

# Ecuaciones Diferenciales I

FACULTAD  
DE  
CIENCIAS  
UNIVERSIDAD DE GRANADA



Los Del DGIIM, [losdeldgiim.github.io](https://losdeldgiim.github.io)

Doble Grado en Ingeniería Informática y Matemáticas  
Universidad de Granada



Esta obra está bajo una Licencia Creative Commons Atribución-NoComercial-SinDerivadas 4.0 Internacional (CC BY-NC-ND 4.0).

Eres libre de compartir y redistribuir el contenido de esta obra en cualquier medio o formato, siempre y cuando des el crédito adecuado a los autores originales y no persigas fines comerciales.

# Ecuaciones Diferenciales I

Los Del DGIIM, [losdeldgiim.github.io](https://losdeldgiim.github.io)

José Juan Urrutia Milán  
Arturo Olivares Martos

Granada, 2024-2025



# Índice general

<b>1. Sistemas Lineales</b>	<b>5</b>
1.1. Sistemas lineales homogéneos . . . . .	17
1.1.1. Sistemas de coeficientes constantes . . . . .	18
1.1.2. Matriz solución y matriz fundamental . . . . .	20
1.2. Exponencial de una matriz . . . . .	24
1.2.1. Formas de cálculo de exponenciales de matrices . . . . .	26
1.3. Fórmula de variación de constantes . . . . .	33



# 1. Sistemas Lineales

**Notación.** Por comodidad, a lo largo de la sección notaremos al conjunto de matrices de orden  $n \times m$  sobre  $\mathbb{R}$  por:

$$\mathbb{R}^{n \times m} = M_{n \times m}(\mathbb{R})$$

Estudiaremos sistemas lineales de primer orden, es decir, ecuaciones de la forma:

$$x' = A(t)x + b(t) \quad (1.1)$$

Con  $A : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  y  $b : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ , funciones continuas<sup>1</sup> en un intervalo abierto  $I \subseteq \mathbb{R}$ . Si notamos por  $A = (a_{ij})_{i,j}$ ,  $d = (b_i)$  y  $x = (x_i)$  a las correspondientes coordenadas de  $A$ ,  $b$  y  $x$ , podemos reescribir (1.1) en forma de sistema, como:

$$\begin{cases} x'_1 = a_{11}(t)x_1 + \cdots + a_{1d}(t)x_d + b_1(t) \\ x'_2 = a_{21}(t)x_1 + \cdots + a_{2d}(t)x_d + b_2(t) \\ \vdots \\ x'_d = a_{d1}(t)x_1 + \cdots + a_{dd}(t)x_d + b_d(t) \end{cases} \quad (1.2)$$

**Ejemplo.** Supongamos que estamos en la situación de la Figura 1.1, con dos masas  $m_1$  y  $m_2$ , y dos muelles con constantes elásticas  $k_1$  y  $k_2$ . Supongamos además que a la masa  $m_2$  se le aplica una fuerza  $F(t)$ .

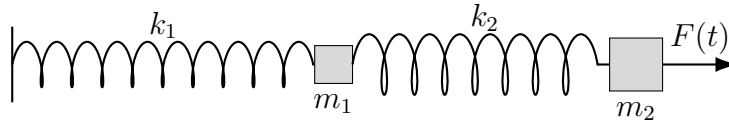


Figura 1.1: Dos masas conectadas por muelles.

Describiremos este sistema de forma matemática describiendo  $x_1$ , la distancia de la masa  $m_1$  a su posición de equilibrio; y  $x_2$ , la distancia de la masa  $m_2$  a su posición de equilibrio a lo largo del tiempo  $t$ .

Suponiendo que inicialmente (en el instante  $t_0$ ) el primer muelle está dilatado (es decir,  $x_1(t_0) > 0$ ) y que el segundo muelle está contraído ( $x_2(t_0) - x_1(t_0) < 0$ ), aplicando las leyes de Newton, llegamos al sistema:

$$\begin{cases} m_1 x''_1 = -k_1 x_1 + k_2 (x_2 - x_1) \\ m_2 x''_2 = -k_2 (x_2 - x_1) + F(t) \end{cases}$$

---

<sup>1</sup>Recordemos que esto significa que sean continuas coordenada a coordenada.

La máquina descrita sigue estas ecuaciones diferenciales, que no están en la categoría que nos interesa, por ser de segundo orden. Sin embargo, un sistema lineal de cualquier orden se puede hacer siempre de primer orden. Para ello, buscamos transformar dos ecuaciones de segundo orden en 4 ecuaciones de primer orden.

El truco para cambiar orden por dimensión es llamar incógnita a las derivadas. Definimos:

$$y_1 = x_1 \quad y_2 = x_1' \quad y_3 = x_2 \quad y_4 = x_2'$$

De esta forma:

$$\begin{cases} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= \frac{-k_1}{m_1}y_1 + \frac{k_2}{m_1}(y_3 - y_1) \\ y_3' &= y_4 \\ y_4' &= \frac{-k_2}{m_2}(y_3 - y_1) + \frac{F(t)}{m_2} \end{cases}$$

Obtenemos ya un sistema de ecuaciones lineal de primer orden. Los físicos dicen que hemos pasado del espacio de las configuraciones al espacio de estados.

Tenemos:

$$A(t) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\left(\frac{k_1+k_2}{m_1}\right) & 0 & \frac{k_2}{m_2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ \frac{k_2}{m_2} & 0 & \frac{-k_2}{m_2} & 0 \end{pmatrix} \quad b(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \frac{F(t)}{m_2} \end{pmatrix}$$

Este cambio se puede aplicar siempre que queramos, y esta es la razón por la que en este capítulo solo estudiaremos sistemas de ecuaciones lineales de primer orden, porque sabiendo resolverlo sabemos resolver cualquier sistema lineal de orden superior.

**Teorema 1.1** (Existencia y unicidad de las soluciones). *Dados  $t_0 \in I$ ,  $x_0 \in \mathbb{R}^d$ , existe una única solución del sistema:*

$$x' = A(t)x + b(t) \quad x(t_0) = x_0$$

*definida en **todo** el intervalo  $I$ .*

Para su demostración, será necesario repasar varios conceptos ya vistos en otras asignaturas.

**Corolario 1.1.1.** *Ahora, si tenemos una ecuación lineal de orden superior:*

$$x^{(k)} + a_{k-1}(t)x^{(k-1)} + \dots + a_1(t)x' + a_0(t)x = b(t)$$

*Lo que hacemos es tomar como incógnitas:*

$$y_1 = x \quad y_2 = x' \quad \dots \quad y_k = x^{(k-1)}$$



*Y plantear el sistema:*

$$\begin{cases} y_1' = y_2 \\ y_2' = y_3 \\ \vdots \\ y_{k-1}' = y_k \\ y_k' = -a_0(t)y_1 - a_1(t)y_2 - \cdots - a_{k-1}(t)y_k + b(t) \end{cases}$$

Con lo que el Teorema de existencia y unicidad del Capítulo anterior es un corolario del Teorema 1.8.

### Normas matriciales

Dada cualquier norma<sup>2</sup>  $\|\cdot\| : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ , esta nos permite definir una norma matricial  $\|\cdot\| : \mathbb{R}^{d \times d} \rightarrow \mathbb{R}$ , dada por:

$$\|A\| = \max\{\|Ax\| \mid \|x\| \leq 1\} \quad \forall A \in \mathbb{R}^{d \times d}$$

Notemos que está bien definida<sup>3</sup>, ya que lo que hacemos es considerar la función  $x \mapsto \|Ax\|$  (que es continua) definida en la bola unidad junto con su frontera (que es un conjunto compacto), por lo que la imagen de un compacto es un compacto y al estar en  $\mathbb{R}$ , es un conjunto cerrado y acotado.

De forma geométrica, cada  $A$  es una transformación del espacio  $\mathbb{R}^d$  en sí mismo. Lo que hacemos para calcular su norma es calcular las imágenes de todos los vectores de la bola unidad (junto con su frontera) y quedarnos con la mayor norma de todos ellos. Si consideramos la norma vectorial euclídea, lo que hacemos es coger la mayor distancia al origen.

**Ejemplo.** Considerando el espacio normado  $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ , si tomamos:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

La aplicación lineal asociada a  $A$  transforma  $\mathbb{S}^1$  en una elipse de eje mayor 2 y eje menor  $1/2$ , tal y como vemos en la Figura 1.2, con lo que  $\|A\| = 2$ .

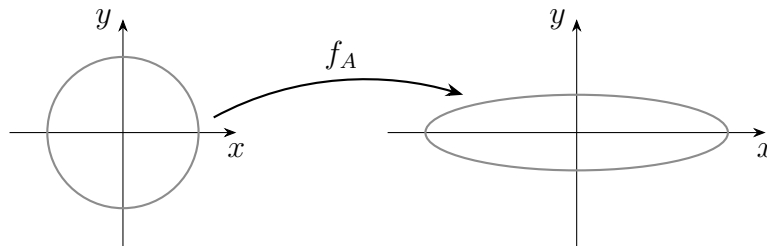


Figura 1.2: Transformación de  $\mathbb{S}^1$  por la aplicación lineal asociada a  $A$ .

<sup>2</sup>Recordamos que una norma es cualquier función que cumpla la desigualdad triangular, homogeneidad por homotecias y no degeneración.

