

## Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

**Lösung 10**

**Hausaufgabe 28** Betrachten Sie das folgende System von Differentialgleichungen.

$$\begin{aligned}y_1' &= 4y_1 + y_2 + y_3 \\y_2' &= -y_1 + 2y_2 \\y_3' &= 2y_3\end{aligned}$$

- (a) Schreiben Sie das System in der Form  $y' = Ay$  mit einer geeigneten Matrix  $A$ . Bestimmen Sie die Eigenwerte von  $A$ .
- (b) Sei  $B := A - 3E_3$ . Sei  $v := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Man bestimme  $k \geq 0$  minimal mit  $B^k v = 0$ .
- (c) Man bestimme ein Fundamentalsystem von  $y' = Ay$ .
- (d) Man bestimme die Lösung  $f(x)$  von  $y' = Ay$  mit  $f(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

*Lösung.*

- (a) Seien  $y := \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$  und  $A := \begin{pmatrix} 4 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ . Dann können wir das Differentialgleichungssystem wie folgt umschreiben.

$$y' = \begin{pmatrix} y_1' \\ y_2' \\ y_3' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = Ay$$

Um die Eigenwerte von  $A$  zu finden, berechnen wir die Nullstellen der Determinante von  $(A - \lambda E_3)$ . Wir haben

$$\begin{aligned}\det(A - \lambda E_3) &= \det \begin{pmatrix} 4 - \lambda & 1 & 1 \\ -1 & 2 - \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 2 - \lambda \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 4 - \lambda & 1 \\ -1 & 2 - \lambda \end{pmatrix} \cdot \det(2 - \lambda) \\ &= ((4 - \lambda)(2 - \lambda) + 1)(2 - \lambda) \\ &= (\lambda^2 - 6\lambda + 9)(2 - \lambda) \\ &= (3 - \lambda)^2(2 - \lambda).\end{aligned}$$

Die Eigenwerte von  $A$  sind demnach  $\lambda_1 = 2$  und  $\lambda_2 = 3$ .

- (b) Wir haben

$$B = A - 3E_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix},$$

und

$$Bv = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$
$$B^2v = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Folglich ist  $k = 2$ .

(c) Aus (a) kennen wir die Eigenwerte  $\lambda_1 = 2$  und  $\lambda_2 = 3$  von  $A$ .

Wir berechnen einen Eigenvektor zum Eigenwert 2:

Sei  $v_1 = \begin{pmatrix} v_{1,1} \\ v_{1,2} \\ v_{1,3} \end{pmatrix}$ . Wir setzen an mit

$$0 = (A - 2E_3)v_1 = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{1,1} \\ v_{1,2} \\ v_{1,3} \end{pmatrix}.$$

Das führt zum linearen Gleichungssystem

$$\begin{aligned} 2v_{1,1} + v_{1,2} + v_{1,3} &= 0 \\ v_{1,1} &= 0, \end{aligned}$$

was von  $v_{1,1} = 0$ ,  $v_{1,2} = -1$  und  $v_{1,3} = 1$  gelöst wird.

Also ist  $v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_1 = 2$ .

Dieser Eigenvektor liefert die Lösung

$$f_{[1]}(x) = e^{2x} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Bei  $\lambda_2 = 3$  stellen wir fest, dass die geometrische Vielfachheit nicht mit der geometrische Vielfachheit des zugehörigen Eigenraums übereinstimmt. Demnach ist  $A$  nicht diagonalisierbar.

Wir verwenden (b), um weitere Lösungen  $f_{[2]}(x)$  und  $f_{[3]}(x)$  zu bestimmen.

Nach Bemerkung 6.1.10 können wir verwenden:

$$f_{[2]}(x) = e^{\lambda_2 \cdot x} Bv = e^{3x} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix},$$
$$f_{[3]}(x) = e^{\lambda_2 \cdot x} (x \cdot Bv + v) = e^{3x} \left( x \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = e^{3x} \begin{pmatrix} x \\ 1-x \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Es sind

$$f_{[1]}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad f_{[2]}(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad f_{[3]}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

linear unabhängig.

Also ist

$$\{f_{[1]}(x), f_{[2]}(x), f_{[3]}(x)\} = \left\{ e^{2x} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, e^{3x} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, e^{3x} \begin{pmatrix} x \\ 1-x \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

ein Fundamentalsystem von  $y' = Ay$ .

(d) Da  $f_{[1]}(x), f_{[2]}(x), f_{[3]}(x)$  ein Fundamentalsystem ist, ist eine allgemeine Lösung von  $y' = Ay$  gegeben durch

$$f(x) = c_1 f_{[1]}(x) + c_2 f_{[2]}(x) + c_3 f_{[3]}(x) \quad \text{mit } c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}.$$

Wir setzen  $x = 0$  in die obige Gleichung ein und erhalten

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} &= c_1 \cdot e^{2 \cdot 0} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \cdot e^{3 \cdot 0} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 \cdot e^{3 \cdot 0} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= c_1 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Dieses lineare Gleichungssystem wird eindeutig von  $c_1 = 0$ ,  $c_2 = 1$ , und  $c_3 = 1$  gelöst.

