

clase 12 (en 12/09/22)

VARIACIÓN DE PARÁMETROS

Nota que en la EDO

$$y''(t) + y(t) = (\cos(t))^{-1}$$

para determinar una solución particular $y_p(t)$,

no podemos usar aniquiladores, pues

$$f(t) = (\cos(t))^{-1} \text{ no es aniquilable.}$$

Por otro lado: en la EDO

$$\boxed{y''(t) + t^2 y(t) - t^2 y(t) = t^3}$$

el término $g(t) = t^3$ es aniquilable, pero
la EDO tiene suficientes variables

¡Necesitamos otro método!

consideremos la EDO $Ly = f$ donde

$$\boxed{L = D^m + a_{m-1}(x)D^{m-1} + \dots + a_1(x)D + a_0(x)}$$

es un operador diferencial lineal a coeficientes variables y de orden n .

Ejemplo:

$$\underbrace{y''(x) - x^3 y'(x) + e^x y(x)}_{\text{.}} = \cos(x)$$

En general, queremos resolver.

$$1. \underbrace{y^{(n)}(x) + a_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \dots + a_1(x)y'(x) + a_0(x)y(x)}_{\text{.}} = f(x)$$

(Note que la EDO está normalizada)

dónde $t_j \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ los funciones $f(x)$ y $a_j(x)$ son continuas en algunos intervalos $I \subseteq \mathbb{R}$.

supongamos que conocemos

$B = \{y_1, y_2, \dots, y_n\}$ sistema fundamental

para $L y = 0$. Entonces, el problema

es determinar una solución particular y_p

para $L y = f$.

El **Método** de Variación de Parámetros, consiste en buscar una solución particular y_p , del tipo:

$$(y_p(x) = \sum_{j=1}^m c_j(x) g_j(x))$$

$$y_p(x) = c_1(x) \gamma_1(x) + \dots + c_m(x) \gamma_m(x).$$

donde los incógnitos son los coeficientes

$$c_1(x), c_2(x), \dots, c_m(x).$$

[supongamos $N=2$] :

$$L = D^2 + a_1(x)D + a_0(x)D^0$$

$$\Leftrightarrow [1 \cdot y''(x) + a_1(x)y'(x) + a_0(x)y(x) = f(x)]$$

entonces conocido $B = \{y_1(x), y_2(x)\}$ base

para $\ker(L)$,

proponemos

$$y_p(x) = c_1(x) \gamma_1(x) + c_2(x) \gamma_2(x)$$

$c_1(x), c_2(x)$ incógnites.

Entonces para determinar $c_1(x)$, $c_2(x)$, debemos seguir el protocolo, esto es, debe verificarse que:

$$L \gamma_p(x) = f(x)$$

, esto es,

$$\boxed{\gamma_p^{(1)}(x_1 + a_1(x)\gamma_p^1(x) + a_0(x)\gamma_p^0(x) = f(x)}. \quad (*)$$

Ahora explicitemos el valor de γ_p en $(*)$:

$$(c_1(x_1)\gamma_1(x_1 + c_2(x)\gamma_2(x))^{(1)} + a_1(x)(\gamma_1\gamma_2 + c_2\gamma_2)^{(1)} + a_0(x)(c_1\gamma_1 + c_2\gamma_2) = f(x)$$

$\underbrace{\gamma_1(x)}_{\gamma_p^{(1)}(x)}$ $\underbrace{\gamma_1\gamma_2 + c_2\gamma_2}_{\gamma_p^1(x)}$ $\underbrace{c_1\gamma_1 + c_2\gamma_2}_{\gamma_p^0(x)}$

Tenemos:

$$\boxed{\gamma_p(x) = c_1(x)\gamma_1(x) + c_2(x)\gamma_2(x) \quad \left(= \sum_{j=1}^2 c_j(x)\gamma_j(x)\right)}$$

$$\Rightarrow \gamma_p^1(x) = \sum_{i=1}^2 \left(c_i^1(x)\gamma_i^1(x) + c_i(x)\gamma_i^0(x) \right) \dots (*)$$

Ahora en $(*)$ imponemos que

$$\boxed{\sum_{i=1}^2 c_i^1(x)\gamma_i^1(x) = 0} \quad (1)$$

Ahora en (*) tendremos que:

$$g_p^L(x) = \sum_{i=1}^2 c_i(x) g_i^L(x)$$

$$\Rightarrow g_p^{ll}(x) = \sum_{i=1}^2 (c_i^l(x) g_i^l(x) + c_i^r(x) g_i^r(x))$$

Por tanto, en $\boxed{L g_p = f}$ tendremos

$$\sum_{i=1}^2 \left\{ (c_i^l g_i^l + c_i^r g_i^r) + (a_1(x) c_i(x) g_i^l(x) + a_0(x) c_i(x) g_i^r(x)) \right\} = f(x)$$

