

11.5 Vektorwertige Integrale

Sei $\vec{f}(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ \vdots \\ f_n(t) \end{pmatrix} = \sum_{k=1}^n f_k(t) \vec{e}_k$ vektorwertige Fkt.

(vgl. Kap. 4 und 8.5).

Def.: (i) $\vec{F}(t) = \sum_{k=1}^n F_k(t) \vec{e}_k$ heisst Stammfkt. von $\vec{f}(t)$, falls

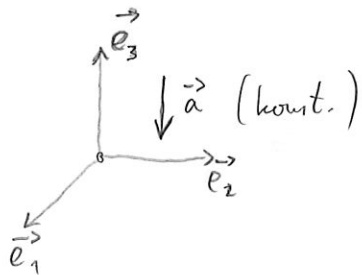
$$\underline{\underline{\frac{d}{dt} \vec{F}(t) = \vec{f}(t)}}$$

$$\Leftrightarrow \dot{F}_k(t) = f_k(t) \quad \forall k=1, \dots, n \quad (\text{"komponentenweise"}).$$

$$(ii) \quad \underline{\underline{\int_a^b dt \vec{f}(t) := \vec{F}(b) - \vec{F}(a)}}$$

Beisp.:

$$\vec{a}(t) = -g \vec{e}_3, \quad g \approx 9,81 \text{ m/s}^2 \quad (\text{Erdbeschl.})$$



$$\Rightarrow \text{Stammfkt. } \vec{v}(t) = -gt \vec{e}_3 \quad (\text{Geschw.}), \quad \text{denn } \frac{d}{dt} \vec{v}(t) = \vec{a}(t) \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow \int_0^t dt' \vec{a}(t') = \underbrace{\vec{v}(t') \Big|_0^t}_{\vec{v}(t) - \vec{v}(0)} = -gt \vec{e}_3 + g \cdot 0 \cdot \vec{e}_3$$

$$\Leftrightarrow \vec{v}(t) = \vec{v}(0) - gt \vec{e}_3$$

$$\text{Stammfkt. } \vec{x}(t) = \vec{v}(0) \cdot t - \frac{1}{2}gt^2 \vec{e}_3 \quad (\text{Ort}), \quad \text{denn } \frac{d}{dt} \vec{x}(t) = \vec{v}(t) \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow \int_0^t dt' \vec{v}(t') = \underbrace{\vec{x}(t') \Big|_0^t}_{\vec{x}(t) - \vec{x}(0)} = \vec{v}(0) \cdot t - \frac{1}{2}gt^2 \vec{e}_3 - 0$$

$$\Leftrightarrow \underline{\vec{x}(t) = \vec{x}(0) + \vec{v}(0) \cdot t - \frac{1}{2}gt^2 \vec{e}_3} \quad \text{„Flugbahn wenn } \vec{x}(0) \text{ \& } \vec{v}(0) \text{ gegeben“}$$

12 Differentialgleichungen

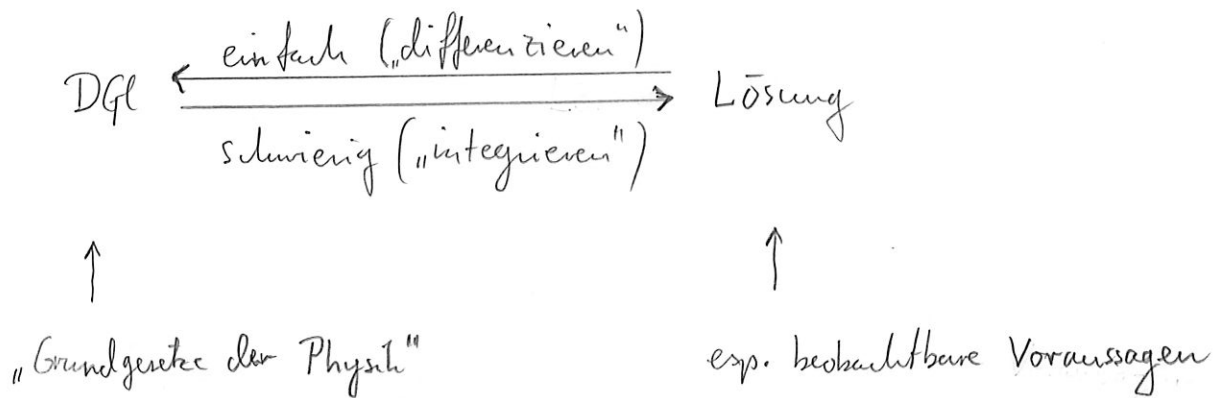
Eine Differentialgleichung (DGL.) ist eine Relation zwischen einer Fkt. und ihren Ableitungen.