<sup>3</sup>Que en realidad existe un máximo.

Las normas matriciales así definidas tienen más propiedades que las normas vectoriales de las que provienen, que ya fueron vistas en Métodos Numéricos I:

**Proposición 1.2.** *Se verifica que:*

1.  $\|I\| = 1$ .
2.  $\|AB\| \leq \|A\|\|B\|$ ,  $\forall A, B \in \mathbb{R}^{d \times d}$ .
3.  $\|Ax\| \leq \|A\|\|x\|$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^d, A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ .

*Demostración.* Demostramos cada igualdad:

1. Evidente.
2. A partir de la definición, sean  $A, B \in \mathbb{R}^{d \times d}$ :

$$\begin{aligned} \|AB\| &= \max\{\|ABu\| \mid \|u\| = 1\} \leq \max\{\|A\|\|Bu\| \mid \|u\| = 1\} \\ &\leq \max\{\|A\|\|B\|\|u\| \mid \|u\| = 1\} = \|A\|\|B\| \end{aligned}$$

3. A partir de la definición de  $\|A\|$ , sabemos que  $\|Au\| \leq \|A\|$  para cualquier  $u \in \mathbb{S}^1$  y  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ . De esta forma:

$$\left\| A \frac{x}{\|x\|} \right\| = \frac{1}{\|x\|} \cdot \|Ax\| \leq \|A\|$$

con lo que:

$$\|Ax\| \leq \|A\|\|x\|$$

□

## Integrales vectoriales

Supongamos que tenemos  $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^d$  una función continua en un intervalo compacto, con lo que  $f$  tiene  $d$  coordenadas:  $f = (f_1, \dots, f_d)$ , todas ellas continuas. De esta forma, podemos definir la integral de  $f$  como el vector formado por las integrales de sus componentes

$$\int_a^b f(t) dt = \begin{pmatrix} \int_a^b f_1(t) dt \\ \int_a^b f_2(t) dt \\ \vdots \\ \int_a^b f_d(t) dt \end{pmatrix}$$

**Proposición 1.3.** *Sea  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ , entonces:*

$$A \cdot \left( \int_a^b f(t) dt \right) = \int_a^b [A \cdot f(t)] dt$$

*Demostración.* Si notamos a las coordenadas de  $A$  por  $A = (a_{ij})_{i,j}$ :

$$\begin{aligned}
 A \left( \int_a^b f(t) dt \right) &= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1d} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2d} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{d1} & a_{d2} & \cdots & a_{dd} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \int_a^b f_1(t) dt \\ \int_a^b f_2(t) dt \\ \vdots \\ \int_a^b f_d(t) dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{j=1}^d \left( a_{1j} \int_a^b f_j(t) dt \right) \\ \sum_{j=1}^d \left( a_{2j} \int_a^b f_j(t) dt \right) \\ \vdots \\ \sum_{j=1}^d \left( a_{dj} \int_a^b f_j(t) dt \right) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} \int_a^b \left( \sum_{j=1}^d a_{1j} \cdot f_j(t) \right) dt \\ \int_a^b \left( \sum_{j=1}^d a_{2j} \cdot f_j(t) \right) dt \\ \vdots \\ \int_a^b \left( \sum_{j=1}^d a_{dj} \cdot f_j(t) \right) dt \end{pmatrix} = \int_a^b [A \cdot f(t)] dt
 \end{aligned}$$

□

**Proposición 1.4.** *Se verifica que:*

$$\left\| \int_a^b f(t) dt \right\| \leq \int_a^b \|f(t)\| dt$$

*Para cualquier norma.*

*Demostración.* Por comodidad, definimos  $\Delta_m = \{1, \dots, m\}$ .

Sea  $P = \{a = x_0 < x_1 < \dots < x_m = b\}$  una partición de  $[a, b]$  y  $\xi_j \in [x_{j-1}, x_j]$   $\forall j \in \Delta_m$ . Como las componentes de  $f$  y la función  $\|f\|$  son continuas, son integrables en el sentido de Riemann y podemos considerar las sumas de Riemann asociadas a la partición  $P$  con etiquetas  $\xi_j$   $\forall j \in \Delta_m$ . Entonces, se cumple que:

$$\begin{aligned}
 \sigma(\|f\|, P) &= \sum_{j=1}^d \|f(\xi_j)\| (x_j - x_{j-1}) = \sum_{j=1}^d \|f(\xi_j)(x_j - x_{j-1})\| \geq \left\| \sum_{j=1}^d (f(\xi_j)(x_j - x_{j-1})) \right\| \\
 &= \left\| \sum_{j=1}^d \left( \sum_{k=1}^d (f_k(\xi_j)(x_j - x_{j-1})) e_k \right) \right\| = \left\| \sum_{k=1}^d \left( \sum_{j=1}^d (f_k(\xi_j)(x_j - x_{j-1})) e_k \right) \right\| \\
 &= \left\| \sum_{k=1}^d (\sigma(f_k, P) e_k) \right\| = \left\| \begin{pmatrix} \sigma(f_1, P) \\ \sigma(f_2, P) \\ \vdots \\ \sigma(f_d, P) \end{pmatrix} \right\|
 \end{aligned}$$

Por lo que  $\sigma(\|f\|, P) \geq \|(\sigma(f_1, P), \dots, \sigma(f_d, P))\|$  para toda partición  $P$  del intervalo  $[a, b]$ .

Por tanto, si  $\{P_n\}$  es una sucesión de particiones de  $[a, b]$  tales que  $\{\Delta P_n\} \rightarrow 0$  (donde  $\Delta P_n$  es el diámetro de la partición  $P_n$ ), usando que  $\|f\|$  y todas las componentes de  $f$  son Riemann-integrables, se tiene que:

$$\begin{aligned} \int_a^b \|f(t)\| dt &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sigma(\|f\|, P_n) \geq \lim_{n \rightarrow \infty} \left\| \begin{pmatrix} \sigma(f_1, P_n) \\ \vdots \\ \sigma(f_d, P_n) \end{pmatrix} \right\| = \left\| \begin{pmatrix} \lim_{n \rightarrow \infty} \sigma(f_1, P_n) \\ \vdots \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \sigma(f_d, P_n) \end{pmatrix} \right\| \\ &= \left\| \begin{pmatrix} \int_a^b f_1(t) dt \\ \vdots \\ \int_a^b f_d(t) dt \end{pmatrix} \right\| = \left\| \int_a^b f(t) dt \right\| \end{aligned}$$

Es decir:

$$\left\| \int_a^b f(t) dt \right\| \leq \int_a^b \|f(t)\| dt$$

□

### Convergencia uniforme

Dada cualquier norma vectorial  $\|\cdot\| : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  y fijado un intervalo  $I \subseteq \mathbb{R}$ , podemos definir<sup>4</sup>  $\|\cdot\|_\infty : \mathbb{F}(I, \mathbb{R}^d) \rightarrow \mathbb{R}$  dada por:

$$\|\varphi\|_\infty = \sup_{t \in I} \|\varphi(t)\| \quad \forall \varphi \in \mathbb{F}(I, \mathbb{R}^d)$$

**Definición 1.1** (Norma del máximo). Recordamos la definición de la norma vectorial del máximo,  $\|\cdot\|_{\max} : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  dada por

$$\|x\|_{\max} = \max\{|x_1|, |x_2|\} \quad \forall x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$$

Que en algunos contextos se denota también por  $\|\cdot\|_1$ .

**Ejemplo.** En  $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_{\max})$ :

1. Sea  $\varphi_1 : ]0, 1[ \rightarrow \mathbb{R}^2$  dada por:

$$\varphi_1(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ e^t \end{pmatrix} \quad t \in ]0, 1[$$

Tenemos que  $\|\varphi\| = e$ .

2. Sea ahora  $\varphi_2 : ]0, 1[ \rightarrow \mathbb{R}^2$  dada por:

$$\varphi_2(t) = \begin{pmatrix} 1/t \\ t \end{pmatrix} \quad t \in ]0, 1[$$

Tenemos que  $\|\varphi\| = \infty$ .

---

<sup>4</sup>En este caso, no obtenemos una norma, porque puede tomar el valor  $\infty$ .

**Definición 1.2.** Dada una sucesión de funciones  $\{f_n\}$  y una función  $f$ , todas ellas definidas sobre un mismo intervalo  $I$ , decimos que  $\{f_n\}$  converge uniformemente a  $f$  si:

$$\|f_n - f\|_\infty \rightarrow 0$$

**Ejemplo.** Dadas  $f, \psi \in \mathbb{F}(I, \mathbb{R})$  y  $\delta \in \mathbb{R}^+$ , que:

$$\|f - \psi\|_\infty \leq \delta$$

significa que  $\psi$  no se puede separar de  $f$  más que  $\delta$ . Podemos observar esto gráficamente en la Figura 1.3, donde  $\psi$  debe estar en la región delimitada por las líneas discontinuas.