Also ist

$$f(x) = 0 \cdot f_{[1]}(x) + 1 \cdot f_{[2]}(x) + 1 \cdot f_{[3]}(x) = e^{3x} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + e^{3x} \begin{pmatrix} x \\ 1-x \\ 0 \end{pmatrix} = e^{3x} \begin{pmatrix} 1+x \\ -x \\ 0 \end{pmatrix}$$

die gesuchte Lösung.

## Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

**Hausaufgabe 29** Betrachten Sie die Differentialgleichung

$$z''' - 4z' = 0.$$

- (a) Verwenden Sie die Substitution  $y_1 = z$ ,  $y_2 = z'$ ,  $y_3 = z''$ , um ein Differentialgleichungssystem der Form  $y' = Ay$  aufzustellen.
- (b) Bestimmen Sie ein Fundamentalsystem für  $y' = Ay$ .
- (c) Leiten Sie aus dem in (b) gefundenen Fundamentalsystem für  $y' = Ay$  ein Fundamentalsystem für  $z''' - 4z' = 0$  her.

Leiten Sie mit Hilfe der Methode des charakteristischen Polynoms  $p(X)$  abermals ein Fundamentalsystem für  $z''' - 4z' = 0$  her.

Vergleichen Sie die Ergebnisse.

*Lösung.*

- (a) Mit den Umformungen  $y_1 = z$ ,  $y_2 = z'$  und  $y_3 = z''$  erhalten wir das Differentialgleichungssystem

$$\begin{aligned} y_1' &= z' &= y_2 \\ y_2' &= z'' &= y_3 \\ y_3' &= z''' = 4z' &= 4y_2. \end{aligned}$$

Mit  $y := \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$  und  $A := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix}$  erhalten wir

$$y' = \begin{pmatrix} y_1' \\ y_2' \\ y_3' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = Ay.$$

- (b) Um ein Fundamentalsystem der Differentialgleichung zu finden, müssen wir die Eigenwerte von  $A$  und dazugehörige Eigenvektoren bestimmen.

Wir haben

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda E_3) &= \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & -\lambda & 1 \\ 0 & 4 & -\lambda \end{pmatrix} = \det(-\lambda) \cdot \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ 4 & -\lambda \end{pmatrix} \\ &= -\lambda \cdot (\lambda^2 - 4) = -\lambda \cdot (\lambda - 2)(\lambda + 2). \end{aligned}$$

Also sind  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = 2$  und  $\lambda_3 = -2$  die Eigenwerte von  $A$ .

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_1 = 0$ :

Wir setzen an mit

$$(A - 0E_3)v_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{1,1} \\ v_{1,2} \\ v_{1,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Dieses lineare Gleichungssystem wird von  $v_{1,1} = 1$ ,  $v_{1,2} = 0$  und  $v_{1,3} = 0$  gelöst.

Also ist  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_1 = 0$ .

Dieser Eigenvektor liefert die Lösung

$$f_{[1]}(x) = e^{\lambda_1 \cdot x} v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_2 = 2$ :

Wir setzen an mit

$$(A - 2E_3)v_2 = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 4 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{2,1} \\ v_{2,2} \\ v_{2,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Dieses lineare Gleichungssystem wird von  $v_{2,1} = 1$ ,  $v_{2,2} = 2$  und  $v_{2,3} = 4$  gelöst.

Wir erhalten den Eigenvektor  $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$  zum Eigenwert  $\lambda_2 = 2$ .

Dieser Eigenvektor liefert die Lösung

$$f_{[2]}(x) = e^{\lambda_2 \cdot x} v_2 = e^{2x} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_3 = -2$ :

Wir setzen an mit

$$(A + 2E_3)v_3 = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{3,1} \\ v_{3,2} \\ v_{3,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Dieses lineare Gleichungssystem wird von  $v_{3,1} = 1$ ,  $v_{3,2} = -2$  und  $v_{3,3} = 4$  gelöst.

Also ist  $v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_3 = -2$ .

Dieser Eigenvektor liefert die Lösung

$$f_{[3]}(x) = e^{\lambda_3 \cdot x} v_3 = e^{-2x} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Insgesamt ist also

$$\{f_{[1]}(x), f_{[2]}(x), f_{[3]}(x)\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, e^{2x} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}, e^{-2x} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \right\}$$

ein Fundamentalsystem von  $y' = Ay$ .

(c) Wir leiten ein Fundamentalsystem für  $z''' - 4z' = 0$  aus (b) ab.