Ahora recordando que para $i \in \{1, 2\}$ ($L g_i = 0$)

$$g_i^{ll}(x) + a_1(x) g_i^l(x) + a_0(x) g_i^r(x) = 0$$

sigue Σ : (2) $\boxed{\sum_{i=1}^2 c_i^l(x) g_i^l(x) = f(x)}$

Por tanto, para determinar $c_1(x), c_2(x)$

debemos tratar con las condiciones impuestas en (1) y (2). Esto es, resolver

$$\sum_{i=1}^2 c_i^1(x) \gamma_i(x) = 0$$

$$\sum_{i=1}^2 c_i^1(x) g_i^1(x) = f(x)$$

Observe que las incógnitas del sistema son:

$$c_1^1(x) \text{ y } c_2^1(x).$$

Explícitamente:

$$\left\{ \begin{array}{l} c_1^1(x) \gamma_1(x) + c_2^1(x) \gamma_2(x) = 0 \\ c_1^1(x) g_1^1(x) + c_2^1(x) g_2^1(x) = f(x) \end{array} \right.$$

$$c_1^1(x) \gamma_1^L(x) + c_2^1(x) \gamma_2^L(x) = f(x)$$

Observe que el sistema anterior se puede escribir:

$$\begin{pmatrix} \gamma_1(x) & \gamma_2(x) \\ \gamma_1^L(x) & \gamma_2^L(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1^1(x) \\ c_2^1(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ f(x) \end{pmatrix}$$

Ejemplo: Determine la solución general de

$$\boxed{y''(x) + y(x) = \cot(x)} \rightarrow f(x) = \cot(x)$$

Desarrollo:

(1º) Buscar sistema fundamental para

$$y''(x) + y(x) = 0$$

$$\text{Aqui } p(x) = x^2 + 1 \rightarrow p(x) = 0 \\ \Rightarrow x = \pm i$$

$$y(x) = e^{\tilde{i}x} \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} y_1(x) = \cos(x) \\ y_2(x) = \sin(x) \end{array} \right. \in \text{Ker}(L)$$
$$L = D^2 + 1$$

Observe que:

$$\text{If } x, \quad W(x) = W(y_1, y_2; x) = \begin{vmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{vmatrix} = 1$$

Por tanto, $B = \{\cos(x), \sin(x)\}$ es un sistema fundamental para $L_2 = 0$.

Así, si $\gamma_n \in \text{Ker}(L)$, entonces

$$\gamma_n(x) = d_1 \cos(x) + d_2 \sin(x) \quad [d_1, d_2 \in \mathbb{R}]$$

2º Buscamos soluciones γ_p de la forma:

$$\gamma_p(x) = c_1(x) \cos(x) + c_2(x) \sin(x).$$

donde los incógnitos $c_1(x)$ y $c_2(x)$ deben satisfacer:

$$\left. \begin{array}{l} c_1'(x) \cos(x) + c_2'(x) \sin(x) = 0 \\ -c_1'(x) \sin(x) + c_2'(x) \cos(x) = \cot(x) \end{array} \right\}$$

CRAMER:

$$c_1' = \frac{\begin{vmatrix} 0 & \sin(x) \\ \cot(x) & \cos(x) \end{vmatrix}}{W(x)} = \frac{-\sin(x) \cot(x)}{1}$$

$$\Rightarrow c_1' = -\cos(x), \quad x \neq \frac{\pi}{2} \quad \text{ya que } \sin(x) \neq 0$$

$$\Rightarrow \boxed{c_1(x) = -\operatorname{sen}(x) + \alpha} ; \alpha \text{ constante } (\star)$$

A continuación:

$$c_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} \cos(x) & 0 \\ \operatorname{sen}(x) & \cot(x) \end{vmatrix}}{\operatorname{tg}(x)} = \cos(x) \cot(x)$$

$$c_2'(x) = \frac{\cos^2(x)}{\operatorname{sen}(x)} = \frac{1 - \operatorname{sen}^2(x)}{\operatorname{sen}(x)} = \frac{1}{\operatorname{sen}(x)} - \operatorname{sen}(x)$$

$$c_2''(x) = \csc(x) - \operatorname{sen}(x)$$

$$\Rightarrow \boxed{c_2(x) = \ln|\csc(x) - \cot(x)| + \cos(x) + \beta} ; \beta \text{ constante } (\star)$$

Finalmente:

$$f_p(x) = (\alpha - \operatorname{sen}(x)) \cos(x) + \\ + [\ln|\csc(x) - \cot(x)| + \cos(x) + \beta] \operatorname{sen}(x) .$$

Observe que podemos escribir:

$$\mathcal{D}_p(x) = -\sin(kx) \cos(x) + [\ln|\csc(x) - \cot(x)| + \cos(x)] \sin(x) + \\ + \alpha \cos(x) + \beta \sin(x)$$

Recordando que la solución general de la EDO dada, es:

$$\boxed{\mathcal{D}(x) = \mathcal{D}_n(x) + \mathcal{D}_p(x)}$$

donde

$$\boxed{\mathcal{D}_n(x) = A \cos(x) + B \sin(x)}$$

A, B constantes

sigue, finalmente, que:

$$\boxed{\mathcal{D}(x) = (d_1 \cos(x) + d_2 \sin(x)) - \sin(x) \cos(x) + \\ + \ln|\csc(x) - \cot(x)| + \cos(x) \sin(x)}$$

↳ d_1, d_2 constantes arbitrarias.