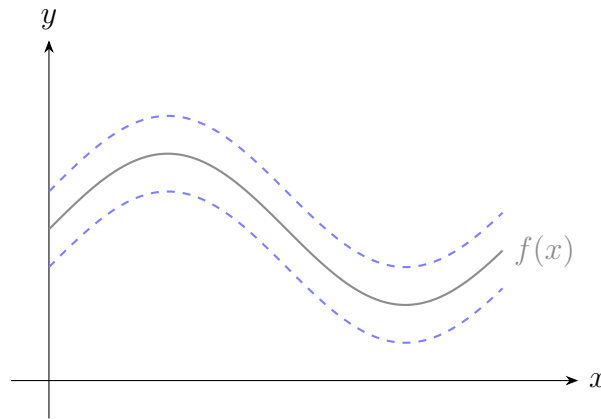


Figura 1.3: Región en la que debe estar  $\psi$ .

Algunas propiedades de la convergencia uniforme<sup>5</sup> son:

**Proposición 1.5.** Si  $f_n$  son continuas y convergen uniformemente a  $f$ , entonces  $f$  es continua.

**Proposición 1.6.** Si  $[a, b] \subseteq I$  y tenemos  $f_n : I \rightarrow \mathbb{R}^d$  funciones continuas que convergen uniformemente a  $f : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ , entonces:

$$\int_a^b f_n \rightarrow \int_a^b f$$

Sin embargo, si  $f_n$  son derivables y convergen uniformemente a  $f$ , entonces no podemos asegurar que  $f$  sea derivable:

**Ejemplo.** Sean  $f_n : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ :

$$f_n(t) = \frac{\text{sen}(nt)}{n} \quad n \in \mathbb{N} \quad t \in \mathbb{R}$$

Tenemos que  $f_n \rightarrow f$  con  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  dada por  $f(t) = 0 \quad \forall t \in \mathbb{R}$ , ya que:

$$\|f_n - f\|_\infty = \sup_{t \in \mathbb{R}} \left| \frac{\text{sen}(nt)}{n} \right| \leq \frac{1}{n} \rightarrow 0$$

<sup>5</sup>que ya fueron vistas en Análisis Matemático II

Y tenemos que:

$$f'_n(t) = \cos(nt) \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad t \in \mathbb{R}$$

Que no convergen a  $f'$ , ya que:

$$f'_n(\pi) = (-1)^n \not\rightarrow f'(\pi) = 0$$

**Proposición 1.7** (Test de Weierstrass). *Dadas  $f_n : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ , resulta que:*

$$\|f_{n+1}(t) - f_n(t)\| \leq M_n \quad \forall t \in I, \quad \forall n \geq 0$$

*Si tenemos que  $\sum M_n < \infty$ . Entonces,  $f_n$  converge uniformemente en  $I$ .*

Este Test de Weierstrass nos permite demostrar la existencia del límite de una sucesión de funciones sin conocer la función límite.

**Ejemplo.** Sabemos que:

$$e^t = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} \quad t \in \mathbb{R}$$

Si definimos:

$$S_n(t) = \sum_{k=0}^n \frac{t^k}{k!} \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad t \in \mathbb{R}$$

1. Recordando la teoría que usábamos en Análisis Matemático I sobre el radio de convergencia, vemos que el radio de convergencia de  $S_n$  es infinito, por lo que podemos garantizar convergencia uniforme en cada intervalo compacto de  $\mathbb{R}$ , pero no en todo  $\mathbb{R}$ .

Pensando en que los polinomios siempre divergen en  $-\infty$ , podemos intuir que la convergencia en todo  $\mathbb{R}$  no la tenemos garantizada, ya que la función exponencial tiende a 0 en dicho límite.

De esta forma, una serie de polinomios nunca puede converger a una función que está acotada en un intervalo no acotado.

2. De forma análoga y usando el Test de Weierstrass, podemos demostrar la convergencia de la sucesión  $\{S_n\}$  en cada intervalo compacto  $[a, b]$ :

$$|S_{n+1}(t) - S_n(t)| = \frac{t^{n+1}}{(n+1)!} \leq \frac{b^{n+1}}{(n+1)!} \rightarrow 0 \quad \forall t \in [a, b]$$

Estamos ya listos para realizar la demostración del Teorema 1.8:

**Teorema 1.8** (Existencia y unicidad de las soluciones). *Dados  $t_0 \in I$ ,  $x_0 \in \mathbb{R}^d$ , existe una única solución del sistema:*

$$x' = A(t)x + b(t) \quad x(t_0) = x_0 \quad (1.3)$$

*definida en **todo** el intervalo  $I$ .*

*Demostración.* Inicialmente, demostraremos el teorema en un caso particular y veremos que el caso general se puede reducir al particular:

- Supongamos que  $I$  es un intervalo acotado de longitud  $l$  y que:

$$\|A(t)\| \leq \alpha \quad \|b(t)\| \leq \beta \quad \forall t \in I$$

**Existencia.** Queremos llegar a que tenemos una solución  $x$  del problema de valores iniciales (1.3), esta cumplirá:

$$x'(t) = A(t)x(t) + b(t)$$

Con lo que la integraremos (vectorialmente) cogiendo  $t_0 \in I$  (son funciones continuas en un compacto):

$$\int_{t_0}^t x'(s) ds = \int_{t_0}^t [A(s)x(s) + b(s)] ds$$

Aplicando coordenada a coordenada la Regla de Barrow y que  $x(t_0) = x_0$ :

$$x(t) - x_0 = x(t) - x(t_0) = \int_{t_0}^t x'(s) ds = \int_{t_0}^t [A(s)x(s) + b(s)] ds$$

Y hemos llegado a una ecuación integral que cumplirá la  $x$  buscada:

$$x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)x(s) + b(s)] ds$$

Buscaremos soluciones aproximadas (buscamos las iterantes de Picard): La primera aproximación la tomamos como la condición inicial:

$$x_0(t) = x_0 \quad t \in I$$

con lo que podemos definir:

$$x_{n+1}(t) = x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)x_n(s) + b(s)] ds \quad \forall n \in \mathbb{N} :$$

La idea de la demostración es construir las iterantes de Picard (que están bien definidas y todas de clase  $C^1(I)$ ). Los pasos a seguir son:

1. Demostraremos que las iterantes de Picard convergen uniformemente (esto será una función continua).
2. Una vez que sabemos que  $x_n$  tienden a un límite, haciendo  $n$  tender a infinito, vamos a llegar a la ecuación integral, usando para ello la conmutación de integral con convergencia uniforme.  
El límite de Picard es una solución integral.
3. Probar que una solución de la ecuación integral es una solución del problema de valores iniciales.

Comenzando ahora con la demostración, definimos las Iterantes de Picard:

$$x_0(t) = x_0$$

$$x_{n+1}(t) = x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)x_n(s) + b(s)] ds$$

Con  $x_n : I \rightarrow \mathbb{R}^d$  bien definidas y continuas  $\forall n \in \mathbb{N}$  (hágase por inducción). Además,  $x_n \in C^1(I) \forall n \in \mathbb{N}$ , gracias al Teorema Fundamental del Cálculo.

Veamos que  $\{x_n\}$  converge uniformemente en  $I$ , usando para ello el Test de Weierstrass. Comenzamos acotando la primera diferencia:

$$\begin{aligned} \|x_1(t) - x_0(t)\| &= \left\| \int_{t_0}^t [A(s)x_0 + b(s)] ds \right\| \leq \left| \int_{t_0}^t \|A(s)x_0 + b(s)\| ds \right| \\ &\leq \left| \int_{t_0}^t [\|A(s)\|\|x_0\| + \|b(s)\|] ds \right| \leq \left| \int_{t_0}^t [\alpha \cdot \|x_0\| + \beta] ds \right| \\ &\leq (\alpha \cdot \|x_0\| + \beta) \cdot l = M_0 \in \mathbb{R} \quad \forall t \in I \end{aligned}$$

Ahora:

$$\begin{aligned} \|x_2(t) - x_1(t)\| &= \left\| \int_{t_0}^t [A(s)(x_2(s) - x_1(s))] ds \right\| \leq \left| \int_{t_0}^t \|A(s)(x_2(s) - x_1(s))\| ds \right| \\ &\leq \alpha \left| \int_{t_0}^t \|x_1(s) - x_0(s)\| ds \right| \leq \alpha M_0 \left| \int_{t_0}^t ds \right| \leq \alpha M_0 |t - t_0| \end{aligned}$$

Donde hemos mantenido la dependencia de  $t$ , ya que si ahora decimos que  $\alpha M_0 |t - t_0| \leq \alpha M_0 l = M_1$ , obtendremos luego una serie  $\{\sum M_n\}$  que no converja, con lo que tratamos de mantener la dependencia de  $t$  hasta el final:

$$\begin{aligned} \|x_3(t) - x_2(t)\| &\leq \alpha \left| \int_{t_0}^t \|x_2(s) - x_1(s)\| ds \right| \leq \alpha^2 M_0 \left| \int_{t_0}^t |s - t_0| ds \right| \\ &= \alpha^2 M_0 \frac{|t - t_0|^2}{2} \end{aligned}$$

En definitiva, se puede probar por inducción que:

$$\|x_{n+1}(t) - x_n(t)\| \leq M_0 \frac{\alpha^n |t - t_0|^n}{n!} \quad \forall t \in I$$

Definimos ahora:

$$M_n = M_0 \cdot \frac{(\alpha \cdot l)^n}{n!} \quad \forall n \in \mathbb{N} \cup \{0\}$$

Una serie conocida, con lo que:

$$\sum_{n=0}^{\infty} M_n = M_0 \cdot e^{\alpha \cdot l} \in \mathbb{R}$$

Por el Test de Weierstrass, concluimos que  $\{x_n\}$  converge uniformemente a una función  $x : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ , que por ahora solo sabemos que es continua, por ser  $x_n$  continua  $\forall n \in \mathbb{N}$ .