Aus (b) ist das folgende Fundamentalsystem für  $y' = Ay$  bekannt

$$\{f_1(x), f_2(x), f_3(x)\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, e^{2x} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}, e^{-2x} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \right\}.$$

Eine allgemeine Lösung für  $y' = Ay$  ist daher gegeben durch

$$f(x) = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = c_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \cdot e^{2x} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} + c_3 \cdot e^{-2x} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \text{mit } c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}.$$

Insbesondere ist dann

$$f_1(x) = c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot e^{2x} + c_3 \cdot e^{-2x}$$

eine allgemeine Lösung für  $y_1 = z$ .

Also ist  $1, e^{2x}, e^{-2x}$  ein Fundamentalsystem von  $z''' - 4z' = 0$ .

*Wir bestimmen ein Fundamentalsystem für  $z''' - 4z' = 0$  mit Hilfe der Methode des charakteristischen Polynoms.*

Das charakteristische Polynom von  $z''' - 4z' = 0$  ist

$$p(X) = X^3 - 4X = X(X - 2)(X + 2).$$

Das hat die Nullstellen 0, 2 und  $-2$ .

Also ist  $1, e^{2x}, e^{-2x}$  ein Fundamentalsystem von  $z''' - 4z' = 0$ .

Beide Fundamentalsysteme stimmen überein.

## Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

**Hausaufgabe 30**

Wir betrachten das Differentialgleichungssystem

$$y' = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} y + \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix} .$$

- (a) Bestimmen Sie die Eigenwerte von  $A := \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  und zugehörige Eigenvektoren.
- (b) Bestimmen Sie ein Fundamentalsystem für  $y' = Ay$ . Geben Sie  $W_{\text{sys}}(x)$  an.
- (c) Man bestimme  $W_{\text{sys}}(0)^{-1}$ . Man bestimme  $W_{\text{sys}}(x)^{-1}$ .
- (d) Man bestimme eine Partikulärlösung  $f_p(x)$  von  $y' = Ay + \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .  
Man bestimme die Menge aller Lösungen von  $y' = Ay + \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

*Lösung.*

- (a) Es ist

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda E_3) &= \det \begin{pmatrix} -\lambda & 0 & -1 \\ 1 & -\lambda & 0 \\ 1 & 0 & -\lambda \end{pmatrix} \stackrel{(*)}{=} (-1)^{1+1} \cdot (-\lambda) \cdot \begin{pmatrix} -\lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix} \\ &= -\lambda(\lambda^2 + 1) = -\lambda(\lambda - i)(\lambda + i) , \end{aligned}$$

wobei bei (\*) nach der zweiten Spalte entwickelt wird.

Die Eigenwerte von  $A$  sind also  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = i$  und  $\lambda_3 = -i$ .

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_1 = 0$ :

Wir setzen an mit

$$(A - 0E_3)v_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{1,1} \\ v_{1,2} \\ v_{1,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} .$$

Diese lineare Gleichungssystem wird von  $v_{1,1} = 0$ ,  $v_{1,2} = 1$  und  $v_{1,3} = 0$  gelöst.

Damit ist  $v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_1 = 0$ .

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_2 = i$ :

Wir setzen an mit

$$(A - iE_3)v_2 = \begin{pmatrix} -i & 0 & -1 \\ 1 & -i & 0 \\ 1 & 0 & -i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_{2,1} \\ v_{2,2} \\ v_{2,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} .$$

Wir formen wie folgt um.

$$\left( \begin{array}{ccc|c} -i & 0 & -1 & 0 \\ 1 & -i & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -i & 0 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -i & 0 \\ 0 & -i & i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -i & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Damit ist  $v_2 = \begin{pmatrix} i \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_2 = i$ .

Wir bestimmen einen Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_3 = -i$ :

Da der Eigenwert  $\lambda_3 = -i$  zum Eigenwert  $\lambda_2 = i$  komplex konjugiert ist, erhalten wir einen Eigenvektor  $v_3$  als das komplex Konjugierte von  $v_2$ .

Damit ist  $v_3 = \begin{pmatrix} -i \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda_3 = -i$ .

(b) Der Eigenwert  $\lambda_1 = 0$  zusammen mit dem Eigenvektor  $v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  liefert die Lösung

$$f_{[1]}(x) = e^{\lambda_1 \cdot x} v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Wir schreiben  $\alpha = 0$  und  $\beta = 1$ . Dann ist  $\lambda_2 = i = \alpha + i\beta$  und  $\lambda_3 = -i = \alpha - i\beta$ .

Wir schreiben  $u = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  und  $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Dann ist  $v_2 = \begin{pmatrix} i \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = u + iv$  und  $v_3 = \begin{pmatrix} -i \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = u - iv$ .

