

Breve Repaso de las Ecuaciones de Recurrencia

Francisco Palomo Lozano e Inmaculada Medina Bulo

Departamento de Lenguajes y Sistemas Informáticos. Universidad de Cádiz.
Esc. Superior de Ingeniería de Cádiz. C/ Chile, s/n. 11003 Cádiz. España.
{francisco.palomo, inmaculada.medina}@uca.es

14 de octubre de 2002

1. Ecuaciones de recurrencia

Definición 1. Una *ecuación de recurrencia* (ER) de orden k es una ecuación funcional

$$F(n, f_n, f_{n-1}, \dots, f_{n-k}) = 0$$

con $f_n : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{C}$ y $n \geq k$.

La incógnita, f_n , es una función; o mejor dicho una *familia de funciones* (como con las EDO).

Ejemplos.

$$f_n - n f_{n-1} = 0 \quad (n \geq 1)$$

$$f_n f_{n-1} = 2^n \quad (n \geq 1)$$

$$f_n = f_{n-1} + f_{n-2} \quad (n \geq 2)$$

Resolver una ER es, en general, imposible. Normalmente estaremos interesados en versiones más simples. Restringiremos la ecuación general para obtener otras más sencillas.

1.1. Relación con el cálculo de sumatorios y productorios

Las ER generalizan a los *sumatorios*:

$$\begin{aligned}f_n &= \sum_{i=0}^n h(i) & (n \geq 0) \\f_{n-1} &= \sum_{i=0}^{n-1} h(i) & (n \geq 1) \\f_n - f_{n-1} &= h(n) & (n \geq 1)\end{aligned}$$

y también al *cálculo de productorios*:

$$\begin{aligned}f_n &= \prod_{i=0}^n h(i) & (n \geq 0) \\f_{n-1} &= \prod_{i=0}^{n-1} h(i) & (n \geq 1) \\\frac{f_n}{f_{n-1}} &= h(n) & (n \geq 1)\end{aligned}$$

Ambas ER se completan con $f_0 = h(0)$.

1.2. Clasificación

Definición 2. Una ER es *lineal* (ERL) si tiene la siguiente forma:

$$f_n + g_1(n)f_{n-1} + \cdots + g_k(n)f_{n-k} = h(n)$$

Definición 3. Una ERL es *homogénea* si $h(n) = 0$.

Definición 4. Una ERL es *de coeficientes constantes* si $g_i(n) = a_i \in \mathbb{C}$.

Tipos más importantes de ER:

- ERL de coeficientes constantes homogénea
- ERL de coeficientes constantes no homogénea
- ERL de coeficientes no constantes

2. ERL de coeficientes constantes homogénea

$$f_n + a_1 f_{n-1} + \cdots + a_k f_{n-k} = 0$$

Propiedades:

- Siempre tienen una *solución trivial*, que es la función $\theta_n = 0$:

$$\begin{aligned} \theta_n = 0 &\implies \cdots \implies \theta_{n-k} = 0 \\ \forall n \geq k & (0 + a_1 \cdot 0 + \cdots + a_k \cdot 0 = 0) \end{aligned}$$

- $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{C}$ tiene estructura de espacio vectorial sobre el cuerpo \mathbb{C} . θ_n es su elemento neutro.

Para resolver la ecuación hay que caracterizar el conjunto de funciones solución.

Teorema 1. *El conjunto de soluciones de una ERL de coeficientes constantes homogénea es un subespacio vectorial del espacio vectorial de las funciones de $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{C}$ sobre el cuerpo \mathbb{C} .*

Demostración. El conjunto de soluciones no está vacío ya que siempre contiene a la solución trivial θ_n . Por lo tanto, basta comprobar que dadas dos soluciones, cualquier combinación lineal es también solución. \square

Nota. Conque sólo existiera una solución particular no trivial, la solución general estaría formada por un número infinito de funciones (una familia de funciones).

