

# Lernzettel

## Lineare Differentialgleichungen und Lösungsverfahren

**Universität:** Technische Universität Berlin  
**Kurs/Modul:** Analysis I und Lineare Algebra für Ingenieurwissenschaften  
**Erstellungsdatum:** September 6, 2025



Zielorientierte Lerninhalte, kostenlos!  
Entdecke zugeschnittene Materialien für deine Kurse:

<https://study.AllWeCanLearn.com>

Analysis I und Lineare Algebra für Ingenieurwissenschaften

**Lernzettel: Lineare Differentialgleichungen und Lösungsverfahren****(1) Allgemeine Form linearer DGL.**

Eine lineare Differentialgleichung n-ten Ordnung hat die Form

$$a_n(x) y^{(n)} + a_{n-1}(x) y^{(n-1)} + \dots + a_1(x) y' + a_0(x) y = q(x),$$

mit Koeffizientenfunktionen  $a_k(x)$  und rechtsseitiger Funktion  $q(x)$ . Die Gleichung ist linear in  $y$  und seinen Ableitungen. Bei  $q(x) = 0$  spricht man von der Homogen-Gleichung; deren Lösungsmengen bilden einen Vektorraum. Bei  $q(x) \neq 0$  spricht man von der inhomogenen Gleichung.

**(2) DGL erster Ordnung, Integrationsfaktor.**

Betrachte lineare DGL erster Ordnung in der Form

$$y'(x) + p(x) y(x) = q(x).$$

Der Integrationsfaktor ist

$$\mu(x) = \exp\left(\int p(x) dx\right).$$

Es gilt

$$\frac{d}{dx}(\mu(x) y(x)) = \mu(x) q(x),$$

und damit

$$y(x) = \frac{1}{\mu(x)} \left( \int \mu(x) q(x) dx + C \right).$$

**Beispiel 1.** Löse  $y' + 2y = e^x$ .

$$p(x) = 2 \Rightarrow \mu(x) = e^{2x}.$$

$$\frac{d}{dx}(e^{2x} y) = e^{2x} e^x = e^{3x}.$$

$$e^{2x} y = \int e^{3x} dx = \frac{1}{3} e^{3x} + C, \quad y(x) = e^{-2x} \left( \frac{1}{3} e^{3x} + C \right) = \frac{1}{3} e^x + C e^{-2x}.$$

**(3) DGL zweiter Ordnung mit konstanten Koeffizienten.**

Gliedert man

$$y'' + a y' + b y = 0.$$

Der Ansatz  $y = e^{rx}$  führt zur Charakteristik

$$r^2 + a r + b = 0 \quad \Rightarrow \quad r_{1,2} = \frac{-a \pm \sqrt{a^2 - 4b}}{2}.$$

**Fallunterscheidung der Lösungen.**

- Echte verschiedene reelle Wurzeln  $r_1 \neq r_2$ :

$$y(x) = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{r_2 x}.$$

- Doppelte reelle Wurzel  $r_1 = r_2 = r$ :

$$y(x) = (C_1 + C_2 x) e^{rx}.$$

- Komplexe Wurzeln  $r_{1,2} = \alpha \pm i\beta$ :

$$y(x) = e^{\alpha x} (C_1 \cos(\beta x) + C_2 \sin(\beta x)).$$

#### (4) Nicht-homogene DGL zweiter Ordnung.

Gleichung

$$y'' + a y' + b y = g(x).$$

Allgemeine Lösung ist

$$y(x) = y_h(x) + y_p(x),$$

mit  $y_h$  Lösung der zugehörigen homogenen Gleichung und  $y_p$  einer besonderen Lösung.

#### Lösungsmethoden.

- Methode der unbestimmten Koeffizienten (falls  $g(x)$  Form Polynome,  $e^{cx}$ ,  $\sin(cx)$ ,  $\cos(cx)$  hat).
- Variation der Konstanten (Allgemeine Methode).

**Beispiel 2.** Löse  $y'' + 3y' + 2y = e^x$ .

Lösungsanteil  $y_h = C_1 e^{-x} + C_2 e^{-2x}$ . Versuch  $y_p = A e^x$ . Einsetzen liefert

$$(A e^x)'' + 3(A e^x)' + 2(A e^x) = (1 + 3 + 2)A e^x = 6A e^x = e^x,$$

also  $A = \frac{1}{6}$ . Damit

$$y(x) = C_1 e^{-x} + C_2 e^{-2x} + \frac{1}{6} e^x.$$

#### (5) Systeme linearer Differentialgleichungen.

Schreibe Systeme in Matrixform

$$\mathbf{y}'(t) = A \mathbf{y}(t), \quad \mathbf{y}(t) \in \mathbb{R}^n, \quad A \in \mathbb{R}^{n \times n}.$$

Lösung durch Matrixexponential

$$\mathbf{y}(t) = e^{At} \mathbf{y}(0), \quad e^{At} = V e^{\Lambda t} V^{-1},$$

falls  $A$  diagonalisierbar ist ( $A = V \Lambda V^{-1}$ ,  $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ ).

**Beispiel 3.** Falls  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{pmatrix}$ , dann  $\det(A - \lambda I) = \lambda^2 + 3\lambda + 2 = (\lambda + 1)(\lambda + 2)$  mit  $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = -2$ . folgt eine explizite Lösung mittels Eigenvektoren.

**(6) Laplace-Transformation (Kurzüberblick).**

Die Laplace-Transformation wandelt DGLs in algebraische Gleichungen um. Wichtige Eigenschaften:

$$\mathcal{L}\{y'\} = sY(s) - y(0), \quad \mathcal{L}\{y''\} = s^2Y(s) - sy(0) - y'(0).$$

Für lineare Gleichungen werden Anfangswerte in die Transformierte integriert und anschließend  $y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\}$  bestimmt.

**(7) Lösungsprinzipien und Randprobleme.**

- Superpositionsprinzip: Lösung von inhomogenen DGLs durch Addition der Teil-Lösungen.
- Rand- vs Anfangsproblem: Anfangswerte bzw. Randwerte festlegen, um Konstanten zu bestimmen.
- Stabilität und Langzeitverhalten: Einfluss der Eigenwerte auf das Verhalten.

**(8) Anwendungen in der Technik.**

- Mechanische Schwingungen (Massen-Feder-Dämpfer).
- Elektrische Schaltungen ( RC-, RL-, RLC-Schaltungen ).
- Wärmeleitung und Strömungsprobleme in linearen Modellen.

**(9) Übungsbeispiele (Kurzform).**

- Bestimme die Lösung der DGL erster Ordnung  $y' + y = \sin x$ .
- Löse  $y'' - 4y' + 5y = 0$ .
- Löse das System  $\mathbf{y}' = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{pmatrix} \mathbf{y}$ .