

Ecuaciones Diferenciales

Hugo Del Castillo Mola

2 de octubre de 2022

Índice general

1. Teoremas de Existencia y Continuidad	2
1.1. Preliminares	2
1.2. Teorema Picard	5
1.2.1. Unicidad Solución PVI	5
1.2.2. Teorema del Punto Fijo de Banach	5
1.2.3. Teorema Existencia y Unicidad Picard	6
1.3. Teorema de Peano	7
1.3.1. Equicontinuidad y Compacidad Relativa	7
1.3.2. Teorema de Existencia de Peano	9
1.4. Teorema de Extensión	10

Capítulo 1

Teoremas de Existencia y Continuidad

1.1. Preliminares

Nota. El objetivo principal de este capítulo es demostrar los siguientes resultados sobre las soluciones de un PVI

- (I) *Unicidad:* Si $f(t, x)$ es Lipschitz continua respecto a x en D . Entonces, el PVI tiene solución única.
- (II) *Existencia:* Si $f(t, x)$ es continua en D entonces existe una solución $x(t)$ del PVI en un intervalo $[t_0, t_0 + a]$.
- (III) *Estabilidad:* Si $f(t, x)$ es continua respecto a t y es Lipschitz continua respecto a x , entonces la solución del PVI varía continuamente respecto a x_0 .

Definición 1.1 (Espacio Banach). Un espacio de Banach es un espacio vectorial normado completo.

Observación. Sea $A \subset \mathbb{R}^p$. Entonces, $\mathcal{C}(A; \mathbb{R}, d)$ es un espacio de Banach.

Observación. La convergencia de la norma del supremo equivale a convergencia uniforme en un espacio de Banach.

Lema 1.0.1 (Lema de Gronwall). Sea $J \subset \mathbb{R}$, $t_0 \in J$ y $a, \beta, u \in C(J, \mathbb{R}_+)$. Si

$$u(t) \leq a(t) + \left| \int_{t_0}^t \beta(s)u(s)ds \right|, \forall t \in J,$$

Entonces,

$$u(t) \leq a(t) + \left| \int_{t_0}^t a(s)\beta(s)e^{\left|\int_s^t \beta(\sigma)d\sigma\right|} ds \right|, \forall t \in J.$$

Demostración. Sea $v(t) = \int_{t_0}^t \beta(s)u(s)ds$. Entonces,

$$\dot{v}(t) = \beta(t)u(t)$$

$$\leq \beta(t)a(t) + \beta(t) \left| \int_{t_0}^t B(s)u(s)ds \right|, \forall t \in J.$$

$$\leq a(t)\beta(t) + \operatorname{sgn}(t - t_0)\beta(t)v(t), \forall t \in J.$$

Ahora, sea $\gamma = \exp \left\{ - \left| \int_{t_0}^t \beta(s)ds \right| \right\} = \exp \left\{ - \int_{t_0}^t \operatorname{sgn}(t - t_0)\beta(s)ds \right\}$,
 $\gamma \dot{v} \leq a\beta\gamma - \dot{\gamma}v \Rightarrow \dot{\gamma}v - a\beta\gamma \leq 0$ donde integrando tenemos que

$$\operatorname{sgn}(t - t_0)v(t) \leq \operatorname{sgn}(t - t_0) \int_{t_0}^t \frac{a\beta\gamma}{\gamma(t)} ds, \forall t \in J.$$

$$= \left| \int_{t_0}^t \frac{a(s)\beta(s)\gamma(s)}{\gamma(t)} ds \right|, \forall t \in J.$$

Sustituyendo en la hipótesis inicial, nos queda

$$u(t) \leq a(t) + \operatorname{sgn}(t - t_0)v(t)$$

$$\leq a(t) \left| \int_{t_0}^t a(s)\beta(s) \exp \left\{ \left| \int_s^t \beta(\sigma)dgks \right| \right\} ds \right|, \forall t \in J.$$