Veamos ahora que  $x$  es solución al problema de valores iniciales. Como:

$$\|A(t)x_n(t) - A(t)x(t)\| \leq \alpha \|x_n(t) - x(t)\|$$



Tenemos que  $\{Ax_n\} \rightarrow Ax$ , con lo que:

$$\int_{t_n}^t A(s)x_n(s) ds \longrightarrow \int_{t_0}^t A(s)x(s) ds$$

En definitiva:

$$x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)x(s) + b(s)] ds$$

Aplicando el Teorema Fundamental del Cálculo, tenemos que  $x \in C^1(I, \mathbb{R}^d)$ :

$$x'(t) = A(t)x(t) + b(t) \quad \forall t \in I$$

Con lo que  $x$  es solución de (1.3) y se tiene que:

$$x(t_0) = x_0 + \int_{t_0}^{t_0} [A(s)x(s) + b(s)] ds = x_0$$

**Unicidad.** Supongamos que  $x, y : I \rightarrow \mathbb{R}^d$  son ambas soluciones de (1.3).

Como son soluciones, también cumplen la ecuación integral:

$$\begin{aligned} x(t) &= x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)x(s) + b(s)] ds \\ y(t) &= x_0 + \int_{t_0}^t [A(s)y(s) + b(s)] ds \end{aligned}$$

Restando:

$$x(t) - y(t) = \int_{t_0}^t [A(s)(x(s) - y(s))] ds$$

Con lo que:

$$\|x(t) - y(t)\| = \left\| \int_{t_0}^t [A(s)(x(s) - y(s))] ds \right\| \leq \alpha \left| \int_{t_0}^t \|x(s) - y(s)\| ds \right| \quad \forall t \in I$$

Tomando  $f(t) = \|x(t) - y(t)\| \forall t \in I$ , tenemos una función continua no negativa que está en las hipótesis del Lema 1.9, concluimos que  $f(t) = 0 \forall t \in I$ , con lo que  $x(t) = y(t) \forall t \in I$ .

- De vuelta al caso general, buscamos quitar las hipótesis de que  $I$  sea un intervalo acotado. Para ello, tomamos una sucesión  $\{I_n\}$  de intervalos abiertos y acotados de forma que  $t_0 \in I_0$ ,  $I_n \subseteq I_{n+1}$ ,  $\overline{I_n} \subseteq I \forall n \in \mathbb{N}$  y:

$$\bigcup_{n=0}^{\infty} I_n = I$$

Podemos ahora definir:

$$\alpha_n = \max_{t \in I_n} \|A(t)\| \quad \beta_n = \max_{t \in I_n} \|b(t)\| \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

Con lo que la hipótesis extra anterior se verifica en cada intervalo  $I_n$ .

**Unicidad.** Si  $x, y : I \rightarrow \mathbb{R}^d$  son soluciones de (1.3), entonces  $x|_{I_n}$  y  $y|_{I_n}$  son soluciones de (1.3) en  $I_n$ , donde sabemos que se verifica  $x(t) = y(t) \forall t \in I_n$ , para todo  $n \in \mathbb{N}$ , con lo que  $x(t) = y(t) \forall t \in I$ .

**Existencia.** Si ahora llamamos  $x_n$  a la solución del problema de valores iniciales en el intervalo  $I_n$ , definimos  $x : I \rightarrow \mathbb{R}^d$

$$x(t) = x_n(t) \text{ si } t \in I_n$$

Es una función bien definida gracias a la unicidad en cada  $I_n$ , es derivable y cumple la ecuación diferencial porque lo es y la cumple en cada  $I_n$ .

□

**Lema 1.9.** Sea  $J$  un intervalo y  $f : J \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  continua, sean  $t_0 \in J$ ,  $\alpha > 0$ :

$$f(t) \leq \alpha \left| \int_{t_0}^t f(s) ds \right| \quad \forall t \in J \implies f(t) = 0 \quad \forall t \in J$$

*Demostración.* Realizando primero la demostración en un caso más específico:

- Si  $J$  es compacto,  $\exists \max_{t \in J} f(t) = m$ , con lo que:

$$f(t) \leq \alpha \cdot m \cdot |t - t_0| \quad \forall t \in J$$

$$f(t) \leq \alpha \left| \int_{t_0}^t [\alpha \cdot m \cdot |s - t_0|] ds \right| \leq m \cdot \frac{\alpha^2 |t - t_0|^2}{2} \quad \forall t \in J$$

En definitiva, se puede probar por inducción que:

$$0 \leq f(t) \leq m \cdot \frac{\alpha^n |t - t_0|^n}{n!} \quad \forall t \in J$$

Como sabemos que la serie de dichos términos converge, sabemos que la sucesión tiende a 0, luego tomando límites llegamos a que  $0 \leq f(t) \leq 0 \forall t \in J$ , concluimos que  $f(t) = 0 \forall t \in J$ .

- Sea ahora  $J$  cualquier intervalo, tomamos  $J_n$  un intervalo compacto de forma que  $J_n \subseteq J_{n+1}$  con  $t_0 \in J_0$  y:

$$\bigcup_{n=0}^{\infty} J_n = J$$

Por el paso anterior,  $f(t) = 0 \forall t \in J_n$ , para todo  $n \in \mathbb{N}$ , con lo que  $f(t) = 0 \forall t \in J$ .

□

## 1.1. Sistemas lineales homogéneos

Nos preocupamos ahora por sistemas de la forma

$$x' = A(t)x$$

con  $A : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  una función continua. Sean  $V = C^1(I, \mathbb{R}^d)$  y  $W = C^0(I, \mathbb{R}^d)$ .

**Definición 1.3.** Dado un sistema lineal homogéneo de la forma (1.1), definimos el operador asociado a la ecuación como la aplicación  $L : V \rightarrow W$  dado por:

$$L[x] = x' - Ax$$

Se verifica que el operador lineal  $L$  asociado a la ecuación (1.1) es lineal. Más aún, se verifica que  $Z = \ker L$  es el espacio vectorial de las soluciones de la ecuación (1.1).

**Proposición 1.10.**  $\dim Z = d$ .

*Demostración.* Para ello, fijado  $t_0 \in I$ , definimos  $\Phi_{t_0} : Z \rightarrow \mathbb{R}^d$  dada por  $\Phi_{t_0}(x) = x(t_0)$ , que es un isomorfismo entre  $Z$  y  $\mathbb{R}^d$  gracias al Teorema 1.8, concluimos que  $\dim Z = d$ .  $\square$

Dados  $\phi_1, \dots, \phi_d \in Z$  funciones linealmente independientes en  $V$ , todas las soluciones de (1.1) las obtendremos mediante combinaciones lineales de dichas funciones:

$$x(t) = c_1\phi_1(t) + \dots + c_d\phi_d(t) \quad c_1, \dots, c_d \in \mathbb{R}$$

**Proposición 1.11.** Dadas  $\phi_1, \dots, \phi_d \in Z$ , son equivalentes:

- i)  $\{\phi_1, \dots, \phi_d\}$  es una base.
- ii)  $\det(\phi_1(t) | \dots | \phi_d(t)) \neq 0 \forall t \in I$ .
- iii)  $\det(\phi_1(t) | \dots | \phi_d(t)) \neq 0$  para cierto  $t \in I$ .

*Demostración.* Se deja como ejercicio para el lector.  $\square$

Sabemos que la ecuación de la forma (1.1) no se puede resolver de forma explícita para  $d \geq 2$ . En el siguiente ejemplo, veremos soluciones de ecuaciones de la forma (1.1) que sí se pueden resolver de forma explícita.

**Ejemplo.** Un primer ejemplo de estos son los sistemas triangulares. Consideramos el sistema:

$$\begin{cases} x'_1 &= x_1 + x_2 \\ x'_2 &= \frac{1}{t}x_2 \end{cases}$$

Estamos trabajando con  $I = \mathbb{R}^+$ ,  $d = 2$  y:

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad A(t) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1/t \end{pmatrix} \quad \forall t \in I$$

Comenzaremos resolviendo la segunda ecuación y luego sustituyendo en la primera:

$$x_2' = \frac{1}{t}x_2$$

Sabemos que las soluciones de esta ecuación son de la forma  $x_2 : I \rightarrow \mathbb{R}$

$$x_2(t) = c_2 t \quad c_2 \in \mathbb{R} \quad t \in I$$

Trataremos de resolver ahora la ecuación:

$$x_1' = x_1 + c_2 t$$

que es una ecuación lineal completa. Para resolverla, haremos uso de su estructura afín: buscaremos una solución a ojo y le sumaremos las soluciones de su ecuación homogénea. Buscamos con una función de la forma:

$$x_1(t) = \alpha t + \beta \quad t \in I$$

Derivando:

$$\alpha = \alpha t + \beta + c_2 t$$

Que nos lleva a unas ecuaciones:

$$\begin{cases} \alpha &= \beta \\ \alpha + c_2 &= 0 \end{cases}$$

Con lo que la solución particular buscada es:

$$x_1(t) = -c_2(t+1) \quad t \in I$$

Finalmente, una solución de la ecuación completa es  $x_1 : I \rightarrow \mathbb{R}$  dada por:

$$x_1(t) = -c_2(t+1) + c_1 e^t \quad c_2 \in \mathbb{R} \quad t \in I$$

Para buscar una base que nos dé el espacio de soluciones para el sistema, haremos elecciones de  $c_1$  y  $c_2$  para obtener dos funciones linealmente independientes. De esta forma, una base la obtenemos con:

$$\phi_1(t) = \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix} \quad \phi_2(t) = \begin{pmatrix} -(t+1) \\ t \end{pmatrix} \quad \forall t \in I$$

Que son dos funciones  $\phi_1, \phi_2 : I \rightarrow \mathbb{R}$  linealmente independientes, ya que:

$$\det(\phi_1(t)|\phi_2(t)) = t \cdot e^t \neq 0 \quad \forall t \in I$$

### 1.1.1. Sistemas de coeficientes constantes

Un tipo de sistemas que también se puede resolver siempre es cuando la función  $A$  es constante. Veamos este ejemplo, donde trabajamos con una matriz  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ , con lo que  $I = \mathbb{R}$ .