Dann sind

$$f_{[2]}(x) = \operatorname{Re}(e^{\lambda_2 x} v_2) = e^{\alpha x} (\cos(\beta x)u - \sin(\beta x)v) = \cos(x) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \sin(x) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin(x) \\ \cos(x) \\ \cos(x) \end{pmatrix}$$

und

$$f_{[3]}(x) = \operatorname{Im}(e^{\lambda_2 x} v_2) = e^{\alpha x} (\sin(\beta x)u + \cos(\beta x)v) = \sin(x) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \cos(x) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(x) \\ \sin(x) \\ \sin(x) \end{pmatrix}$$

Lösungen von  $y' = Ay$ .

Die Wronskimatrix des Systems ist also gegeben durch

$$W_{\text{sys}}(x) = \begin{pmatrix} f_{[1]}(x) & f_{[2]}(x) & f_{[3]}(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -\sin(x) & \cos(x) \\ 1 & \cos(x) & \sin(x) \\ 0 & \cos(x) & \sin(x) \end{pmatrix}.$$

Bei  $x = 0$  erhalten wir die reguläre Matrix

$$W_{\text{sys}}(0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix},$$

Also ist  $f_{[1]}(x), f_{[2]}(x), f_{[3]}(x)$  ein Fundamentalsystem.

(c) Wir haben

$$W_{\text{sys}}(0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Zur Berechnung von  $W_{\text{sys}}^{-1}(0)$  verwenden wir den Gauß-Algorithmus.

Es ist

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right).$$

Also ist

$$W_{\text{sys}}^{-1}(0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Für  $W_{\text{sys}}^{-1}(x)$  ist dann

$$\begin{aligned} W_{\text{sys}}^{-1}(x) &= W_{\text{sys}}^{-1}(0) \cdot W_{\text{sys}}(-x) \cdot W_{\text{sys}}^{-1}(0) \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \sin(x) & \cos(x) \\ 1 & \cos(x) & -\sin(x) \\ 0 & \cos(x) & -\sin(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(x) & -\sin(x) \\ 0 & \sin(x) & \cos(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -\sin(x) & 0 & \cos(x) \\ \cos(x) & 0 & \sin(x) \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

(d) Zu lösen ist die Gleichung

$$c'(x) \stackrel{!}{=} W_{\text{sys}}^{-1}(x) \cdot \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix},$$

also

$$\begin{pmatrix} c'_1(x) \\ c'_2(x) \\ c'_3(x) \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -\sin(x) & 0 & \cos(x) \\ \cos(x) & 0 & \sin(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x^2 \\ -x \sin(x) \\ x \cos(x) \end{pmatrix}.$$

Durch Integration erhalten wir

$$[c_1(x)] = \int x^2 dx = \left[ \frac{x^3}{3} \right]$$

$$[c_2(x)] = - \int x \sin(x) dx = - \left( [-x \cos(x)] + \int \cos(x) dx \right) = [x \cos(x) - \sin(x)]$$

$$[c_3(x)] = \int x \cos(x) dx = \left( [x \sin(x)] - \int \sin(x) dx \right) = [x \sin(x) + \cos(x)].$$

Daraus ergibt sich die partikuläre Lösung

$$\begin{aligned}
 f_p(x) &= c_1(x)f_{[1]}(x) + c_2(x)f_{[2]}(x) + c_3(x)f_{[3]}(x) \\
 &= \frac{x^3}{3} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (x \cos(x) - \sin(x)) \begin{pmatrix} -\sin(x) \\ \cos(x) \\ \cos(x) \end{pmatrix} + (x \sin(x) + \cos(x)) \begin{pmatrix} \cos(x) \\ \sin(x) \\ \sin(x) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} -x \cos(x) \sin(x) + \sin(x)^2 + x \cos(x) \sin(x) + \cos(x)^2 \\ \frac{x^3}{3} + x \cos(x)^2 - \sin(x) \cos(x) + x \sin(x)^2 + \sin(x) \cos(x) \\ x \cos(x)^2 - \sin(x) \cos(x) + x \sin(x)^2 + \sin(x) \cos(x) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{x^3}{3} + x \\ x \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

Die Menge aller Lösungen von  $y' = Ay + \begin{pmatrix} x \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix}$  ist gegeben durch

$$\begin{aligned}
 &\{f_p(x) + a_1 f_{[1]}(x) + a_2 f_{[2]}(x) + a_3 f_{[3]}(x) : a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R}\} \\
 &= \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{x^3}{3} + x \\ x \end{pmatrix} + a_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} -\sin(x) \\ \cos(x) \\ \cos(x) \end{pmatrix} + a_3 \begin{pmatrix} \cos(x) \\ \sin(x) \\ \sin(x) \end{pmatrix} : a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R} \right\}.
 \end{aligned}$$