

## Clase 6

Recordemos que nuestro objetivo es resolver E.D.O lineales de orden  $\geq 1$ .

$$\boxed{y''(x) + p(x)y'(x) + q(x)y(x) = f(x).} \quad (*)$$

donde  $p, q, f$  son funciones continuas y conocidas definidas en algún intervalo  $I = [a, b]$ .

La E.D.O (\*) tiene asociado el PVI

$$(P) \quad \left\{ \begin{array}{l} y''(x) + p(x)y'(x) + q(x)y(x) = f(x) \\ y(x_0) = y_0 \\ y'(x_0) = y_1 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{estas son los} \\ \text{condiciones} \\ \text{iniciales, C.I.} \end{array}$$

Aquí  $x_0 \in I$ , donde  $I$  es el intervalo donde estará definida la solución al PVI (P). Note que el intervalo  $I$  debe estar contenido en el dominio común a  $p, q$  y  $f$ .

Retomaremos la clase anterior.

Sea  $\underline{V}$  un  $\underline{\mathbb{K}}$  espacio vectorial,  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  o  $\mathbb{C}$ .  
 $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ .

Consideremos el operador lineal  $\boxed{T: \underline{V} \rightarrow \underline{V}}$

Entonces se pueden definir los operadores:

(1)  $\underline{T+2} : \underline{V} \rightarrow \underline{V}$  como la aplicación

$$x \in V, \quad x \mapsto (T+2)(x) = T(x) + 2x. \\ \xrightarrow{\hspace{1cm}} (T+2\text{Id})(x)$$

En general, para  $\underline{\alpha \in \mathbb{K}}$ ,  $\alpha$  puede definir

$(T+\alpha) : V \rightarrow V$  como

$$x \in V, \quad x \mapsto (T+\alpha)(x) = T(x) + \alpha x \in \underline{V}.$$

(2) Por  $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$ , podemos definir el producto

$(T+\alpha)(T+\beta) : V \rightarrow V$  como

$$x \mapsto \underline{(T+\alpha)(T+\beta)(x)} \quad \text{donde}$$

$$(T+\alpha)(T+\beta)(x) = T(T+\beta)(x) + \alpha \underline{(T+\beta)(x)}$$

$$= T(T(x) + \beta x) + \alpha \underline{T(x) + \beta x}$$

$$= T^2(x) + \beta \underline{T(x)} + \alpha T(x) + (\alpha \cdot \beta) x$$

$$= \underbrace{T^2(x) + (\alpha + \beta) T(x) + \alpha \beta \cdot x}$$

(Note que  $(\alpha \beta)x$  es la aplicación  
 $T \rightarrow T$  y  $x \mapsto (\alpha \cdot \beta)x$ )

OBS: El valor de  $[T + \alpha][T + \beta]$  se  
 puede determinar de distintas formas

$$(i) (T + \alpha)(T + \beta)(x) = (T + \alpha)(Tx + \beta x)$$

$$= T(Tx + \beta x) + \alpha(Tx + \beta x)$$

$$= T^2 x + T(\beta x) + \alpha Tx + \alpha \beta x$$

$$= T^2 x + (\alpha + \beta)Tx + \alpha \beta x$$

$$\underline{= T^2 x + (\alpha + \beta)Tx + \alpha \beta x}$$

En consecuencia, para  $I = ]a, b] \subseteq \mathbb{R}$  se

•  $\kappa \in \mathbb{N}$ ,  $\kappa \geq 1$  definimos •

$C^\kappa(I, \mathbb{R}) = \{ u: I \rightarrow \mathbb{R} : u \text{ es } \kappa\text{-veces derivable en } I \}$

Si  $\kappa = 0$ , Ponemos:

$C^0(I, \mathbb{R}) = \{ u: I \rightarrow \mathbb{R} : u \text{ es continua en } I \}$

( $\forall \kappa \in \mathbb{N} \cup \{0\}$ ),  $C^\kappa(I, \mathbb{R})$  es un espacio vectorial

- $\dim[C^\kappa(I, \mathbb{R})] = \infty$ ;  $p(t) = t^m$ ;  $m \in \mathbb{N}$   
 $\xrightarrow{p \in C^m(I, \mathbb{R})}$
- $C^\kappa(I, \mathbb{R}) \subseteq C^0(I, \mathbb{R})$

