

DGL:

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

- spezielle Lsg. zum Anfangswert y_0 bei x_0

= Funktion $y(x)$ mit

$$(i) \quad y(x_0) = y_0$$

$$(ii) \quad y'(x) = f(y(x), x) \quad \text{für alle } x$$

- allgemeine Lsg. = Funktion $y_\lambda(x)$ mit frei

wählb. Parameter λ und

$$y'_\lambda(x) = f(y_\lambda(x), x) \quad \text{für alle } x$$

DGL-Typen

1) triviale DGL: $y' = f(x)$

$$\rightarrow y(x) = \int_{x_0}^x f(u) du + y_0$$

2) homogene lineare DGL

a) mit konstantem Koeff.:

$$y' = a y$$

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

$$\bullet y_\lambda(x) = \lambda e^{ax}$$

2) mit x -abhängigen Koeff.:

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

$$\rightarrow \bullet y(x) = y_0 e^{\int_{x_0}^x g(u) du}$$

$$\bullet y_c(x) = c e^{\int g(x) dx}$$

3) inhomogene lineare DGL:

$$y' = g(x) y + \underline{b(x)}$$

(*)

Inhomogenität

allg. Lsg.:

$$y_c(x) = y_c^h(x) + \underline{y_s(x)}$$

mit

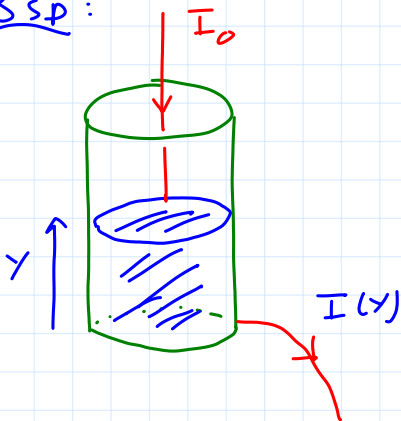
$y_c^h(x)$ allg. Lsg. der homogenen DGL

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

(nach 2e)

$\underline{y_s(x)}$ spezielle Lsg. der inhomog. DGL (*)

Bsp:



$$I(y) = 2sgy$$

$$\dot{V} = -I(y) + I_0$$

$$\parallel$$
$$A \dot{y}$$

$\rightarrow$

$$\dot{y} = -a y + b$$

$$b = I_0/A$$

$$a = 2sg/A$$

$$\dot{y} = -ay + b$$

2. allg. Lsg. der homog. DGL $\dot{y} = -ay$:

$$\rightarrow y_h(t) = \kappa e^{-at} \quad \checkmark$$

spezielle Lsg. der inhomogen DGL $\dot{y} = -ay + b$:

$$y_s(t) = b/a \quad \checkmark$$

allg. Lsg. der inhomogen DGL $\dot{y} = -ay + b$:

$$y_\kappa(t) = y_h(t) + y_s(t)$$

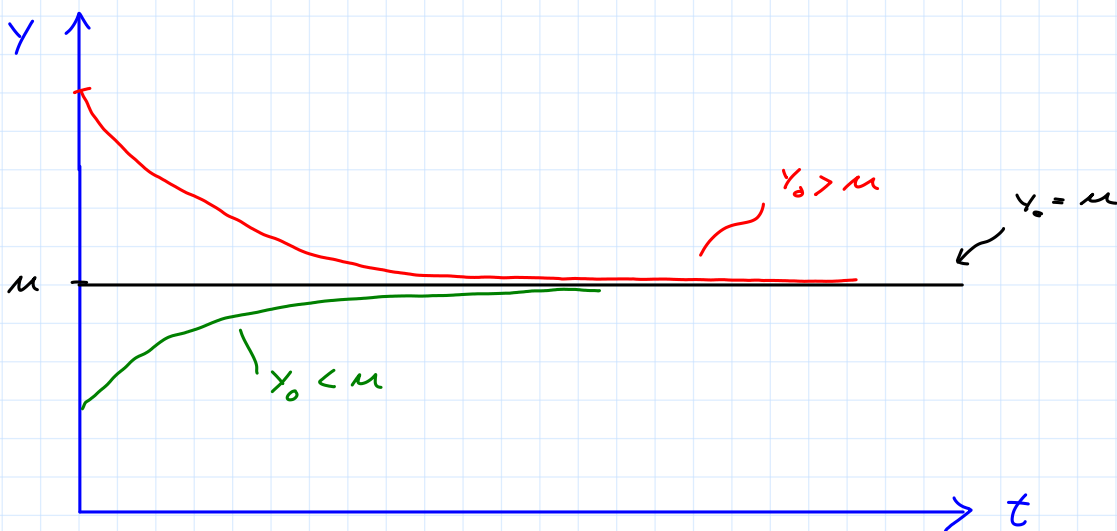
$$= \kappa e^{-at} + b/a$$

$$t \rightarrow \infty \rightarrow b/a =: \mu$$

$$y_\kappa(t) = \kappa e^{-at} + \mu$$

$\rightarrow$ spez. Lsg. zum AN y_0 bei $t=0$:

$$y(t) = (y_0 - \mu) e^{-at} + \mu$$



4) Separierbare DGL:

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

Bestimmung der spec. Lsg. $y(x)$ zum fW y_0 bei x_0 :

$$\int_{y_0}^{y(x)} \frac{dy}{f(y)} = \int_{x_0}^x g(\tilde{x}) d\tilde{x}$$

(i) berechne beide Integral

(ii) löse nach $y(x)$ auf

Merkschema:

$$\frac{dy}{dx} = g(x) f(y) \quad | : f(y), \cdot dx$$

$$\frac{dy}{f(y)} = g(x) dx$$

integriere

$$\int_{y_0}^{y(x)} \frac{dy}{f(y)} = \int_{x_0}^x g(\tilde{x}) d\tilde{x}$$



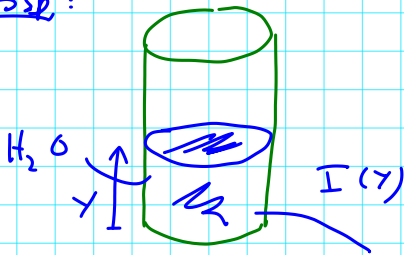
$$\int_{y_0}^{y(x)} \frac{dy}{f(y)} = \int_{x_0}^x g(\tilde{x}) d\tilde{x} \xrightarrow{\frac{d}{dx}} \frac{1}{f(y(x))} \cdot y'(x) \stackrel{!}{=} g(x)$$

d.h. $y'(x) = g(x) f(y(x))$ ✓

$x = x_0 \rightarrow y(x_0) = y_0$ ✓

Bsp:

auslaufende ideale Flüssigkeit



$$I(p) = \beta \sqrt{p}$$

$$\dot{y} = -b\sqrt{y}$$

d.h. $\frac{dy}{dt} = \dot{y} = \underbrace{-b}_{g(t)} \underbrace{\sqrt{y}}_{f(y)}$

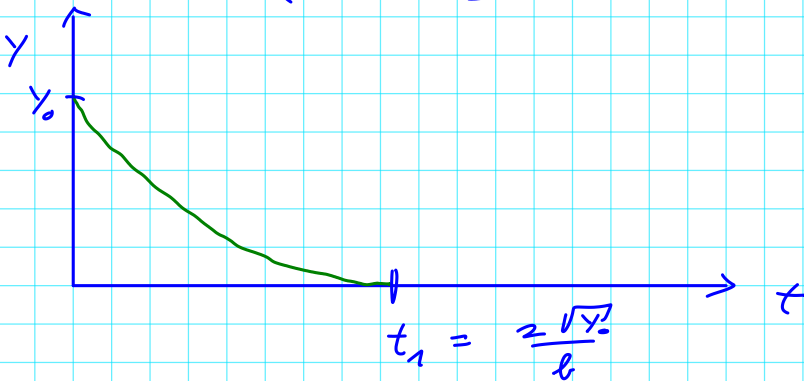
$$y(0) = y_0$$

$$t_0 = 0$$

$$\int_{y_0}^{y(t)} \frac{dy}{\sqrt{y}} = - \underbrace{\int_0^t b \, d\tilde{t}}_{=}$$

$$2(\sqrt{y(t)} - \sqrt{y_0}) = 2\sqrt{y} \Big|_{y_0}^{y(t)} = -b \cdot t$$

$$\rightarrow y(t) = \left(\sqrt{y_0} - \frac{b \cdot t}{2} \right)^2$$



Test:

$$\dot{y}(t) = 2 \left(\underbrace{\sqrt{y_0} - \frac{b \cdot t}{2}}_{= \sqrt{y(t)}} \right) \left(-\frac{b}{2} \right) = -b\sqrt{y(t)} \quad \checkmark$$

bisherige DGL-en:

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

1. Abl. $y'(x)$ und $y(x), x$

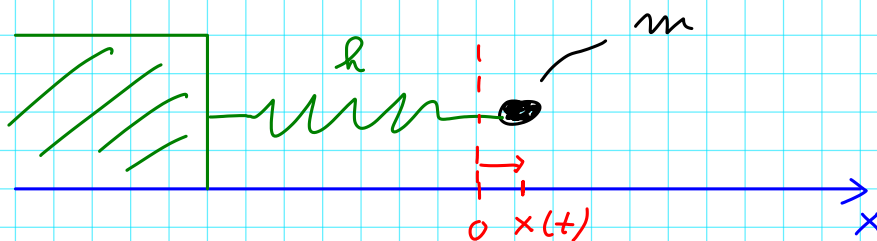
DGL. 1. Ordnung

DGL n-ter Ordnung:

$$y^{(n)} = f(y, y', y'', \dots, y^{(n-1)}, x)$$

hier ausführlich: lineare DGL 2. Ordnung
am Beispiel des

Harmonischen Oszillators (mit Dämpfung)



