

## Reduktion auf ODE erster Ordnung

Führe weitere Variablen  $(\underline{y}_1, \underline{y}_2, \dots, \underline{y}_{m-1})$

$\in (\mathbb{R}^n)^{m-1}$  ein mit der Absicht,

$$\underline{y}_1 = \frac{dx}{dt}, \quad \underline{y}_2 = \frac{d^2x}{dt^2}, \quad \dots, \quad \underline{y}_{m-1} = \frac{d^{m-1}x}{dt^{m-1}}$$

Betrachte ODE erster Ordg in  $\mathbb{R}^{nm}$

$$(3) \quad \begin{cases} \dot{x} = \underline{y}_1 \\ \dot{\underline{y}}_1 = \underline{y}_2 \\ \vdots \\ \dot{\underline{y}}_{m-1} = \underline{f}(x, \underline{y}_1, \dots, \underline{y}_{m-1}, t) \end{cases}$$

$$\text{d.h. } \underline{y}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ \underline{y}_1(t) \\ \vdots \\ \underline{y}_{m-1}(t) \end{pmatrix}, \quad \frac{d\underline{y}}{dt} = \underline{f}_1(\underline{y}(t), t) \quad (4)$$

$$\text{mit } \underline{f}_1(x, \underline{y}_1, \dots, \underline{y}_{m-1}, t) = \begin{pmatrix} \underline{y}_1 \\ \underline{y}_2 \\ \vdots \\ \underline{y}_{m-1} \\ \underline{f}(x, \underline{y}_1, \dots, \underline{y}_{m-1}, t) \end{pmatrix}$$

Dann  $(4) \Leftrightarrow (2)$

## Reduktion auf eine autonome ODE

$$(1) \quad \underline{\dot{x}} = \underline{f}(x, t)$$

Führe weitere Variable  $s \in \mathbb{R}$  ein,

$$y = \begin{pmatrix} x \\ s \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n+1} \text{ und gl. en}$$

$$\begin{cases} \dot{s} = 1 \\ \underline{\dot{x}} = \underline{f}(x, s) \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \dot{y}(t) = f_0(y(t)) \quad \text{mit } f_0(x, s) = \begin{pmatrix} f(x, s) \\ 1 \end{pmatrix}$$

autonome ODE

$$f_0: G \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$$

↳ Def. ber. von  $f$

Dann ist für jede Lsg.  $x(t)$  von (1)

zum AW  $x(t_0) = x_0$ :

$$y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ t \end{pmatrix} \text{ eine Lsg von } \dot{y} = f_0(y)$$

zum AW  $y(t_0) = \begin{pmatrix} x_0 \\ t_0 \end{pmatrix}$  und umgekehrt.

Fazit Sätze über alle autonomen  
ODEs erster Ordg decken  
alle ODE ab.

Bem Was heißt "lösen" einer ODE?

- oft  $\exists$  Lsg  $\underline{x}(t)$ , die sich nicht durch Formel ausdrücken lässt.
- Existenz zu jedem  $\underline{x}_0$  eine eind. Lsg  $\underline{x}(t)$  von  $\dot{\underline{x}} = f(\underline{x}(t), t)$  mit  $\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0$ ?
- Eigenschaften der Lsg  $\underline{x}(t)$ :
  - Symmetrien?
  - periodisch?
  - beschr.?
  - $\exists \lim_{t \rightarrow \infty} \underline{x}(t)$ ?
  - oder asymptotisches Verhalten bei  $t \rightarrow \infty$ ?

Bem  $\dot{\underline{x}} = \underline{v}(\underline{x})$

$\underline{v}(\underline{x}_0) = \underline{0}$ , dann  $\underline{x}(t) = \text{const.} = \underline{x}_0$

$\underline{x}_0$  heißt stationärer Punkt  
oder Gleichgewichtslage.