Ejemplo: si  $\kappa = 1$  definimos

$D: C^1(I, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(I, \mathbb{R})$  por

$$g \hookrightarrow Dg = \frac{dg}{dt} . (\underbrace{g(t)}_{g'} = g'(t))$$

Recuerde que  $\frac{dg}{dt}$  es la función continua

$$\text{que } a + \in I \hookrightarrow \left( \frac{dg}{dt}(t) = \underline{\underline{g'}}(t) \right) \Rightarrow \underline{\underline{g}}(t)$$

Además, recuerde:

Lema:

Si  $u$  es una función derivable sobre  $I$ , entonces  $u$  es continua en  $I$ .

Ejemplo 2:

$$L = (D + \alpha \text{Id})$$

Podemos  $L = D + \alpha$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

$$D + \alpha : \underline{C^1(I, \mathbb{R})} \rightarrow \underline{C^0(I, \mathbb{R})}$$

$$u \mapsto (D + \alpha)(u) = \frac{u'}{2} + \alpha u.$$

Note que  $Lu = (D + \alpha)u$  es la función continua

tal que a  $t \in I \Leftrightarrow u'(t) + \alpha u(t) \in \mathbb{R}$

Como se dijo en la clase 06, a veces, identificamos:

$$\underline{Lu} = \underline{u'} + \alpha u \quad \text{con } (Lu)(t) = \underbrace{u'(t)}_{\in \mathbb{U}_2} + \alpha u(t).$$

$\gamma \in C^0(I, \mathbb{R})$

Ejemplo: Para  $\kappa=2$ , definimos

$$\begin{aligned} D^2 : C^2(I, \mathbb{R}) &\rightarrow C^0(I, \mathbb{R}) \quad \text{por} \\ \gamma &\mapsto D^2\gamma = \frac{d^2\gamma}{dt^2} \end{aligned}$$

donde  $\frac{d^2\gamma}{dt^2}$  representa a la función

continua  $\gamma$  a  $t \in I \hookrightarrow \frac{d^2\gamma}{dt^2}(t) = \gamma''(t)$

Aplicación:

$$\text{Sea } \boxed{L = D^2 - 2D + 3}.$$

Note que  $L : C^2(I, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(I, \mathbb{R})$

en tal que  $\gamma \mapsto L\gamma = \underbrace{\gamma'' - 2\gamma' + 3\gamma}_{\gamma \text{ continua}}.$

Entonces, para  $f \in C^0(I, \mathbb{R})$ , la

E.D.O

$$y''(t) - 2y'(t) + 3y(t) = f(t)$$

se puede representar usando el operador  $L$

así

$$Ly = f$$

En particular, si  $f \equiv 0$ , la E.D.O  
homogénea

$$y''(t) - 2y'(t) + 3y(t) = 0,$$

puede ser representada como.

$$Ly = 0$$

( se suele escribir  $Ly = 0$  )

$$\Theta : t \in I \hookrightarrow \theta(t) = 0 \quad ?$$

Ejemplo:

En modo matemático podemos definir

$$L = \frac{(D + \alpha)(D - \beta)}{}$$

$$L : C^2(I, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(I, \mathbb{R})$$

$$z \rightarrow L z = [D^2 + (\alpha - \beta)D - \alpha\beta]z$$

$$\text{Aqui: } L_2 = \underline{D^n + (\alpha - \beta)D^{n-1} - \alpha\beta D} - .$$

$L_2$  es la función continua definida como

$$u \quad t \in I \hookrightarrow L_2(u) = u^{(n)}(t) + (\alpha - \beta)u^{(n-1)}(t) - \alpha\beta u(t)$$

OBS: Ahora consideremos EDO con coeficientes variables.