Federkraft:

$$F(x) = -h x$$

↑ Federkonstante

Reibungskraft:

$$F_R(\dot{x}) = -\gamma m \dot{x}$$

↑ Dämpfungskonst.

Newton:

$$m \ddot{x} = -h x - \gamma m \dot{x}$$

→

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{h}{m} x = 0$$

↑

lineare DGL 2. Ordnung

→ Bahn $x(t)$!

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{k}{m} x = 0$$

physikalisch: bestimme Bahn $x(t)$ zu Anfangsord x_0 und Anfangsgeschwindigkeit v_0 zur Zeit t_0

mathematisch: bestimme Funktion $x(t)$ damit, dass

$$(i) \quad x(t_0) = x_0$$

$$(ii) \quad \dot{x}(t_0) = v_0$$

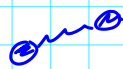
$$(iii) \quad \ddot{x}(t) + \gamma \dot{x}(t) + \frac{k}{m} x(t) = 0$$

zu allen Zeiten t

└ harmonische Oszillator = beschreibt "kleine" Schwingungen um eine stabile Gleichgewichtslage, z.B. in

Mechanik, Elektrotechnik, Molekülphysik, Atomphysik

↓
Schwingkreis



Quantenmechanik

$$\Rightarrow \frac{h\nu}{e^{h\nu/kT} - 1} = \langle E_\nu \rangle_T$$

!

└

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

Lösungen der DGL (*)

1) ungedämpfter harm. Oszillator: $\gamma = 0$:

$$\rightarrow \ddot{x}(t) = - \boxed{\frac{k}{m}} x(t)$$

Lösungen?

$$x_1(t) = c_1 \cos(\omega_0 t)$$

$$x_2(t) = c_2 \sin(\omega_0 t)$$

$$\rightarrow \ddot{x}_1(t) = - \underbrace{\omega_0^2 c_1 \cos(\omega_0 t)}_{x_1(t)} = - \boxed{\omega_0^2} x_1(t)$$

$\rightarrow x_{1,2}(t)$ mit $\omega_0 = \sqrt{k/m}$ ist Lsg. der DGL (*)

$$\ddot{x}_2(t) = - \omega_0^2 c_2 \sin(\omega_0 t) = - \omega_0^2 x_2(t) \quad \checkmark$$

$\rightarrow$ allg. Lsg. mit zwei unabhängigen Parametern:

$$x(t) = \underbrace{c_1}_{\text{}} \cos(\omega_0 t) + \underbrace{c_2}_{\text{}} \sin(\omega_0 t)$$

$\rightarrow$ spez. Lsg. zu Anfangswert x_0 und -gesch. v_0 bei $t=0$:

$$x(t) = \underbrace{x_0}_{\text{}} \cos(\omega_0 t) + \frac{\underbrace{v_0}_{\text{}}}{\omega_0} \sin(\omega_0 t) \quad \checkmark$$

Lösungen für $\gamma \geq 0$:

$$\underline{\text{DGL}}: \ddot{x} + \gamma \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$$\frac{h}{m} = \omega_0^2$$

Exponentialansatz

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

einsetzen in DGL: $\dot{x}(t) = \lambda e^{\lambda t}$

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

$$\lambda^2 e^{\lambda t} + \gamma \lambda e^{\lambda t} + \omega_0^2 e^{\lambda t} \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow (\lambda^2 + \gamma \lambda + \omega_0^2) e^{\lambda t} \stackrel{!}{=} 0 \quad \text{für alle } t!$$

$\underbrace{\lambda^2 + \gamma \lambda + \omega_0^2}_{\stackrel{!}{=} 0} \quad \neq 0$

$\Rightarrow x(t) = e^{\lambda t}$ ist Lösung der DGL (*)

$\Leftrightarrow$

$$\lambda^2 + \gamma \lambda + \omega_0^2 \stackrel{!}{=} 0$$

Nullstellen: $\Leftrightarrow (\lambda + \gamma/2)^2 = \frac{\gamma^2}{4} - \omega_0^2$

$$\Rightarrow \lambda_{1/2} = -\gamma/2 \pm \sqrt{(\gamma/2)^2 - \omega_0^2}$$