Proposición 1. *Una función $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{C}$ solución de una ERL de coeficientes constantes homogénea y de orden k está determinada de forma única por los k valores f_0, \dots, f_{k-1} .*

Demostración. Despejando el término de mayor orden:

$$\begin{aligned} f_n &= -a_1 f_{n-1} + \cdots - a_k f_{n-k} \\ f_{n-1} &= -a_1 f_{n-2} + \cdots - a_k f_{n-k-1} \\ &\vdots \\ f_{k+1} &= -a_1 f_k + \cdots - a_k f_1 \\ f_k &= -a_1 f_{k-1} + \cdots - a_k f_0 \end{aligned}$$

y por lo tanto f_n queda determinado por los valores f_0, \dots, f_{k-1} para todo $n \geq k$. \square

Teorema 2. *La dimensión del conjunto de soluciones de una ERL de coeficientes constantes homogénea y de orden k es, precisamente, k .*

Demostración. Sea el conjunto de soluciones $B = \{b_0(n), \dots, b_{k-1}(n)\}$ en el que los $b_i(n)$ vienen dados por:

$$\forall n < k \quad b_i(n) = \delta_{in} \quad (\delta \text{ de Kronecker})$$

Por la proposición 1, esto determina de manera única a los $b_i(n)$ como soluciones.

Pero B es una base del conjunto de soluciones: basta comprobar que forma un sistema de generadores linealmente independiente.

Hemos encontrado una base de k elementos, por lo tanto la dimensión del subespacio es k . \square

Empleando este teorema, el problema se reduce a encontrar k soluciones particulares linealmente independientes distintas de la trivial.

Así se obtiene una base del conjunto de soluciones y con ella la solución general.

Existen distintas técnicas de resolución, las principales son:

- **Método de la ecuación característica**
- Método matricial
- Método de la función generatriz

2.1. Método de la ecuación característica

Por la forma de la ecuación, $f_n = x^n$ podría ser una solución particular. Veamos:

$$\begin{aligned} x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_k x^{n-k} &= 0 \\ x^{n-k}(x^k + a_1 x^{k-1} + \dots + a_k) &= 0 \end{aligned}$$

Esta ecuación polinómica equivale al sistema:

$$\begin{cases} x^{n-k} = 0 \\ x^k + a_1 x^{k-1} + \dots + a_k = 0 \end{cases}$$

La primera no nos interesa (sólo genera la solución trivial). La segunda se llama *ecuación característica*.

Definición 5. Se denomina *polinomio característico* a:

$$c(x) = x^k + a_1x^{k-1} + \cdots + a_k$$

Sean $r_1, r_2, \dots, r_k \in \mathbb{C}$ las k raíces de $c(x)$:

$$c(x) = (x - r_1)(x - r_2) \cdots (x - r_k)$$

Nota. Por el *teorema fundamental del Álgebra* todo polinomio de grado k tiene exactamente k raíces.

En general, puede haber raíces repetidas. Sean r_1, \dots, r_l las l raíces *distintas* de $c(x)$ con multiplicidades respectivas m_1, \dots, m_l :

$$c(x) = (x - r_1)^{m_1} \cdots (x - r_l)^{m_l}$$

donde $m_1 + \cdots + m_l = k$.

Distinguiremos dos casos según todas las raíces sean o no simples.

2.1.1. Raíces simples

$B = \{r_1^n, r_2^n, \dots, r_k^n\}$ es una base del conjunto de soluciones.

Basta ver que forman un sistema de generadores, o que son linealmente independientes, ya que la dimensión del conjunto de soluciones y $\text{card}(B)$ coinciden.