Ejemplo: Usando operadores, la EDO

$$\boxed{u''(t) - (t-1)^3 u'(t) + e^t u(t) = t+3}$$

puede ser escrita como

$$Ly = t + 3, \quad \text{donde}$$

$$\boxed{L = D^2 - (t-1)^3 D + e^t}$$

Observe que: si ponemos  $D^0 = Id$ .

entonces  $\forall f \in C^0(I, \mathbb{R})$ ,

se cumple  $D^0 f = f$ . Entonces

El operador  $L$  anterior, puede ser escrito

como:

$$L = D^2 - (t-1)^3 D + e^t D^0.$$

————— > —————

Recordemos que todo EDO lineal  
de segundo orden es del tipo .

$$y''(x) + p(x)y'(x) + q(x)y(x) = f(x).$$

Se de manera equivalente

$$Ly = f$$

donde

$$Ly = D^2 + p(x)D + q(x).$$

Aquí, obviamente el operador  $L$  es  
lineal de  $C^2(I, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(I, \mathbb{R})$ .

En efecto si  $y_1, y_2$  son funciones  
de  $C^2(I, \mathbb{R})$  ( $y_1, y_2$  funciones que  
admiten segunda derivada en el intervalo  $I$ )

Entonces:

$$\begin{aligned} L(y_1 + y_2) &= [D^2 + p(x)D + q(x)D^0](y_1 + y_2) \\ &= \underbrace{D^2(y_1 + y_2)}_{D^2(y_1 + y_2)} + \underbrace{p(x)D(y_1 + y_2)}_{p(x)D(y_1 + y_2)} + \underbrace{q(x)(y_1 + y_2)}_{q(x)(y_1 + y_2)} \\ (D^2(y_1 + y_2)) &= \frac{d^2}{dx^2}(y_1 + y_2) = \frac{d^2}{dx^2}y_1 + \frac{d^2}{dx^2}y_2 \end{aligned}$$

$$= D^2 \partial_1 + D^2 \partial_2 + p(x) [D \partial_1 + D \partial_2] + g(x) \partial_1 + g(x) \partial_2.$$

underbrace{p(x)D\partial\_1 + p(x)D\partial\_2}

$$= \underline{\underline{L_{\partial_1}}} + L_{\partial_2}$$

Em modo análogo, se  $\alpha \in \mathbb{C}$  é constante

$$\begin{aligned}
 L(\alpha \partial) &= D^2(\alpha \partial) + p(x) D(\alpha \partial) + g(x) \alpha \partial \\
 &= \alpha D^2 \partial + p(x) \alpha D \partial + \alpha g(x) \partial. \\
 &= \alpha (D^2 \partial + p(x) D \partial + g(x) \partial) \\
 &= \underline{\underline{\alpha L(\partial)}}.
 \end{aligned}$$

Ejemplo:

consideremos la EDO homogénea

$$D^4(x) - x D^3(x) + 2 D(x) = 0. \quad (\star)$$

Veamos si  $D(x) = x^2$  es solución de  $(\star)$ .

Note que basta calcular el valor de  $L(x^2)$

donde  $L$  es el operador definido por

$$L : C^2(\mathbb{I}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{I}, \mathbb{R}) \quad \text{como}$$

$$(Lg) = (D^2 - xD + 2)(g).$$

Desarrollo:

$$L(x^2) = (\underbrace{D^2 - xD + 2}_{}) x^2$$

$$= \underbrace{D^2 x^2}_{-} - x D(x^2) + 2x^2$$

$$= \frac{d^2}{dx^2}(x^2) - x \frac{d}{dx}(x^2) + 2x^2$$

$$= \frac{d}{dx}(2x) - x(2x) + 2x^2$$

$$= 2 - 2x^2 + 2x^2 = 2$$

Como  $Lx^2 \neq 0 \iff g(x) = x^2 \notin \text{Ker}(L)$ .