Supongamos que  $\lambda \in \sigma(A) \cap \mathbb{R}$  es un valor propio no trivial de  $A$ , y consideramos  $v \in \mathbb{R}^d \setminus \{0\}$  un vector propio asociado a  $\lambda$ . En dicho caso, la función  $x : I \rightarrow \mathbb{R}$  dada por

$$x(t) = e^{\lambda t} \cdot v \quad t \in I$$

Es una solución del sistema, ya que:

$$x'(t) = \lambda e^{\lambda t} v$$

Y se tiene que:

$$Ax(t) = e^{\lambda t} Av = \lambda e^{\lambda t} v = x'(t) \quad \forall t \in I$$

De esta forma, ante un sistema de coeficientes constantes en el que la matriz  $A$  sea diagonalizable, bastará encontrar los valores y vectores propios de la matriz para hallar las soluciones.

**Ejemplo.** Sea el sistema de ecuaciones diferenciales dado por la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Tenemos que  $\sigma(A) = \{\lambda_1, \lambda_2\}$ , con  $\lambda_1 = 4$  y  $\lambda_2 = -2$ . Además, sabemos que los vectores  $v_1 = (1, 1)$  y  $v_2 = (1, -1)$  son vectores propios asociados a dichos valores, respectivamente. De esta forma, sabemos que:

$$\phi_1(t) = e^{4t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \phi_2(t) = e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \forall t \in I$$

Son soluciones del sistema, que además son linealmente independientes, ya que:

$$\det(\phi_1(t)|\phi_2(t)) = e^{2t} \det(v_1|v_2) \neq 0 \quad \forall t \in I$$

### Valores propios complejos

Dada una matriz  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ , si tomamos  $\lambda \in \sigma(A) \cap (\mathbb{C} \setminus \mathbb{R})$ , con vector propio  $w \in \mathbb{C}^d \setminus \{0\}$ . Lo que haremos ahora será buscar soluciones del sistema en los complejos, es decir, buscar una función  $x : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}^d$  pensando en  $\mathbb{C}$  como en  $\mathbb{R}^2$ :  $x = u + iv$ . Al obtener una solución compleja  $x$ , su parte real  $u = \operatorname{Re}(x)$  y su parte imaginaria  $v = \operatorname{Im}(x)$  son soluciones reales:

$$\left. \begin{array}{l} x' = u' + iv' \\ x' = Ax = Au + iAv \end{array} \right\} \implies u' + iv' = A \cdot (u + iv)$$

**Ejemplo.** Si ahora tomamos la matriz:

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

Es la matriz asociada a la rotación de  $90^\circ$ , que no tiene valores propios reales, sino complejos:

$$\sigma(A) = \{\lambda_1 = i, \lambda_2 = -i\}$$

Con vectores propios asociados  $v_1 = (1, i)$ ,  $v_2 = (1, -i)$  linealmente independientes. Podemos construir una solución compleja:

$$\psi(t) = e^{it} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{it} \\ ie^{it} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t + i \sin t \\ -\sin t + i \cos t \end{pmatrix} \quad \forall t \in I$$

De donde podemos obtener dos soluciones reales:

$$\phi_1(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{pmatrix} \quad \phi_2(t) = \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix} \quad t \in I$$

Que son linealmente independientes, por ser  $\det(\phi_1(t)|\phi_2(t)) \neq 0 \quad \forall t \in I$ .

Otra forma de resolver el sistema:

$$\begin{cases} x_1' &= x_2 \\ x_2' &= -x_1 \end{cases}$$

Es pasarlo a una ecuación de orden superior. Para ello, derivamos la primera ecuación:

$$x_1'' = x_2' = -x_1$$

despejando, tenemos que:

$$x_1'' + x_1 = 0$$

Con polinomio característico  $p(\lambda) = \lambda^2 + 1$ . Tiene soluciones complejas y si tomamos sus soluciones:

$$e^{it} = \cos t + i \sin t \quad e^{-it}$$

Con lo que una solución es

$$\begin{aligned} x_1(t) &= c_1 \cos t + c_2 \sin t \\ x_2(t) &= -c_1 \sin t + c_2 \cos t \end{aligned}$$

### 1.1.2. Matriz solución y matriz fundamental

Hemos ya trabajado con los sistemas lineales homogéneos, los que tenían la forma (1.1) con  $A : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  una función continua. Seguiremos ahora trabajando con una ecuación de la misma forma, pero ahora no estaremos interesados en buscar soluciones  $x : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ , sino en buscar *matrices solución*.

**Definición 1.4** (Matriz solución). Dada una ecuación de la forma (1.1) siendo  $A : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  una función continua, diremos que una función  $\Phi : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  es una matriz solución de la ecuación si es derivable<sup>6</sup> y cumple que:

$$\Phi'(t) = A(t)\Phi(t) \quad \forall t \in I$$

**Ejemplo.** Antes teníamos el sistema  $x' = Ax$  dado por:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

<sup>6</sup>Recordamos que esto es equivalente a que cada componente sea derivable

Puede comprobarse que  $\Phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{2 \times 2}$  dada por:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \quad t \in I$$

es una matriz solución del sistema. También lo es:

$$\Phi_1(t) = \begin{pmatrix} 2 \cos t & 3 \sin t \\ -2 \sin t & 3 \cos t \end{pmatrix} \quad t \in I$$

*Observación.* Sea  $\Phi : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$ , si notamos a sus columnas por  $\phi_1, \dots, \phi_d$ :

$$\Phi = (\phi_1 | \dots | \phi_d)$$

$\Phi$  es una matriz solución de (1.1)  $\iff \phi_1, \dots, \phi_d \in Z$ .

Esto se debe a que si tenemos una matriz  $B = (b_1 | \dots | b_d)$ , entonces:

$$A \cdot B = (Ab_1 | \dots | Ab_d)$$

Con lo que si se cumple  $\Phi'(t) = A(t)\Phi(t)$ , entonces:

$$(\phi_1' | \dots | \phi_d') = A(\phi_1 | \dots | \phi_d)$$

y viceversa.

A partir de esta observación, una matriz solución no es nada más que una matriz cuyas columnas son soluciones.

**Definición 1.5** (Matriz fundamental). Sea  $\Phi$  una matriz solución, si existe<sup>7</sup>  $t \in I$  tal que  $\det(\Phi(t)) \neq 0$ , diremos que  $\Phi$  es una matriz fundamental.

*Observación.* Notemos que una matriz fundamental es una matriz cuyas columnas forman un sistema fundamental: Si  $\Phi = (\phi_1 | \dots | \phi_d)$  es una matriz fundamental, entonces  $\{\phi_1, \dots, \phi_d\}$  es un sistema fundamental.

Como realizar combinaciones lineales de  $\phi_1, \dots, \phi_d$  es equivalente a multiplicar la matriz  $\Phi$  por un vector:

$$\alpha_1 \phi_1 + \dots + \alpha_d \phi_d = \Phi \cdot \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_d \end{pmatrix}$$

Obtenemos la identidad:

$$Z = \{\Phi \cdot c \mid c \in \mathbb{R}^d\}$$

Notemos que si exigimos solo que  $\Phi$  sea una matriz solución (no necesariamente fundamental), solo obtenemos la inclusión:

$$\{\Phi \cdot c \mid c \in \mathbb{R}^d\} \subseteq Z$$

---

<sup>7</sup>Esto es equivalente a que el determinante sea distinto de 0 para todo  $t \in I$ , gracias a la teoría desarrollada.