Una forma de comprobar que, por ejemplo, forman un sistema de generadores consiste en plantear un sistema infinito de ecuaciones que por la proposición 1 puede reducirse a:

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_k = f_0 \\ r_1\lambda_1 + r_2\lambda_2 + \cdots + r_k\lambda_k = f_1 \\ \cdots \\ r_1^{k-1}\lambda_1 + r_2^{k-1}\lambda_2 + \cdots + r_k^{k-1}\lambda_k = f_{k-1} \end{cases}$$

El determinante del sistema es:

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ r_1 & r_2 & \cdots & r_k \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_1^{k-1} & r_2^{k-1} & \cdots & r_k^{k-1} \end{vmatrix}$$

que es un *determinante de Vandermonde* o *vandermondiano*; ya que los r_i son todos distintos, el determinante no es nulo.

Por lo tanto, las soluciones particulares forman una base y toda combinación lineal de ellas será solución. La solución general será pues:

$$f_n = \sum_{i=1}^k \lambda_i r_i^n$$

Definición 6. Los valores f_0, \dots, f_{k-1} se denominan *condiciones iniciales*.

Las dadas por

$$f_0 = \dots = f_{k-1} = 0$$

se denominan *condiciones iniciales nulas*.

Nota. Una vez fijados los valores de las condiciones iniciales, estos determinan los parámetros libres $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ y por consiguiente una solución particular.

Nota. La solución de una ERL homogénea bajo condiciones iniciales nulas es la solución trivial.

Ejemplo. Se desea la solución general de:

$$t_n = 5t_{n-1} - 6t_{n-2}$$

y la particular asociada a $t_0 = 0$ y $t_1 = 1$.

$$c(x) = x^2 - 5x + 6 = (x - 2)(x - 3)$$

luego $B = \{2^n, 3^n\}$ y la solución general es:

$$t_n = \lambda_1 2^n + \lambda_2 3^n$$

Cuando $t_0 = 0$ y $t_1 = 1$ se obtiene:

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ 2\lambda_1 + 3\lambda_2 = 1 \end{cases}$$

cuyas soluciones son $\lambda_1 = -1$ y $\lambda_2 = 1$. Por lo tanto la solución particular buscada es:

$$t_n = 3^n - 2^n$$

2.1.2. Raíces múltiples

Se demuestra que:

$$B = \underbrace{\{r_1^n, \dots, n^{m_1-1} r_1^n\}}_{\text{por } (x - r_1)^{m_1}}, \dots, \underbrace{\{r_l^n, \dots, n^{m_l-1} r_l^n\}}_{\text{por } (x - r_l)^{m_l}}$$

es una base del conjunto de soluciones.

Al igual que antes, basta ver que forman un sistema de generadores, o que son linealmente independientes, ya que $\text{card}(B) = k$.

La solución general es:

$$f_n = \sum_{i=1}^l p_i(n) r_i^n$$

$$p_i(n) = \sum_{j=0}^{m_i-1} \lambda_{ij} n^j$$

Ejemplo. Se desea la solución general de:

$$t_n = 2t_{n-1} - t_{n-2}$$

y la particular asociada a $t_0 = 0$ y $t_1 = 1$.

$$c(x) = x^2 - 2x + 1 = (x - 1)^2$$

luego $B = \{1, n\}$ y la solución general es:

$$t_n = \lambda_1 + \lambda_2 n$$

Cuando $t_0 = 0$ y $t_1 = 1$ se obtiene:

$$\begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 = 1 \end{cases}$$

cuyas soluciones son $\lambda_1 = 0$ y $\lambda_2 = 1$. Por lo tanto la solución particular buscada es:

$$t_n = n$$

3. ERL de coeficientes constantes no homogénea

$$f_n + a_1 f_{n-1} + \cdots + a_k f_{n-k} = h(n)$$

Definición 7. Dada una ecuación de este tipo, llamamos *ecuación homogénea asociada* a:

$$g_n + a_1 g_{n-1} + \cdots + a_k g_{n-k} = 0$$

Teorema 3. Si f_n es una solución particular de la ecuación original y g_n es la solución general de la homogénea asociada, entonces $f_n + g_n$ es la solución general de la primera.