Significa que  $g(x) = x^2$  no es solución de

$$g''(x) - xg'(x) + 2g(x) = 0.$$

OBSERVACIÓN:

No significa que  $g(x) = x^2$  sea solución de la EDO  $Lg = 2$  o equivalentemente,

$x^2$  es solución de:

$$g''(x) - xg'(x) + 2g(x) = 2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} Lg = 2 \iff g'' - xg' + 2g = 2 \\ \Rightarrow \frac{d}{dx}(g'' - xg' + 2g) = \frac{d}{dx} 2 \\ \Rightarrow \underline{\underline{g''' - g' - xg'' + 2g' = 0}} \end{array} \right.$$

Ejemplo: consideremos la EDO lineal  
de 2º orden  $\boxed{\partial_x^2 u(x) + g(x) = x} \quad (*)$ .  
↳ La EDO ya está normalizada.

$$u(x) \Leftrightarrow Lg = x,$$

donde  $L = D^2 + 1$  operador diferencial  
lineal de 2º orden. (a coeficientes constantes).

observa que  $\begin{cases} \partial_1(x) = \cos(x) \\ \partial_2(x) = \sin(x) \end{cases}$

(TAREA)

son funciones tales que  $\{\partial_1, \partial_2\} \subseteq \text{Ker}(L)$ .

Además  $\underline{g(x) = x}$  es solución de (\*).

Es fácil ver que:  $\forall c_1, c_2 \in \mathbb{C}$  constantes

$$g(x) = c_1 \cos(x) + c_2 \sin(x) \in \text{Ker}(L).$$

y que  $\forall c_1, c_2$  constantes.

$$h(x) = c_1 \cos(x) + c_2 \sin(x) + x$$

es también solución de  $\boxed{Lg = x} \Leftrightarrow D^2 + g = x$

$$(( \quad \boxed{y''(x) + y(x) = 0} \quad (\lambda_j = 0)$$

$$L = D^2 + \text{Id}$$

$y(x) = \cos(x)$  soluciones de  $L\lambda = 0$

$$\Leftrightarrow \cos(x) \in \text{Ker}(L)$$

$$\Leftrightarrow (\cos(x))'' + \cos(x) \stackrel{?}{=} 0.$$

$$\Leftrightarrow L(\cos(x)) = 0$$

Demonstração.  $L(\cos(x)) = (\cos(x))'' + \cos(x)$

$$= (-\sin(x))' + \cos(x)$$

$$= -\cos(x) + \cos(x) = 0, \forall x$$

$$\rightarrow y(x) = \cos(x) \in \text{Ker}(L).$$

Analogamente (também)  $L(\sin(x)) = 0$

Ademais.  $\forall$  constantes  $c_1$  e  $c_2$

$$L(c_1 \cos(x)) = 0$$

$$L(c_2 \sin(x)) = 0$$

Ademais  $L(c_1 \cos(x) + c_2 \sin(x)) = 0$

(YA LO SABÍAMOS, sin calcular !!!)

Asumimos  $\boxed{z(x_1) = x}$ , o solución de  
 $\boxed{L z = x}$

$$\Leftrightarrow z''(x_1) + z(x_1) = x$$

En efecto:  $L(z) = z'' + z$   
 $= \frac{d^2}{dx^2} z(x_1) + x$   
 $= \frac{d}{dx}(1) + x$

$$\Rightarrow \left( \begin{matrix} z=0 & + x = x \\ L z = x \end{matrix} \right) \quad \text{y} \quad \left. \right)$$

Añi.,  $\boxed{\partial'' + z = x}$

time por soluciones a

$$u(x) = c_1 \cos(x_1) + c_2 \sin(x_1) + x ; \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

puesto  $L u = L(c_1 \cos(x_1) + c_2 \sin(x_1) + x)$

$$= c_1 L(\cos(x_1)) + c_2 L(\sin(x_1)) + L x$$

$$= L x = x.$$

Pero si consideramos el PVI

$$\left\{ \begin{array}{l} \gamma^u(x_0 + \delta|x|) = x \\ \gamma(0) = \pi \\ \gamma'(0) = -\pi \end{array} \right.$$

entonces, por ejemplo,

$$z(x) = \underbrace{2 \cos(x) + 3 \sin(x)}_{\text{L } z = x} + x \quad (\text{L } z = x)$$

No es solución de  $(P_1)$ .

Es más, veremos que la solución del PVI  $(P_1)$  es única.

$$\begin{aligned} &(\quad z(0) = 2 + 3 \cdot 0 + 0 = 2 \\ &\Rightarrow z \text{ No es solución del PVI } (P_1). \end{aligned}$$

TEOREMA (Ex. y unicidad de soluciones, EDO lineales)

Sea  $L$  un operador diferencial lineal con coeficientes  $a_j = a_j(x)$ , continuos en algún intervalo abierto  $I \subseteq \mathbb{R}$ .