Beisp.: 1-dim Teilchenbewegung $x(t)$ im Kraftfeld $F(x,t)$:

$$m \ddot{x}(t) = F(x(t), t) \quad (\text{Newton})$$

Ziel : bestimme Lösung $x(t)$.

- DGL beschreibt „lokales“/„differentielles“ Verhalten (infinit. Änderungen)
- Lösung beschreibt „globales“/„integrales“ Verhalten (gesamte Fkt. $x(t)$).



• Methoden: keine echte „Systematik“, eher „Sammelsurium“.

Hier nur kleine Auswahl.

[So ähnlich wie „Integrationsmethoden“, nur schlimmer!]

Mathem. („Theorie“): existiert Lösung? ist sie eindeutig?

Physik („Praxis“): fast nie ein Problem!

⇒ Wichtigste Technik: keine strenge/saubere „Herleitung“ der Lösung,

sondern: Raten, Ansatz, mühteres Drauflosrechnen [ohne sich um „Details“ zu kümmern], obskure Argumente, ...

Ab jetzt TX genannt. [Bessere Vorschläge?]

Rechtfertigung: „Lösung“ am Ende einfach kontrollierbar.

[nämlich durch „Einsetzen“. Wenn richtig, ist alles andere „egal“!]

12.1 Gewöhnliche DGL'en 1. Ordnung

Das sind DGL'en der Form

$$\underline{y'(x) = f(x, y(x))}$$

1. Ordn. \Leftrightarrow nur erste Ableitung.

Gewöhnlich \Leftrightarrow y hängt nur von einer Variablen x ab.

Äquivalent: $\dot{x}(t) = f(t, x(t))$ usw.

Einfache Beisp:

$$1.) \quad y'(x) = f(x) \quad [f \text{ unabh. von } y]$$

⇒ alle Lösungen sind von der Form

$$y(x) = F(x) + c, \quad \text{wo } F(x) \text{ Stammfkt. von } f(x) \text{ und } c \in \mathbb{R} \text{ beliebig.}$$

↑
„Integrationskonst.“

(allgemeine Lösung).

Lösungsmethoden: Kap. 11 bzw TX.

Durch Vorgabe einer Anfangsbedingung der Form $y(x_0) = y_0$ wird

c festgelegt (sog. Anfangswertproblem).

[klar: DGL sagt nur „wie es weiter geht“, „wie es losgeht“

muss man selber sagen!]

$$z.) \quad \dot{N}(t) = - \underbrace{k N(t)}_{f(t, N(t))}$$

(z.B. radioakt. Zerfall mit Rate k).

Allg. Lösung (erraten bzw. TX): $N(t) = C e^{-kt}$, $C \in \mathbb{R}$ bel.

Anfangsbed. $N(t_0) = N_0$ legt C fest.

12.1.1 Lineare DGL'en 1. Ordnung

$f(x,y)$ von der „linearen Form“ (bezgl. y) $acx + by + bcx$:

$$\underline{y'(x) = acx + by + bcx}$$

Beisp: 1.) & 2.) von oben.