El problema está en hallar la solución particular. Esto depende de cómo sea $h(n)$.

En ocasiones, tiene una forma similar a la de $h(n)$ y se puede emplear el *método de los coeficientes indeterminados*.

Un caso bastante general y útil en el estudio de algoritmos es:

$$h(n) = \sum_{i=1}^j q_i(n) s_i^n$$

donde los $q_i(n)$ son polinomios de grado m_i y los s_i son todos distintos.

En tal caso, podemos formar un polinomio característico ficticio con el polinomio característico de la homogénea asociada y otro polinomio «aportado» por la solución particular:

$$c(x) = c_1(x)c_2(x)$$

Donde:

$$\begin{aligned} c_1(x) &= x^k + a_1x^{k-1} + \dots + a_k \\ c_2(x) &= (x - s_1)^{m_1+1} \dots (x - s_j)^{m_j+1} \end{aligned}$$

Sin embargo, la función resultante de este polinomio característico ficticio *no* es la solución general.

Los j parámetros de la solución general aportados por $c_2(x)$ *no son libres*, ya que han de determinar una solución particular.

Estos parámetros pueden calcularse de dos formas:

- Sustituyendo la función obtenida en la ecuación original
- Calculando mediante las condiciones iniciales j valores que deba cumplir la solución particular y completando con ellos el sistema de ecuaciones

Ejemplo. Se desea la solución general de:

$$t_n = t_{n-1} + 2$$

Se tiene que:

$$\begin{aligned} c_1(x) &= x - 1 \\ c_2(x) &= x - 1 \\ c(x) &= (x - 1)(x - 1) = (x - 1)^2 \end{aligned}$$

luego:

$$t_n = \lambda_1 + \lambda_2 n$$

Pero λ_2 no es libre, sustituyendo:

$$\lambda_2 n = \lambda_2(n-1) + 2$$

se obtiene $\lambda_2 = 2$, con lo que la solución general es:

$$t_n = 2n + \lambda_1$$

4. ERL de coeficientes no constantes

No hay un método general de resolución, pero si es de primer orden se puede reducir a una equivalente de coeficientes constantes.

Sea:

$$f_n + g_1(n)f_{n-1} = h(n)$$

aplicamos el siguiente cambio de variable:

$$f_n = G(n)u_n \qquad G(n) = \prod_{i=0}^n g_1(i)$$

de esta forma obtenemos:

$$G(n)u_n + g_1(n)G(n-1)u_{n-1} = h(n)$$

pero:

$$g_1(n)G(n-1) = G(n)$$

luego:

$$\begin{aligned} G(n)u_n + G(n)u_{n-1} &= h(n) \\ u_n + u_{n-1} &= \frac{h(n)}{G(n)} \end{aligned}$$

que ya tiene coeficientes constantes.

Nota. Debe ser $G(n) \neq 0$, si no, basta eliminar los factores conflictivos en $G(n)$. También conviene prescindir de los factores negativos para que el cambio sea sencillo.

Es decir, en general, el cambio empleado será:

$$G(n) = \prod_{\substack{i=0 \\ g_1(i)>0}}^n g_1(i)$$

Ejemplo.

$$\begin{aligned}f_n &= n f_{n-1} & (n \geq 1) \\f_0 &= 1\end{aligned}$$

Aquí $g_1(n) = -n$. Podemos invertir el signo y prescindir del primer valor, que es cero:

$$G(n) = \prod_{\substack{i=0 \\ -g_1(i) > 0}}^n [-g_1(i)] = \prod_{i>0}^n i = n!$$

El cambio de variable es:

$$f_n = n! u_n$$

y la ecuación queda:

$$\begin{aligned}u_n &= u_{n-1} & (n \geq 1) \\u_0 &= 1\end{aligned}$$

con lo que $u_n = 1$ y $f_n = n!$