

# Sistemas de ecuaciones diferenciales

$$\dot{\vec{x}} = P(t) \vec{x}$$

Matriz que deriva

Caso Homogeneo

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} p_{11}(t) & p_{12}(t) \\ p_{21}(t) & p_{22}(t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}$$

Caso no Homogeneo

$$\dot{\vec{x}} = P(t) \vec{x} + \vec{g}(t)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} p_{11}(t) & p_{12}(t) \\ p_{21}(t) & p_{22}(t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} g_1(t) \\ g_2(t) \end{bmatrix}$$

⚠ recuerda que hay linealidad:

$$A(\alpha \vec{x} + \beta \vec{y}) = \alpha A\vec{x} + \beta A\vec{y}$$

**Teorema**

Sean  $\vec{x}_{(1)}$  y  $\vec{x}_{(2)}$  (funciones vectoriales) soluciones de:

$$\dot{\vec{x}} = P(t) \vec{x}$$

Cualquier combinación lineal de  $\vec{x}_{(1)}$ ,  $\vec{x}_{(2)}$  también es solución:

$$\vec{x}(t) = C_1 \vec{x}_{(1)} + C_2 \vec{x}_{(2)}$$

Si hay  $n$  soluciones de  $\dot{\vec{x}} = P(t) \vec{x}$  Podemos hacer una matriz de las soluciones

$$X(t) = \begin{bmatrix} x_{11}(t) & \dots & x_{n1}(t) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n1}(t) & \dots & x_{nn}(t) \end{bmatrix}$$

las soluciones son linealmente independientes si:

$$\det(X(t)) = \det[\underbrace{\vec{x}_{(1)} \dots \vec{x}_{(n)}}_{\substack{\downarrow \\ \text{columnas de} \\ \text{la matriz } X}}] \neq 0$$

**Teorema**  
Si  $\det(X(t)) \neq 0$  en el intervalo  $\alpha < t < \beta$   
 $\Rightarrow \vec{x}(t) = C_1 \vec{x}_{(1)} + \dots + C_n \vec{x}_{(n)}$   $\forall \vec{c}$

**Def:** Cualquier conjunto de soluciones  $\vec{x}^{(1)}, \dots, \vec{x}^{(n)}$  de  $\ddot{\vec{x}} = P(t)\vec{x}$  linealmente indep en  $\alpha < t < \beta$  es un conjunto fundamental de soluciones

**Propiedad de Abel**

$$\frac{dW}{dt} = \overbrace{C(p_{11} + p_{22} + \dots + p_{nn})}^{\text{traza}} \cdot W$$

$$W = C \cdot \exp\left(\int p_{11} + p_{22} + \dots + p_{nn} dt\right)$$

**Teorema**

Si  $\vec{x}^{(1)}, \dots, \vec{x}^{(n)}$  son soluciones de  $\ddot{\vec{x}} = P(t)\vec{x}$  en  $t \in (\alpha, \beta)$

$\Rightarrow \det(X(t))$  (Wronskiano) nunca se anula o siempre es cero.