Teoría de ecuaciones en diferencias

Definiciones

Una **ecuación en diferencias** de orden p es una ecuación que relaciona los p+1 términos consecutivos de una sucesión.

En forma implícita:
$$F(y^{n+1}, y^n, --)y^{n+1-p}, n) = 0$$

La **solución** de una ecuación en diferencias es una **sucesión de números reales** y tal que satisfagan la ecuación (y las condiciones iniciales, si las hay).

Es a las sucesiones lo que las ecuaciones diferenciales para las funciones de una variable real. De hecho, a menudo aparecen en la resolución numérica de ecuaciones diferenciales.

Dadas las condiciones iniciales y la ecuación de recurrencia, si la ecuación siempre tiene solución (es decir, si siempre permite encontrar el término enésimo en función de los anteriores), la **solución teórica** siempre existe. No obstante, estaremos interesados en encontrar **soluciones explícitas** (el término general de la sucesión solución, en función de n). No siempre será posible; en lo que queda veremos casos en los que sí se puede encontrar, y las técnicas para ello.

Casos que tienen solución explícita

Ecuación lineal de primer orden

Es una ecuación con la siguiente forma:

El coeficiente, en general, no es constante.

La ecuación homogénea asociada es:

La solución general puede escribirse como:

Donde:

se obtiene por el **método de variación de las constantes**. Este método consiste en escribir a como una sucesión a = a(n) e imponer que se satisfaga la ecuación:

$$\partial_{p}^{n} = a(n) \cdot \stackrel{h}{\uparrow} Q(i) \Rightarrow a(n) = \stackrel{n}{\leq} G(j) \cdot \stackrel{j}{\downarrow} V_{Q(i)}$$

Ecuación lineal de orden p con coeficientes constantes

Es una ecuación con la siguiente forma:

$$y^{n+1}$$
 + $a_n y^n$ + \cdots + $a_{n-p} y^{n+1-p} = G(n)$

La solución general, como antes, puede escribirse como:

Donde:

tiene una expresión que depende de las raíces del **polinomio característico**. El **polinomio característico** es $\chi^{\rho}_{+} + \alpha_{n} \chi^{\rho-1}_{+} + \alpha_{n-\rho} \approx 0$.

Lo fundamental es que cada raíz, de multiplicidad r, da lugar a r soluciones independientes, y la solución general de la homogénea será la combinación lineal (con coeficientes indeterminados) de todas las p diferentes soluciones.

En función de las raíces, hay dos casos posibles:

Caso 1: raíz real de multiplicidad r. Las r soluciones que da son:

- Caso 2: raíz compleja conjugada de multiplicidad r. Las 2r soluciones que da son:

Si
$$\lambda = geig$$
, $g^{n}(as(n\theta), ..., n^{-1}g^{n}(as(n\theta)), g^{n}(n\theta), n^{-1}g^{n}(n\theta)$

Por ser uno de los casos más sencillos, pongamos la solución general de la homogénea cuando hay p raíces reales distintas:

• Por su parte, la solución particular sólo puede calcularse en determinados casos:

Si
$$G(n) = P_i^*(n) r_i^n + \dots + P_w^*(n) r_w^n$$
, could $P_k^*(n) = B_{i,k} + B_{2,k} \cdot n + \dots + B_{j_{k+1},k} \cdot n^{j_{k}}$, con $B_{i,k} \in \mathbb{R}$

Buscaremos soluciones de la forma:

$$\int_{\rho}^{n} = Q_{1}(n) V_{1}^{n} + \dots + Q_{w}(n) V_{w}^{n} \quad \text{Donde los } Q_{k}(n) \text{ son}$$

polinomios de grado β_{κ} (salvo que γ_{κ} sea raíz del polinomio característico, en cuyo caso probaremos con polinomios $\delta_{\kappa}(\alpha)$ de grado $\beta_{\kappa} \in A_{\kappa}$, donde α_{κ} es la multiplicidad de la raíz).

Un caso particular muy frecuente es cuando $G(n) = Q \cdot Y^n$ con r distinto de las raíces del polinomio característico. En ese caso probaremos con $Y_n^n = C \cdot Y^n$.

Sistema lineal de coeficientes constantes

En esta ocasión, la incógnita no es una sucesión de números reales sino una sucesión de vectores. La ecuación general es de esta forma:

La solución general, como hasta ahora, es:

Donde:

Para poder dar una expresión más simplificada **diagonalizaremos la matriz** (en caso de que sea posible). Si la matriz A es diagonalizable, esto es, si existe un cambio de base P y una matriz diagonal D tal que

Entonces, las potencias de A son sencillas de calcular: $\bigwedge^{N} z \rho \int_{0}^{N} \rho^{-1}$

En concreto, esto quiere decir que, si λ_{j} son los autovalores y ψ_{j} los autovectores, la solución general es de la forma siguiente:

Esto viene de escribir el vector de constantes en la base de autovectores.

Nota: Una ecuación lineal de orden p se puede convertir en un sistema lineal de coeficientes constantes haciendo el siguiente cambio:

$$\frac{1}{\sqrt{n}} = \left(\frac{1}{\sqrt{n+p-1}}\right) \Rightarrow A(n) = \left(\frac{0}{\sqrt{n}}\right)$$