### Derivación del producto de dos matrices

Con vistas a demostrar una proposición, aprenderemos ahora a derivar un producto de matrices

**Lema 1.12.** Sean  $\Phi, \Psi : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  funciones derivables, entonces  $\Phi \cdot \Psi$  es derivable, con<sup>8</sup>:

$$(\Phi \cdot \Psi)' = \Phi' \cdot \Psi + \Phi \cdot \Psi'$$

*Demostración.* Si  $\Phi = (\phi_{ij})_{i,j}$  y  $\Psi = (\psi_{ij})_{i,j}$ , tenemos que  $\phi_{ij}, \psi_{ij}$  son derivables, para todo  $i, j \in \{1, \dots, d\}$ . Si definimos:

$$\xi_{ij} = \sum_{k=1}^d \phi_{ik} \cdot \psi_{kj} \quad \forall i, j \in \{1, \dots, d\}$$

Entonces, tenemos que  $\Phi \cdot \Psi = (\xi_{ij})_{i,j}$ , con cada  $\xi_{ij}$  derivable por ser suma de productos de funciones derivables. Ahora, si escribimos el cociente incremental de la función  $\Phi \cdot \Psi$ :

$$\begin{aligned} \frac{1}{h} [\Phi(t+h) \cdot \Psi(t+h) - \Phi(t) \Psi(t)] &= \\ \frac{1}{h} [\Phi(t+h) \cdot \Psi(t+h) - \Phi(t+h) \cdot \Psi(t)] &+ \frac{1}{h} [\Phi(t+h) \Psi(t) - \Phi(t) \Psi(t)] \end{aligned}$$

Sacando factor común:

$$\begin{aligned} \frac{1}{h} [\Phi(t+h) \cdot \Psi(t+h) - \Phi(t) \Psi(t)] &= \\ \frac{\Phi(t+h)}{h} [\Psi(t+h) - \Psi(t)] &+ \frac{1}{h} [\Phi(t+h) - \Phi(t)] \Psi(t) \end{aligned}$$

Y si ahora hacemos  $h \rightarrow 0$ :

$$(\Phi \cdot \Psi)'(t) = \Phi(t) \cdot \Psi'(t) + \Phi'(t) \cdot \Psi(t) = \Phi'(t) \cdot \Psi(t) + \Phi(t) \cdot \Psi'(t) \quad \forall t \in I$$

□

**Proposición 1.13.** Supongamos que  $\Phi$  es una matriz solución y que  $C \in \mathbb{R}^{d \times d}$ . Entonces  $\Phi \cdot C$  es una matriz solución.

*Demostración.* Que  $\Phi$  sea una matriz solución significa que es derivable y que:

$$\Phi'(t) = A(t) \cdot \Phi(t) \quad \forall t \in I$$

Por el Lema 1.12:

$$(\Phi \cdot C)' = \Phi' \cdot C = (A \cdot \Phi) \cdot C = A \cdot (\Phi \cdot C)$$

Con lo que  $\Phi \cdot C$  es una matriz solución. □

<sup>8</sup>Recordemos que el producto de matrices no es conmutativo, luego debemos mantener el orden en la fórmula.



**Corolario 1.13.1.** Si  $\Phi$  es una matriz fundamental y  $C \in \mathbb{R}^{d \times d}$  con  $\det(C) \neq 0$ . Entonces  $\Phi \cdot C$  es una matriz fundamental.

**Ejercicio.** Si tenemos una matriz fundamental  $\Phi$ , podemos obtener todas las bases de soluciones si multiplicamos por cada matriz  $C \in \mathbb{R}^{d \times d}$  con  $\det(C) \neq 0$ .

**Definición 1.6** (Matriz fundamental principal en un punto). Dado  $t_0 \in I$ , decimos que  $\Phi$  es una matriz fundamental principal en  $t_0$  si  $\Phi$  es una matriz fundamental y se verifica que

$$\Phi(t_0) = I$$

**Ejemplo.** Si consideramos el sistema anterior  $x' = Ax$  dado por la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Sabemos que la matriz  $\Phi : I \rightarrow \mathbb{R}$  dada por:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \quad t \in I$$

Es fundamental. Además, es principal en cualquier punto de la forma  $2k\pi$ , con  $k \in \mathbb{Z}$ .

**Proposición 1.14.** Dado un sistema lineal homogéneo de la forma (1.1) y  $t_0 \in I$ , entonces existe una única matriz fundamental principal en  $t_0$ .

*Demostración.* Dado un sistema lineal homogéneo de la forma (1.1), consideramos  $Z$ , que sabemos que tiene  $\dim Z = d$ . De esta forma, cogemos  $\phi_1, \dots, \phi_d \in Z$  funciones linealmente independientes y definimos  $\Phi : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  dada por:

$$\Phi(t) = (\phi(t)_1 | \dots | \phi(t)_d) \quad t \in I$$

De esta forma,  $\Phi$  es una matriz fundamental para (1.1), con lo que su determinante será no nulo:  $\det(\Phi(t)) \neq 0 \forall t \in I$ . Consideramos  $\Phi^{-1}(t_0) \in \mathbb{R}^{d \times d}$ , con  $\det(\Phi^{-1}(t_0)) \neq 0$ , por lo que aplicando el Corolario 1.13.1, tenemos que la función  $\Phi \cdot \Phi^{-1}(t_0) : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  es una matriz fundamental, que verifica que:

$$(\Phi \cdot \Phi^{-1}(t_0))(t_0) = \Phi(t_0) \cdot \Phi^{-1}(t_0) = I$$

Por tanto,  $\Phi \cdot \Phi^{-1}(t_0)$  es una matriz fundamental principal en  $t_0$ .

Supongamos ahora que  $\Phi, \Psi : I \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  son dos matrices fundamentales principales en  $t_0 \in I$ . Si notamos a sus columnas por:

$$\Phi = (\phi_1 | \dots | \phi_d) \quad \Psi = (\psi_1 | \dots | \psi_d)$$

con  $\phi_i, \psi_i : I \rightarrow \mathbb{R}^d \forall i \in \{1, \dots, d\}$ . Como  $\Phi(t_0) = I = \Psi(t_0)$ , tenemos que tanto  $\phi_i$  como  $\psi_i$  son ambas soluciones de la ecuación (1.1) para la condición inicial  $t_0 \in I$ ,  $\alpha_i = (0, \dots, 0, \overset{i}{1}, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}$ , para cada  $i \in \{1, \dots, d\}$ . Sin embargo, el Teorema 1.8 nos garantiza la unicidad de dichas soluciones, con lo que  $\phi_i = \psi_i \forall i \in \{1, \dots, d\}$ .

Luego  $\Phi = \Psi$ . □

**Ejercicio.** Existe una Fórmula de Jacobi-Liouville para sistemas:

Dada una matriz solución  $\Phi(t)$  de (1.1), tomamos  $t_0 \in I$ . Resulta que:

$$\det \Phi(t) = \det \Phi(t_0) \cdot e^{\int_{t_0}^t \text{tr} A(s) ds} \quad \forall t \in I$$

Donde notamos por  $\text{tr} A(s)$  a la traza de la matriz  $A$  en el punto  $s \in \mathbb{R}$ . Se pide:

- Demostrar la fórmula.
- Ver que la fórmula del Capítulo anterior es un caso particular de esta.

(**Pista:** derivar la función  $\det \Phi(t)$ , sacar una ecuación diferencial de primer orden de la que es solución y comprobar que la expresión de la derecha también es solución del mismo problema de valores iniciales.)

## 1.2. Exponencial de una matriz

Como motivación, volvemos a la ecuación diferencial del inicio del curso:

$$x' = \lambda x$$

Tenemos que una solución suya viene dada por  $x : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$$x(t) = e^{\lambda t} x_0 \quad t \in \mathbb{R}$$

para cierto  $x_0 \in \mathbb{R}$ . Si ahora consideramos el sistema:

$$x' = Ax$$

Buscamos que las soluciones del sistema sean de la forma:

$$x(t) = e^{tA} x_0$$

Pero, ¿qué es la exponencial de una matriz?

Como motivación, si tenemos un polinomio  $p(\lambda) = \lambda^3 - \lambda + 3$ , podemos evaluarlo en una matriz  $A$ :  $p(A) = A^3 - A + 3I$  y una forma de definir la exponencial es:

$$e^\lambda = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\lambda^n}{n!}$$

que puede entenderse como un polinomio de grado infinito.

**Definición 1.7** (Exponencial de una matriz cuadrada). Sea  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$  una matriz cuadrada, definimos la sucesión:

$$S_k = \sum_{n=0}^k \frac{1}{n!} A^n \quad \forall k \in \mathbb{N}$$

Se verifica que  $\{S_k\}$  converge a una matriz, a la que llamamos exponencial de  $A$ :

$$e^A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n$$

**Proposición 1.15.** Sean  $\{A_n\}$  con  $A_n \in \mathbb{R}^{d \times d}$  de forma que  $\|A_n\| \leq M_n$  con  $M_n \in \mathbb{R}$ :

$$\sum M_n < \infty \implies \sum A_n < \infty$$

*Demostración.* Sea  $S_n = \sum_{n=0}^N A_n$ , tenemos que  $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \sum_{n=0}^{\infty} A_n$  □

De esta forma:

*Demostración.*

$$\left\| \frac{1}{n!} A^n \right\| = \frac{1}{n!} \|A^n\| \stackrel{*}{\leq} \frac{1}{n!} \|A\|^n = M_n$$

Donde en (\*) aplicamos que es una norma matricial,  $\|A \cdot B\| \leq \|A\| \|B\|$ . De forma que:

$$\sum_{n=0}^{\infty} M_n = e^{\|A\|} < \infty$$

□

Una vez que sabemos cómo se define la exponencial de una matriz, veamos cómo se calcula.

Las matrices para las que son fáciles calcular su exponencial son las matrices para las cuales es fácil calcular sus potencias.