Homogener Fall ($b(x)=0$):

$$y'(x) = a(x)y(x)$$

- TX
 " \Leftrightarrow " $\frac{y'(x)}{y(x)} = \left(\ln y(x)\right)' = a(x) = A'(x)$, [falls $y(x) > 0$]

wo $A(x)$ Stammfkt von $a(x)$.

$$\Leftrightarrow \ln y(x) = A(x) + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

$$\Leftrightarrow y(x) = e^{A(x)+c} = e^{A(x)} \cdot \underbrace{e^c}_{=: C} = C e^{A(x)}, \quad [\text{falls } C \in \mathbb{R}^+]$$

Kontrolle: $y'(x) = C e^{A(x)} \cdot A'(x) = y(x) a(x) \quad \forall (C \in \mathbb{R} \text{ bel.})$

$$\Rightarrow \underline{y(x) = C e^{A(x)}} \quad (\text{allg. Lösung, } A'(x) = a(x), C \in \mathbb{R} \text{ bel.})$$

Mit Anfangsbed. $y(x_0) = y_0$: wähle $A(x) = \int_{x_0}^x dx' a(x')$

$$\Rightarrow A(x_0) = 0 \Rightarrow C = y_0$$

$$\Rightarrow \underline{y(x) = y_0 e^{\int_{x_0}^x dx' a(x')}} \quad \text{C.O.}$$

Inhomogener Fall ($b(x) \neq 0$)

Beh.: Allg. Lösung von $y'(x) = a(x)y(x) + b(x)$ ist von

der Form $y(x) =$

$$\underline{y(x) = y_h(x) + y_p(x)} \quad , \quad \text{wo}$$

$y_h(x)$ allg. Lösung der homogenen DGL, und

$y_p(x)$ partikuläre (= irgend eine) Lösung der inhomog. DGL.

Bew.:

$$y'(x) = y_h'(x) + y_p'(x) = a(x)y_h'(x) + a(x)y_p(x) + b(x)$$

$$= a(x)y(x) + b(x) \quad .$$

$$y_h(x) = C e^{Ax} \quad \text{kennen wir schon.}$$

"Trick" um $y_p(x)$ zu finden (TX!):

Variation der Konstanten.

$$\Leftrightarrow \text{Ansatz } y_p(x) = C(x) e^{Ax}$$

$$\Rightarrow y_p'(x) = C'(x) e^{Ax} + C(x) \underbrace{(e^{Ax})'}_{a(x) y_p(x)}$$

$$\stackrel{!}{=} a(x) y_p(x) + b(x)$$

$$\Leftrightarrow C'(x) e^{Ax} = b(x)$$

$$\Leftrightarrow C'(x) = b(x) e^{-Ax}$$

Eine Lösung ist (wir brauchen nur eine!)

$$\Rightarrow C(x) = \int_{x_0}^x dx' b(x') e^{-A(x')} \quad (x_0 \text{ bel.}) \quad \text{in bel.}$$

Wir suchen nun irgend eine Lösung, welche ist =

$$\Rightarrow y_p(x) = C(x) e^{A(x)} = \int_{x_0}^x dx' b(x') e^{A(x) - A(x')}$$

Insgesamt: $y(x) = y_h(x) + y_p(x) \Rightarrow$

$$\underline{y(x) = C e^{A(x)} + \int_{x_0}^x dx' b(x') e^{A(x) - A(x')}} \quad (\text{allg. Lsg, } A'(x) = a(x))$$

Bem: $A(x) - A(x') = \int_{x'}^x dx'' a(x'')$ (quadratisch)

Mit Anfangsbed $y(x_0) = y_0$: wähle $A(x) = \int_{x_0}^x dx' a(x') \Rightarrow A(x_0) = 0, C = y_0 \Rightarrow$

$$\underline{y(x) = y_0 e^{\int_{x_0}^x dx' a(x')} + \int_{x_0}^x dx' b(x') e^{\int_{x'}^x dx'' a(x'')}} \quad \underline{\underline{\quad}}$$

Kontrolle & Beisp: Übungen.