Corolario 1.0.1. Sea $a(t) = a_0(|t - t_0|)$ donde $a_0 \in C(\mathbb{R}_+, \mathbb{R}_+)$ es una función monótona creciente tal que

$$u(t) \leq a(t) + \left| \int_{t_0}^t \beta(s)u(s)ds \right|, \forall t \in J.$$

Entonces,

$$u(t) \leq a(t)e^{\left|\int_{t_0}^t \beta(\sigma)ds\right|}, \forall t \in J.$$

Definición 1.2 (Función uniformemente Lipschitz continua). Sean X, Y espacios métricos y T un espacio topológico. Una función $f : T \times X \rightarrow Y$ se llama uniformemente Lipschitz continua respecto a $x \in X$, si $\exists \lambda \in \mathbb{R}_+$ tal que

$$|f(t, x) - f(t, x')| \leq \lambda |x - x'|, \forall x, x' \in X, \forall t \in T.$$

Notación. Conjunto de funciones localmente Lipschitz continuas

$$C^{0,1-}(T \times X, Y) = \{f : T \times X \rightarrow Y : f \in C(T \times X, Y),$$

$$f \text{ Lipschitz continua respecto a } x \in X\}$$

Si $f : X \rightarrow Y$, entonces

$$C^{1-}(X, Y) = \{f : X \rightarrow Y : f \text{ es Lipschitz continua}\}.$$

Conjunto de funciones continuas con derivadas parciales respecto a $x \in X$

$$C^{0,1}(T \times X, Y) = \{f \in C(T \times X, Y) : D_2 f \in C(T \times X, \mathcal{L}(E, F))\}.$$

Observación. $C^{-1}(X, Y) = C(X, Y)$ y $C^{0,1-}(T \times X, Y) \subset C(T \times X, Y)$.

Proposición 1.1. Sea X, Y espacios métricos, T un e.t. compacto. Supongamos que $K \subset X$ es compacto y $f \in C^{0,1-}(T \times X, Y)$. Entonces, existe un entorno abierto W de K en X tal que $f|_{T \times W}$ es uniformemente Lipschitz continua respecto a $x \in W$.

Definición 1.3 (Solución ecuación diferencial). Sea $U \subset \mathbb{R}^d$ abierto, $u \in C^1([0, T] \times \overline{U}, \mathbb{R}^d)$. Entonces, decimos que u es solución de la ecuación diferencial $\dot{x} = f(t, x)$ Si se verifica

$$\dot{u}(t) = f(t, u(t)), \forall t \in [0, T]$$

Lema 1.0.2 (Forma Integral Solución PVI). Sea $U \subset \mathbb{R}^d$ abierto, $u \in C^1([0, T] \times \overline{U}, \mathbb{R}^d)$. Entonces u es una solución de la ecuación diferencial $\dot{x} = f(t, x) \Leftrightarrow u \in C(J_u, D)$ y

$$u(t) = u_0 + \int_0^t f(s, u(s)) ds, \forall t \in [0, T]$$

donde $t_0 \in J_u$.

1.2. Teorema Picard

1.2.1. Unicidad Solución PVI

CAMBIAR NOTACIÓN

Teorema 1.1 (Unicidad Solución PVI). Sea $J \subset \mathbb{R}$; $D \subset E$ abierto donde E es un espacio de Banach; $f \in C^{0,1-}(J \times D, E)$; $(t_0, x_0) \in J \times D$; $a, b, \lambda \in \mathbb{R}$ y $R = [t_0 - a, t_0 + a] \times \overline{\mathbb{B}}(x_0, b) \subset J \times D$. Entonces, el PVI

$$\dot{x} = f(t, x), \quad x(t_0) = x_0,$$

tiene solución única.