**Ejemplo.** 1. Calculemos  $e^0$ , con  $0 \in \mathbb{R}^{d \times d}$ :

$$e^0 = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n = I$$

2. Si consideramos las matrices diagonales:

$$A = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_d \end{pmatrix}$$

Entonces:

$$A^n = ()$$

De esta forma:

$$e^A = \begin{pmatrix} 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} + \cdots$$

$$e^A = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & e^{\lambda_2} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & e^{\lambda_d} \end{pmatrix}$$

En cada componente tenemos la definición de la correspondiente exponencial.

3. Matrices nilpotentes: tienen una potencia nula, algo que no puede suceder en un cuerpo (como hay divisores, no puede ser cero). Esto convierte la definición de la exponencial en una suma finita.

Un ejemplo muy representativo es:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}$$

En cada potencia, la matriz sube los 1s arriba, hasta:

$$A^{d-1} = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 1 \\ 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}$$

De esta forma:

$$e^A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1/2! & \cdots & 1/(d-1)! \\ 0 & 1 & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

Y estas son las matrices más fáciles para las que se puede obtener la exponencial de una matriz.

Hay métodos alternativos para calcular exponenciales de las matrices:

- Un método algebraico con muchos cálculos.
- Un método basado en ecuaciones diferenciales, que justificará por qué nos interesan las exponenciales de las matrices.

### 1.2.1. Formas de cálculo de exponenciales de matrices

**Proposición 1.16.** *Dado un sistema de la forma:*

$$x' = Ax \tag{1.4}$$

con  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ . La función  $\Phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$  dada por:

$$\Phi(t) = e^{tA} \quad t \in \mathbb{R}$$

es la matriz fundamental de (1.4) principal en  $t_0 = 0$ .

*Demostración.* En vez de aprender a derivar series de potencias matriciales: Calculemos las iterantes de Picard para la ecuación (1.4) con condición inicial  $x(0) = x_0$ :

$$\begin{aligned} x_0(t) &= x_0 \\ x_{n+1}(t) &= x_0 + \int_{t_0}^t Ax_k(s) \, ds \end{aligned}$$

Por la teoría vista en el Teorema 1.8, sabemos que  $\{x_k(t)\}$  converge uniformemente a  $x(t)$  en  $I$ , con  $I$  un intervalo acotado y que  $x(t)$  era solución del problema con las condiciones iniciales:

$$x_1(t) = x_0 + \int_0^t Ax_0 \, ds = x_0 + tAx_0 = (I + tA)x_0$$

Que es un polinomio de primer grado en  $t$ .

$$x_2(t) = x_0 + \int_0^t A(I + sA)x_0 \, ds = x_0 + tAx_0 + \frac{s^2}{2}A^2x_0 = \left(I + tA + \frac{t^2}{2}A^2\right)x_0$$

Que es un polinomio de segundo grado en  $t$ .

Por inducción se podría probar que:

$$x_n(t) = \left(I + tA + \frac{t^2}{2}A^2 + \cdots + \frac{t^n}{n!}A^n\right)x_0 \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

Por una parte, sabemos que el primer producto converge a  $e^{tA}$  y que el segundo es un vector constante; como el producto de matrices por vectores es una matriz continua, tenemos que  $\{x_n(t)\} \rightarrow e^{tA}x_0$ .

Por otra parte, sabemos que las iterantes de Picard convergen absolutamente a la solución del problema de valor inicial,  $x(t)$ . Por tanto, deducimos que:

$$x(t) = e^{tA}x_0$$

Ahora, probar que  $\Phi(t)$  es matriz fundamental principal en  $t_0 = 0$  es equivalente a ver que las columnas son soluciones, es decir,  $\Phi(t)e_i$  es una solución. Esto lo sabemos porque  $\Phi(t)x_0$  es siempre solución para cualquier  $x_0$ .

$$\Phi(0) = e^0 = I$$

Además, si  $\Phi(t) = (\phi_1(t) | \dots | \phi_d(t))$ , tenemos que cada columna es:

$$\phi_i(t) = \Phi(t)e_i$$

siendo  $e_i$  el  $i$ -ésimo vector de la base canónica.

Tenemos que cada una de las columnas es solución, y que es principal porque en  $t_0 = 0$  vale  $I$ .

Hemos visto que es matriz solución y que en  $t_0 = 0$  es la identidad, con lo que el determinante es distinto de 0, luego es fundamental.  $\square$

Veamos ahora la equivalencia entre sistemas de ecuaciones lineales constantes y el cálculo de exponenciales de una matriz:

Ahora, si sabemos calcular  $e^{tA}$ , sabemos resolver el sistema (1.4) y a partir del sistema, para hallar  $e^{tA}$ :

Supongamos que tenemos una matriz fundamental  $\Phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{d \times d}$ . Vimos un resultado que entonces  $\Phi(t) \cdot C$  era matriz fundamental si  $\det(C) \neq 0$ . De esta forma:

$$\Phi(t)\Phi^{-1}(0)$$

Es una matriz fundamental, que además es principal en  $t_0 = 0$ . De esta forma:

$$e^{tA} = \Phi(t)\Phi^{-1}(0)$$

## Casos de cálculo de la exponencial de una matriz

Veamos ahora casos del cálculo de la exponencial, cada caso engloba a los anteriores, pero son cada vez más difíciles.

1. Supongamos que tenemos  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$  que es diagonalizable en  $\mathbb{R}$ . Para ello, necesitamos que todas las raíces sean reales y que en caso de tener valores propios múltiples, encontremos tantos vectores linealmente independientes como valores propios. En este caso, tenemos  $\lambda_1, \dots, \lambda_d \in \mathbb{R}$ , de forma que tenemos para cada valor propio un vector propio,  $v_1, \dots, v_d \in \mathbb{R}^d$ , que forman una base. Vimos que si tenemos un sistema de la forma (1.4), una solución del sistema es:

$$x(t) = e^{\lambda_i t} v_i$$

En esta situación, podemos producir una matriz solución de la forma:

$$\Phi(t) = (e^{\lambda_1 t} v_1 | \dots | e^{\lambda_d t} v_d)$$

Que es matriz solución, pero como:

$$\det(\Phi(0)) = \det(v_1 | \dots | v_d) \neq 0$$

sabemos también que es matriz fundamental. Finalmente, aplicando la fórmula:

$$e^{tA} = \Phi(t)\Phi^{-1}(0)$$

Obtenemos la exponencial de  $A$ .

**Ejemplo.** Dada la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$$

Con valores propios  $\lambda_1 = 4$ ,  $\lambda_2 = -2$ , para los vectores  $v_1 = (1, 1)$ ,  $v_2 = (1, -2)$ . Tenemos que:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} e^{4t} & e^{-2t} \\ e^{4t} & -e^{-2t} \end{pmatrix}$$

Y que:

$$\Phi(0) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Notemos que los valores propios son únicos, pero no los vectores propios, con lo que podríamos coger otros vectores  $v_1$  y  $v_2$ . El resultado volvería a ser el mismo porque en la fórmula de  $e^{tA} = \Phi(t)\Phi^{-1}(0)$  da igual la elección de los vectores propios.

2. Supongamos que tenemos  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$  que es diagonalizable en  $\mathbb{C}$  (esto suele suceder con las matrices que representan rotaciones). Supongamos que tenemos  $r$  valores propios reales,  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{R}$ , de forma que para cada valor propio tenemos vectores propios, así como  $\mu_1, \dots, \mu_s, \overline{\mu_1}, \dots, \overline{\mu_s} \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$  valores propios complejos, con lo que también son valores propios los conjugados de los mismos. Tendremos a ellos los vectores propios  $w_1, \dots, w_s, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_s} \in \mathbb{C}^d$ .

Y para que sea diagonalizable, tenemos que exigir que:

$$\{v_1, \dots, v_r, w_1, \dots, w_s, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_s}\}$$

sea una base de  $\mathbb{C}^d$  (por tanto,  $d = r + 2s$ ). De esta forma, para cada valor propio y vector propio, podemos construir las soluciones:

$$\begin{aligned} e^{\lambda_i t} v_i \\ e^{\mu_i t} w_i \end{aligned}$$

(de forma que si cogemos  $\mu_i$  no cogemos  $\overline{\mu_i}$ , ya que) ya que:

$$\begin{aligned} \operatorname{Re}(z) &= \frac{1}{2}z + \frac{1}{2}\overline{z} \\ \operatorname{Im}(z) &= \frac{1}{2i}z - \frac{1}{2i}\overline{z} \end{aligned}$$

con lo que si  $z$  y  $\overline{z}$  son l.i., entonces  $\operatorname{Re}(z)$  y  $\operatorname{Im}(z)$  son l.i.