OBS.: En (*) y (**), las constantes α y β pueden ser tomadas como $\alpha = \beta = 0$.

CASO GENERAL.

Consideremos la EDO normalizada

$$1 - D^{(m)}(x) + a_{m-1}(x) D^{(m-1)}(x) + \dots + a_1(x) D^{(1)}(x) + a_0(x) D(x) = f(x)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} Lg = f \text{ con} \\ L = 1 \cdot D^m + \sum_{j=1}^m a_{m-j}(x_j) D^{m-j} \end{cases}$$

Suponemos que $B = \{g_1, g_2, \dots, g_m\}$ base del Ker(L)
 (B sistema fundamental para el operador L)

Entonces, buscamos una solución g_p del tipo

$$\begin{aligned} g_p(x) &= c_1(x) g_1(x) + c_2(x) g_2(x) + \dots + c_m(x) g_m(x) \\ &= \sum_{i=1}^m c_i(x) g_i(x) \end{aligned}$$

donde las incógnitas $c_i^l(x)$ satisfacen:

$$c_1^l(x) g_1(x) + \dots + c_m^l(x) g_m(x) = 0$$

$$c_1^l(x) D_1^l(x) + \dots + c_m^l(x) D_m^l(x) = 0$$

⋮

$$c_1^l(x) D^{(m-1)}(x) + \dots + c_m^l(x) D^{(m-1)}(x) = f(x)$$

si ponemos

$\tilde{W}(x) := \tilde{W}(\gamma_1(x), \dots, \gamma_m(x), x)$ (el Wronskiano de las funciones $\gamma_1, \dots, \gamma_m$ evaluado en x),
 entonces, por la Regla de CRAMER, el sistema
 lineal anterior tiene soluciones:

$$C_1^1(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & \gamma_2(x) & \cdots & \gamma_m(x) \\ 0 & \gamma_2'(x) & \cdots & \gamma_m'(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ f(x) & \gamma_2^{(m-1)}(x) & \cdots & \gamma_m^{(m-1)}(x) \end{vmatrix}}{W(x)}$$

$$C_2^1(x) = \frac{\begin{vmatrix} \gamma_1(x) & 0 & \gamma_3(x) & \cdots & \gamma_m(x) \\ \gamma_1'(x) & 0 & \gamma_3'(x) & \cdots & \gamma_m'(x) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \gamma_1^{(m-1)}(x) & f(x) & \gamma_3^{(m-1)}(x) & \cdots & \gamma_m^{(m-1)}(x) \end{vmatrix}}{W(x)}$$

etc.

Example:

$$y''(x) - 2y'(x) + y(x) = \frac{e^x}{1+x^2}$$

- Note que la EDO o a coeficientes constantes,
 - la EDO está normalizada.
 - Aquí $L = D^2 - 2D + 1 = (D-1)^2$
- $\Rightarrow B = \{e^x, xe^x\}$ es un sistema fundamental para L .

Por tanto, $y_n(x) = d_1 e^x + d_2 xe^x$,

con d_1, d_2 constantes, es la solución general para $\text{ker}(L)$.

Burguenón:

$$y_p(x) = c_1(x) e^x + c_2(x) xe^x$$

donde $c_1(x) \geq c_2$ verifican:

$$\begin{aligned} c_1'(x)e^x + c_2'(x)xe^x &= 0 \\ c_1'(x)e^x + c_2'(x)(e^x + xe^x) &= \frac{e^x}{1+x^2} \end{aligned}$$

En la primera ecuación:

$$\boxed{c_1'(x) = -x c_2'(x)} .$$

Aquí, en la segunda.

$$-xe^x c_2'(x) + c_2'(x)(1+x)e^x = \frac{e^x}{1+x^2}$$

$$\Rightarrow c_2'(x) = \frac{1}{1+x^2}$$

$$\Rightarrow c_2(x) = \int \frac{dx}{1+x^2}$$

$$\Rightarrow c_2(x) = \text{arctan}(x) + K_1 \xrightarrow{K_1=0}$$

$$\text{Ahora; de } c_1'(x) = -x c_2'(x)$$

$$\Rightarrow c_1(x) = \int \frac{-x dx}{1+x^2}$$

$$= \left(\frac{1}{2} \right) \int \frac{2x dx}{1+x^2}$$

$$\Rightarrow c_1(x) = \left(-\frac{1}{2}\right) \ln(1+x^2) + K$$

| $K=0$!

Finalmente:

$$y_p(x) = \left(-\frac{1}{2}\right) \ln(1+x^2) e^x + [\arctan(x)] x e^x$$

a la solución general de la EDO deseada es:

$$y(x) = (d_1 e^x + d_2 x e^x) +$$

$$+ \left(-\frac{1}{2}\right) \ln(1+x^2) e^x + [\arctan(x)] x e^x$$

donde d_1, d_2 son constantes reales.