Revisar notación $t \in J$

Demostración. Sean $u(t), u'(t)$ dos soluciones del PVI en $[t_0, t_1]$. Entonces,

$$u(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds, \forall t \in J,$$

$$u'(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, u'(s)) ds, \forall t \in J,$$

$$\Rightarrow u(t) - u'(t) = \int_{t_0}^t f(s, u(s)) - f(s, u'(s)) ds, \forall t \in J$$

$$\Rightarrow |u(t) - u'(t)| = \left| \int_{t_0}^t f(s, u(s)) - f(s, u'(s)) ds \right|, \forall t \in J$$

$$\leq \int_{t_0}^t |f(s, u(s)) - f(s, u'(s))| ds, \forall t \in J$$

$$\leq \lambda \int_{t_0}^t |u(s) - u'(s)| ds, \forall t \in J$$

$$\Rightarrow (\text{Teo. Gronwall } a = 0) |u(t) - u'(t)| = 0, \forall t \in J \Rightarrow u(t) = u'(t), \forall t \in J.$$

1.2.2. Teorema del Punto Fijo de Banach

Definición 1.4 (Función Contractiva). Sea X un espacio de Banach, $A \subset X$ cerrado y $f : A \rightarrow A$. Entonces, se dice que f es una contracción si $\exists \alpha \in (0, 1)$ tal que

$$\|f(x) - f(y)\| \leq \alpha \|x - y\|, \forall x, y \in A.$$

Observación. Si f es contracción decimos que $x \in X$ es un punto fijo si $f(x) = x$. Además,

Teorema 1.2 (del Punto Fijo de Banach). Sea (X, d) un espacio métrico completo, $f : X \rightarrow X$ una aplicación contractiva. Entonces, $\exists! x^* \in X : f(x^*) = x^*$. Además, $\forall x_0 \in X, x_{n+1} = f(x_n), n \in \mathbb{N}$. Entonces, $x_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} x^*$.

Demostración. Sea $|x_1 - x_0| = d$. Entonces,

$$|x_{n+1} - x_n| = |f(x_n) - f(x_{n-1})| \leq \alpha |x_n - x_{n-1}| \leq \dots \leq \alpha^n d$$

donde $\alpha \in (0, 1)$

$$\Rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} \sum_{n=0}^k \alpha^n = \frac{1}{1 - \alpha}$$

$$\Rightarrow \forall \epsilon > 0, \exists N \in \mathbb{N} : \alpha^N < \frac{\epsilon}{d}$$

$$\Rightarrow |x_{n+1} - x_n| \leq \epsilon, \forall n \geq N$$

Entonces, la sucesión (x_n) es de Cauchy y X completo $\Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x^*$.
Además

$$x^* = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_{n-1}) = f(\lim_{n \rightarrow \infty} x_{n-1}) = f(x^*)$$

$\Rightarrow x^*$ es un punto fijo de f .

Si x_1^*, x_2^* son dos puntos fijos, entonces

$$|f(x_1^*) - f(x_2^*)| = |x_1^* - x_2^*| \geq d|x_1^* - x_2^*| \Rightarrow |x_1^* - x_2^*| = 0.$$

es contradicción

1.2.3. Teorema Existencia y Unicidad Picard

Teorema 1.3. Sea $U \subset \mathbb{R}^d$ abierto, $u_0 \in U$, $f \in \mathcal{C}^{0,1-}([0, T] \times U, \mathbb{R}^d)$. Entonces, $\forall T_E$ existe, a lo sumo, una solución del PVI. Además, $\exists T_E : 0 < T_E \leq T$ tal que la solución es única.

Demostración. Demos

1.3. Teorema de Peano

Nota. Demostramos que existe al menos una solución del PVI sin la condición Lipschitz.