**Ejemplo.**

$$\{c_1 e^{it} + c_2 e^{-it} \mid c_1, c_2 \in \mathbb{C}\} = \{c_1 \cos t + c_2 \sin t \mid c_1, c_2 \in \mathbb{C}\} \supset \{c_1 \cos t + c_2 \sin t \mid c_1, c_2 \in \mathbb{R}\}$$

Recordando que en las segundas nos podemos quedar con:

$$\psi_i(t) = \operatorname{Re}(e^{\mu_i t} w_i) \tilde{\psi}_i(t) = \operatorname{Im}(e^{\mu_i t} w_i)$$

La solución sería:

$$\Phi(t) = \left( e^{\lambda_1 t} v_1 \mid \dots \mid e^{\lambda_r t} v_r \mid \psi_1(t) \mid \tilde{\psi}_1(t) \mid \dots \mid \psi_s(t) \mid \tilde{\psi}_s(t) \right)$$

**Ejemplo.** Dada la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Tenemos que los valores propios son  $\mu_1 = i$  y  $\mu_2 = -i$ , con vectores propios  $w_1 = (1, i)$ ,  $w_2 = (1, -i)$ . De esta forma, tenemos como soluciones:

$$e^{it} v_1 \quad e^{-it} v_2$$

Con la primera, producimos:

$$\begin{aligned} \psi_1(t) &= \operatorname{Re}(e^{it}, ie^{it}) = (\cos t, -\sin t) \\ \tilde{\psi}_1(t) &= \operatorname{Im}(e^{it}, ie^{it}) = (\sin t, \cos t) \end{aligned}$$

Con lo que tenemos:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix}$$

Con la suerte de que:

$$\Phi(0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Con lo que:

$$e^{tA} = \Phi(t)$$

Además, obtenemos la fórmula:

$$e^{\begin{pmatrix} 0 & \pi \\ -\pi & 0 \end{pmatrix}} = -I$$

**Ejercicio.** Se deja como ejercicio obtener la fórmula de  $e^{tA}$  a partir de su propia definición.

### Forma canónica de Jordan

Dada una matriz de la forma  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ , entonces, siempre podemos encontrar:

$$A = P^J P^{-1}$$

Con  $J$  una matriz diagonal (la forma de Jordan) por bloques:

$$J = \begin{pmatrix} J_1 & & \cdots & \\ & J_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & J_r \end{pmatrix}$$

Con:

$$J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ & & & \ddots & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_i \end{pmatrix}$$

Entonces, una matriz es diagonalizable  $\iff$  tiene tantas cajas de Jordan como dimensiones, es decir, si todas sus cajas de Jordan son diagonalizables.

La forma de Jordan es única salvo permutaciones de cajas. Supongamos que 3 es un valor propio triple. Tenemos los casos:

$$\begin{pmatrix} 3 & & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 3 & 1 & \\ & 3 & \\ & & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 3 & 1 & \\ & 3 & 1 \\ & & 3 \end{pmatrix}$$

Correspondientes a que las multiplicidades geométricas son, respectivamente, 3, 2 y 1; con cajas de dimensión 1, una caja de dimensión 2 o una caja de dimensión 3.

- Para calcular la exponencial de cualquier matriz (aunque no sea diagonalizable, como una nilpotente). Sabiendo obtener la forma canónica de Jordan es posible obtener la exponencial de una matriz. Esto se debe a que:

- Si dos matrices son semejantes, sus exponenciales son semejantes: Si  $A = PBP^{-1}$  con  $\det B \neq 0$ , entonces:  $e^A = Pe^BP^{-1}$ .



*Demostración.* Tenemos que:

$$\begin{aligned} A^2 &= (PBP^{-1})(PBP^{-1}) \stackrel{(*)}{=} PB^2P^{-1} \\ A^n &= PB^nP^{-1} \end{aligned}$$

Donde en  $(*)$  aplicamos que el producto de matrices es asociativo. Ahora:

$$\begin{aligned} S_n &= I + A + \frac{1}{2}A^2 + \dots + \frac{1}{n!}A^n \\ &= I + PBP^{-1} + \frac{1}{2}PB^2P^{-1} + \dots + \frac{1}{n!}PB^nP^{-1} \\ &\stackrel{(*)}{=} P \left( I + B + \frac{1}{2}B^2 + \dots + \frac{1}{n!}B^n \right) P^{-1} \end{aligned}$$

Donde en  $(*)$  aplicamos que el producto de matrices es distributivo. Pasando a límite y usando que el producto de matrices es continuo:

$$e^A = Pe^BP^{-1}$$

□

Calcular  $e^A$  se reduce a saber calcular  $e^J$  y la matriz  $P$ .

- b) Las matrices diagonales por bloques (como la matriz de Jordan), su exponencial es su exponencial por bloques (similar a las matrices diagonales), ya que:

$$J^n = \begin{pmatrix} J_1^n & & \\ & J_2^n & \\ & & J_r^n \end{pmatrix}$$

con lo que:

$$e^J = \begin{pmatrix} e^{J_1} & & \\ & e^{J_2} & \\ & & e^{J_r} \end{pmatrix}$$

Por tanto, tenemos que saber calcular  $e^J$  siendo:

$$J = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ & & & \ddots & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_i \end{pmatrix}$$

Y esta la vamos a calcular resolviendo un sistema de ecuaciones diferenciales:  $x' = Jx$ , siendo  $x \in \mathbb{R}^r$ , si  $J \in \mathbb{R}^{r \times r}$ . De esta forma, tendremos el sistema:

$$\begin{cases} x'_1 &= \lambda x_1 + x_2 \\ x'_2 &= \lambda x_2 + x_3 \\ &\vdots \\ x'_{r-1} &= \lambda x_{r-1} + x_r \\ x'_r &= \lambda x_r \end{cases}$$

Aplicando el cambio:

$$y_i(t) = e^{-\lambda t} x_i(t)$$

Tenemos que:

$$y_1' = e^{-\lambda t} x_1' - \lambda e^{-\lambda t} x_1 = e^{-\lambda t} (x_1' - \lambda x_1) = e^{-\lambda t} x_2 = y_2$$

Por tanto, tenemos la ecuación:

$$\begin{cases} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= y_3 \\ &\vdots \\ y_r' &= 0 \end{cases}$$

Que ya se puede resolver de forma fácil en escalera, con:

$$\begin{aligned} y_r(t) &= c_r \\ y_{r-1}(t) &= c_{r-1} + c_r t \\ y_{r-2}(t) &= c_{r-2} + c_{r-1} t + c_r \frac{t^2}{2} \\ &\vdots \\ y_1(t) &= c_1 + c_2 t + c_3 \frac{t^2}{2} + \dots + c_r \frac{t^{r-1}}{(r-1)!} \end{aligned}$$

Deshaciendo el cambio, tenemos:

$$\begin{aligned} x_r(t) &= e^{\lambda t} c_r \\ x_{r-1}(t) &= e^{\lambda t} (c_{r-1} + c_r t) \\ x_{r-2}(t) &= e^{\lambda t} \left( c_{r-2} + c_{r-1} t + c_r \frac{t^2}{2} \right) \\ &\vdots \\ x_1(t) &= e^{\lambda t} \left( c_1 + c_2 t + c_3 \frac{t^2}{2} + \dots + c_r \frac{t^{r-1}}{(r-1)!} \right) \end{aligned}$$

Y para construir una matriz fundamental de  $x' = Jx$ , vamos dando valores a las constantes que sean linealmente independientes:

$$\Phi(t) = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} 1 & t & t^2/2 & \dots & t^{r-1}/(r-1)! \\ 0 & 1 & t & \dots & t^{r-2}/(r-2)! \\ 0 & 0 & 1 & \dots & t^{r-3}/(r-3)! \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

Que es matriz fundamental, por tener determinante 1. De esta forma:

$$e^{tJ} = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} 1 & t & t^2/2 & \dots & t^{r-1}/(r-1)! \\ 0 & 1 & t & \dots & t^{r-2}/(r-2)! \\ 0 & 0 & 1 & \dots & t^{r-3}/(r-3)! \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

**Ejemplo.** Consideramos:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$$

Que solo tiene el valor propio  $\lambda_1 = 2$  (raíz doble), con vector propio  $v_1 = (0, 1)$ . En este caso, la forma canónica de Jordan podría ser:

$$J = \begin{pmatrix} 2 & \\ & 2 \end{pmatrix} \quad J = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ & 2 \end{pmatrix}$$

Y la primera es imposible, ya que sería generalizable. Finalmente, calculamos una matriz  $P$  tal que:

$$A = PJP^{-1}$$

Que podemos calcular gracias al sistema:

$$AP = PJ$$

Una matriz  $P$  admisible (hay muchas), es:

$$P = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Con lo que:

$$e^A = Pe^JP^{-1}$$

Y usando la fórmula anteriormente obtenida para el caso  $r = 2$ :

$$e^J = e^2 \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Con lo que llegamos a que (háganse las cuentas):

$$e^A = Pe^JP^{-1}$$

### 1.3. Fórmula de variación de constantes

Falta por ver

**Ejemplo.** Si tenemos (hágase la cuenta para sacar la ecuación):

$$p(\lambda) = (\lambda - 3)^3$$

Tres soluciones linealmente independientes de la ecuación serían:

$$e^{3t} \quad te^{3t} \quad t^2e^{3t}$$

Si ahora consideramos:

$$p(\lambda) = (\lambda - 3)^3(\lambda^2 + 1)^2$$

Las soluciones serían (las que faltan):

$$\cos t \quad \sin t \quad t \cos t \quad t \sin t$$

$$L(e^{\lambda t}) = p(\lambda)e^{\lambda t}$$

La derivamos respecto a  $\lambda$  (pensando que es función de dos variables,  $\lambda$  y  $t$ ) (como se justifica la derivabilidad respecto a  $\lambda$ ):

$$L(te^{\lambda t}) = p'(\lambda)e^{\lambda t} + p(\lambda)te^{\lambda t}$$

Y si tenemos una raíz doble (es raíz de  $p$  y de  $p'$ ), tenemos que  $te^{\lambda t}$  es solución.

Esto también vale para exponenciales complejas.