Además, sean  $h \in C(I, \mathbb{R})$ ,  $x_0 \in I$ ,  $d_1, d_2$  números reales dados. Entonces el PVI

$$(P) \left\{ \begin{array}{l} y''(x) + \underline{a_1(x)} y'(x) + \underline{a_0(x)} y(x) = h(x) \\ y(x_0) = d_1 \in \mathbb{R} \\ y'(x_0) = d_2 \in \mathbb{R} \end{array} \right.$$

Tiene única solución.

Ejemplo:

$$(\widehat{P}) \left\{ \begin{array}{l} y''(x) + e^x y'(x) + (x-1) y(x) = x-2 \\ y(0) = 1 \\ y'(0) = 2 \end{array} \right.$$

$$\left. \begin{array}{l} a_1(x) = e^x \\ a_0(x) = x - 1 \\ h(x) = x^{-2} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{son funciones} \\ \text{continuas . definidas} \\ \text{en algún intervalo que} \\ \text{contiene a } x_0 = 0. \end{array}$$

TEOREMA  
 $\Rightarrow$  i ( $\widehat{P}$ ) admite única  
 solución !

$$(\widehat{P}) \quad \left\{ \begin{array}{l} L\gamma = h(x) \\ \gamma(x_0) = d_1 \\ \gamma'(x_0) = d_2 \end{array} \right.$$

Si  $L \neq 0$ , entonces  
 se verá que  $\text{Ker}(L)$  tiene dimensión 2).

En efecto, se tiene el siguiente

## Teorema:

Sean  $a_0(x), a_1(x), \dots, a_{n-1}(x)$ ,  $n$  funciones continuas (conocidas) definidas en  $\Omega \subseteq \mathbb{R}$ .

$$\text{Sea } L = D^n + a_{n-1}(x)D^{n-1} + \dots + a_1(x)D + a_0(x)D^0$$

un operador diferencial lineal de orden  $n$

Entonces  $\dim[\ker(L)] = n$

## Aplicación:

consideremos el problema de determinar las soluciones de

$$\boxed{y''(x) - y'(x) - 6y(x) = 0} \quad (*)$$

Es fácil ver que  $\begin{cases} y_1(x) = e^{3x} \\ y_2(x) = e^{-2x} \end{cases}$

son soluciones de  $(*)$ . De modo

equivalente ;  $\{\varphi_1, \varphi_2\} \subseteq \ker(L)$

dónde  $L = D^2 - D - 6$

( $L$  es un operador diferencial lineal de orden 2).

Si mostramos que  $\{\varphi_1 = e^{3x}, \varphi_2 = e^{-2x}\}$

es un conjunto l.i. en  $C^2(\Omega, \mathbb{R})$

(más o menos  $\Omega = \mathbb{R}$ )

Entonces, toda solución  $z = z(x)$  de la

E.D.O.  $D^2 z(x) - Dz(x) - 6z(x) = 0$ ,

será tal que

$$z = c_1 \varphi_1 + c_2 \varphi_2, \iff$$

$$\text{f.e., } z(x) = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-2x}.$$

$$\begin{array}{l}
 \left. \begin{array}{l}
 c_1 e^{3x} + c_2 \hat{e}^{2x} = 0 \\
 3c_1 e^{3x} - 2c_2 \hat{e}^{2x} = 0
 \end{array} \right\} \quad \left( \begin{array}{l} \frac{d}{dx} \\ (\star) \end{array} \right) \\
 \hline
 \left| \begin{array}{cc} e^{3x} & \hat{e}^{2x} \\ 3e^{3x} & -2\hat{e}^{2x} \end{array} \right| = \left| \begin{array}{cc} 1 & 1 \\ 3 & -2 \end{array} \right| \neq 0
 \end{array}$$

Por tanto el sistema  $(\star)$  tiene solución única,  
 esto es,  $c_1 = c_2 = 0$ . Por tanto

$$\{ e^{3x}, \hat{e}^{2x} \} \text{ es l.i.}$$