1.3.1. Equicontinuidad y Compacidad Relativa

CAMBIAR NOTACIÓN

Definición 1.5 (Solución Aproximada de ecuación diferencial). Sea $\epsilon > 0$, $u : J_u \rightarrow D$. Entonces, decimos que u es solución ϵ -aproximada de la ecuación diferencial

$$\dot{x} = f(t, x)$$

Si se verifica

- (I) $J_u \subset J : (\overset{\circ}{J}_u) \neq \emptyset$.
- (II) $u \in C(J_u, D)$ y u es continuamente diferenciable a trozos.
- (III) $\forall I \subset J_u : u$ es continuamente diferenciable se tiene que

$$\|\dot{u}(t) - f(t, u(t))\| \leq \epsilon, \forall t \in I.$$

Observación. Sea $u : J_u \rightarrow D$ una solución ϵ -aproximada de $\dot{x} = f(t, x)$. Entonces,

$$\|u(t) - u(t_0) - \int_{t_0}^t f(s, u(s))ds\| \leq \epsilon|t - t_0|, \forall t \in J_u$$

donde $t_0 \in J_u$.

Definición 1.6 (Compacto Relativo). Un subconjunto de un espacio topológico es compacto relativo si su adherencia es compacto.

Proposición 1.2 (Caracterización Compacto Relativo). Sea (X, \mathcal{T}) e.t., $K \subset X$. Entonces, K es compacto relativo $\Leftrightarrow K = \overline{K}$.

Definición 1.7 (Equicontinuidad). Sea (X, d) un espacio métrico, $D \subset X$, F espacio de Banach y $\mathcal{F} \subset C(D, F)$. entonces, decimos que $f \in \mathcal{F}$ es equicontinua en $x_0 \in D$ si

$$\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 : x \in D, |x - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(x_0)| < \epsilon, \forall f \in \mathcal{F}.$$

Decimos que \mathcal{F} es equicontinuo en D si es equicontinuo $\forall x \in D$.

Teorema 1.4 (Ascoli). Sea (K, d) espacio métrico compacto, F espacio de Banach y $\mathcal{M} \subset C(K, F)$. Entonces, \mathcal{M} es relativamente compacto \Leftrightarrow

(I) \mathcal{M} es equicontinuo.

(II) $\mathcal{M}(y) = \{f(y) : f \in \mathcal{M}\}$ es relativamente compacto en F , $\forall y \in K$.

Observación. Para el caso de \mathbb{R} : Si F es finito, entonces \mathcal{M} es precompacto $\Leftrightarrow \mathcal{M}$ es equicontinuo y acotado.

Lema 1.4.1. Sea $M = \max |f(R)|$ y $\alpha = \min(a, \frac{b}{M})$. Entonces, $\forall \epsilon > 0$ existe una solución ϵ -aproximada

$$u \in C([t_0 - \alpha, t_0 + \alpha], \overline{\mathbb{B}}(x_0, b)),$$

de $\dot{x} = f(t, x)$ con $u(t_0) = x_0$ y

$$|u(t) - u(s)| \leq M|t - s|, \forall t, s \in [t_0 - \alpha, t_0 + \alpha].$$

Demostración. f uniformemente continua en $R \Rightarrow \exists \delta > 0$ tal que

$$|f(t, x) - f(\bar{t}, \bar{x})| \leq \epsilon, \forall (t, x), (\bar{t}, \bar{x}) \in R$$

con $|t - \bar{t}|$ y $|x - \bar{x}| \leq \delta$.

Dividimos el intervalo $[t_0 - \alpha, t_0 + \alpha]$ en subintervalos

$$t_0 - \alpha = t_{-n} < t_{-n+1} < \dots < t_{-1} < t_0 < t_1 < \dots < t_n = t_0 + \alpha,$$

tal que $\max |t_{i-1} - t_i| \leq \min(\delta, \frac{\delta}{M})$.

Desde (t_0, x_0) construimos una recta con pendiente $f(t_0, x_0)$ hacia la derecha de t_0 y hasta que corte a $t = t_1$. Entonces, esta línea está en la región triangular acotada por las rectas con pendiente M y $-M$ desde (t_0, x_0) .

De forma inductiva definimos

$$u(t) = \begin{cases} u(t_i) + (t - t_i)f(t_i, u(t_i)) & \text{si } i \geq 0 \\ u(t_{i+1}) + (t - t_{i+1})f(t_{i+1}, u(t_{i+1})) & \text{si } i \leq -1 \end{cases}$$

donde $t_i \leq t \leq t_{i+1}$.

