



Würzburg, den 29. Juni 2007

8. Übung zur Analysis IV (DGL)

Sommersemester 2007

Lösungshinweise

34.) a.) Äquivalent hierzu ist die DGL

$$x^3 y''' + 2x^2 y'' - xy' + y = 0 \quad \text{Euler'sche DGL.}$$

Wir substituieren $u(t) := y(e^t)$ bzw. $y(x) = u(\log x)$ und formulieren die DGL hiermit um zu

$$u(\log x) - x \left(\dot{u}(\log x) \cdot \frac{1}{x} \right) + 2x^2 \left(\ddot{x}(\log x) \cdot \frac{1}{x^2} - \frac{1}{x^2} \dot{u}(\log x) \right) \\ + x^3 \left(\ddot{u}(\log x) \cdot \frac{1}{x^3} - \frac{2}{x^3} \ddot{u}(\log x) - \frac{1}{x^3} \ddot{u}(\log x) + 2 \frac{1}{x^3} \dot{u}(\log x) \right) = 0,$$

oder vereinfacht

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad u(t) - \dot{u}(t) - \ddot{u}(t) + \ddot{u}(t) = 0.$$

Das charakteristische Polynom dieser linearen DGL lautet $\chi(\lambda) = \lambda^3 - \lambda^2 - \lambda + 1$ und besitzt die Nullstelle $\lambda_1 = 1$, woraus es sich vermöge Polynomdivision in der Form $\chi(\lambda) = (\lambda - 1)^2(\lambda + 1)$ faktorisieren lässt. Also ist

$$\{t \mapsto e^t, t \mapsto te^t, t \mapsto e^{-t}\}$$

ein Fundamentalsystem der substituierten Gleichung und

$$\{x \mapsto x, x \mapsto x \log x, x \mapsto \frac{1}{x}\}$$

ein Fundamentalsystem der ursprünglichen Gleichung.

b.) Das charakteristische Polynom lautet hier $\chi(\lambda) = \lambda^4 + 1$ und besitzt die Nullstellen

$$\lambda_k = e^{i \frac{\pi + 2k\pi}{4}} = \cos \frac{(2k+1)\pi}{4} + i \cdot \sin \frac{(2k+1)\pi}{4}.$$

Also ist

$$\left\{ e^{\left(\frac{1}{\sqrt{2}} + i \frac{1}{\sqrt{2}}\right)x}, e^{\left(\frac{1}{\sqrt{2}} - i \frac{1}{\sqrt{2}}\right)x}, e^{\left(-\frac{1}{\sqrt{2}} + i \frac{1}{\sqrt{2}}\right)x}, e^{\left(-\frac{1}{\sqrt{2}} - i \frac{1}{\sqrt{2}}\right)x}, \right\}$$

ein komplexes und

$$\left\{ e^{\frac{x}{\sqrt{2}}} \cos \frac{x}{\sqrt{2}}, e^{\frac{x}{\sqrt{2}}} \sin \frac{x}{\sqrt{2}}, e^{-\frac{x}{\sqrt{2}}} \cos \frac{x}{\sqrt{2}}, e^{-\frac{x}{\sqrt{2}}} \sin \frac{x}{\sqrt{2}}, \right\}$$

ein reelles Fundamentalsystem.

c.) Man errät leicht in $x \in \mathbb{R} \mapsto y_1(x) = x$ eine Lösung dieser DGL. Für eine zweite, von y_1 linear unabhängige Lösung machen wir den Ansatz $x \mapsto y_2(x) = x \cdot z(x)$. Es muss also gelten

$$x \cdot z''(x) + 2z'(x) + x(x \cdot z'(x) + z(x)) - xz(x) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad x \cdot z''(x) + (x^2 + 2)z'(x) = 0,$$

was sich für $x > 0$ oder $x < 0$ explizit formuliert zu

$$z''(x) = -\frac{x^2 + 2}{x} z'(x) \quad \text{oder mit } w(x) = z'(x) \text{ zu} \quad w'(x) = -\frac{x^2 + 2}{x} w(x)$$

mit einer Lösung $x \mapsto w(x) = e^{-\int x + \frac{2}{x} dx} = \frac{1}{x^2} e^{-\frac{x^2}{2}}$. Folglich können wir für $x \mapsto y_2(x)$ jeweils auf \mathbb{R}^- bzw. \mathbb{R}^+ wählen

$$x \in \mathbb{R}^- \mapsto y_2(x) = x \int_{-1}^x \frac{1}{t^2} e^{-\frac{t^2}{2}} dt \quad \text{bzw.} \quad x \in \mathbb{R}^+ \mapsto y_2(x) = x \int_1^x \frac{1}{t^2} e^{-\frac{t^2}{2}} dt.$$

Wir müssen noch zeigen, dass sich y_2 zu einer stetig differenzierbaren Funktion auf ganz \mathbb{R} fortsetzen lässt: Wegen

$$\lim_{x \rightarrow 0} y_2(x) \stackrel{\text{l'Hospital}}{=} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{1}{x^2} e^{-\frac{x^2}{2}}}{-\frac{1}{x^2}} = -1$$

und

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0^-} y_2'(x) &= \lim_{x \rightarrow 0^-} \left[\int_{-1}^x \frac{1}{t^2} e^{-\frac{t^2}{2}} dt + \frac{1}{x} e^{-\frac{x^2}{2}} \right] = \lim_{x \rightarrow 0^-} \left[\int_{-1}^x \frac{d}{dt} \left(-\frac{1}{t} \right) e^{-\frac{t^2}{2}} dt + \frac{1}{x} e^{-\frac{x^2}{2}} \right] \\ &= \lim_{x \rightarrow 0^-} \int_{-1}^x -e^{-\frac{t^2}{2}} dt + e^{-\frac{1}{2}} \end{aligned}$$

sowie

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0^+} y_2'(x) &= \lim_{x \rightarrow 0^+} \left[\int_1^x \frac{1}{t^2} e^{-\frac{t^2}{2}} dt + \frac{1}{x} e^{-\frac{x^2}{2}} \right] = \lim_{x \rightarrow 0^+} \left[\int_x^1 \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{t} \right) e^{-\frac{t^2}{2}} dt + \frac{1}{x} e^{-\frac{x^2}{2}} \right] \\ &= \lim_{x \rightarrow 0^+} \int_1^x e^{-\frac{t^2}{2}} dt + e^{-\frac{1}{2}} = \lim_{x \rightarrow 0^-} y_2'(x) \end{aligned}$$

ist $y_2 \in C^1(\mathbb{R})$ und damit auch $y_2 \in C^2(\mathbb{R})$, wobei y_2 aus Stetigkeitsgründen die DGL auch im Ursprung löst.