t) + \frac{v_0}{\omega_0} \sin(\omega_0 t)$$

b) Schwache Dämpfung:

$$\frac{\gamma^2}{4} < h/m$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \lambda_{1/2} &= -\frac{\gamma}{2} \pm \sqrt{\frac{\gamma^2}{4} - h/m} \\ &= -\frac{\gamma}{2} \pm \sqrt{(-1) \left(\frac{h}{m} - \frac{\gamma^2}{4} \right)} \end{aligned}$$

$\Rightarrow i$ > 0

$$\lambda_{1/2} = -\frac{\gamma}{2} + i\omega$$

$$\text{mit } \omega = \sqrt{h/m - \gamma^2/4}$$

$$(\leadsto \omega < \omega_0)$$

\leadsto reelle Lsgen:

$$\tilde{x}_1(t) = \operatorname{Re} e^{\lambda_1 t}$$

$$= \operatorname{Re} \left(e^{-\gamma/2 t} e^{i\omega t} \right)$$

$$= e^{-\gamma/2 t} \cos(\omega t)$$

$$\tilde{x}_2(t) = \operatorname{Im} e^{\lambda_1 t}$$

$$= e^{-\gamma/2 t} \sin(\omega t)$$

↳ allg. velle Lsg:

$$x(t) = \kappa_1 \tilde{x}_1(t) + \kappa_2 \tilde{x}_2(t)$$

d. h.

$$x(t) = e^{-\frac{\gamma}{2}t} (\kappa_1 \cos(\omega t) + \kappa_2 \sin(\omega t))$$

↑
gedämpfte Schwingung!