Por tanto,

$$\dot{u}(t) = f(t_i, u(t_i)), \quad \forall t \in [t_i, t_{i+1}] \text{ y } \forall t \in [t_{i-1}, t_i] \cap (-\infty, t_0],$$

$$|u(t) - u(t_i)| \leq \delta, \quad \forall t \in [t_i, t_{i+1}] \text{ y } \forall t \in [t_{i-1}, t_i] \cap (-\infty, t_0].$$

De manera que, por continuidad uniforme tenemos que

$$|\dot{u}(t) - f(t, u(t))| = |f(t_i, u(t_i)) - f(t, u(t))| \leq \epsilon$$

entonces, u es una solución ϵ -aproximada de $\dot{x} = f(t, x)$.

1.3.2. Teorema de Existencia de Peano

CAMBIAR NOTACIÓN

Teorema 1.5 (Peano). Sea $f \in C([0, T] \times \overline{\mathbb{B}}(u_0, R), \mathbb{R}^d)$. Entonces, el PVI

$$\dot{x} = f(t, x), \quad x(t_0) = x_0$$

tiene al menos una solución u en $[t_0 - \alpha, t_0 + \alpha]$ con $u([t_0 + \alpha, t_0 + \alpha]) \subset \overline{\mathbb{B}}(x_0, b)$.

Demostración. Por el teorema anterior $\forall n \in \mathbb{N}$ existe una solución $\frac{1}{n}$ -aproximada en \overline{J}_α tal que $u_n(\overline{J}_\alpha) \subset \overline{\mathbb{B}}(x_0, b)$ y

$$|u_n(t) - u_n(s)| \leq M|s - t|, \quad \forall s, t \in \overline{J}_\alpha.$$

$\Rightarrow \{u_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset C(\bar{J}_\alpha, E)$ es una familia equicontinua. Además,

$$|u_n(t)| \leq |u_n(t_0)| + M|t - t_0| \leq |x_0| + b, \quad \forall n \in \mathbb{N}, \forall t \in \bar{J}_\alpha$$

$\Rightarrow \{u_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ está acotada en $C(\bar{J}_\alpha, E)$. Por tanto, $\{u_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es precompacto.

Entonces, por el teorema de Ascoli, $\exists \{u_{n_k}\} : u_{n_k} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} u \in C(\bar{J}_\alpha, E) \Rightarrow u_{n_k} \rightarrow u$ uniformemente.

Sea

$$\begin{aligned} \Delta_{n_k}(t) &= \begin{cases} \dot{u}_{n_k} - f(t, u_{n_k}(s)), & \text{si } \exists \dot{u}_{n_k} \\ 0, & \text{otro caso} \end{cases} \\ \Rightarrow \dot{u}_{n_k} &= f(t, u_{n_k}(t)) + \Delta_{n_k}(t) \\ \Rightarrow u_{n_k} &= y_0 + \int_{t_0}^t f(s, u_{n_k}(s)) + \Delta_{n_k}(s) ds \end{aligned}$$

donde $|\Delta_{n_k}| \leq \frac{1}{n}$.

Por tanto, $u_{n_k} \rightarrow u$ uniformemente $\Rightarrow f(t, u_{n_k}(t)) \rightarrow f(t, u(t))$ uniformemente, dado que $f \in C(J \times D, E)$.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_{t_0}^t f(s, u_{n_k}(s)) ds &\xrightarrow{k \rightarrow \infty} \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds \\ \Rightarrow u_{n_k}(t) &\xrightarrow{k \rightarrow \infty} u(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds \end{aligned}$$

que satisface la forma integral del PVI.

1.4. Teorema de Extensión

Definición 1.8 (Intervalo Maximal de Existencia). Sea $U \subset \mathbb{R}^d$ abierto y $f \in C^{0,1-}([0, T] \times U, \mathbb{R}^d)$, $u_0 \in U$.