

Ecuaciones diferenciales ordinarias de orden superior

Luis A. Núñez

*Escuela de Física, Facultad de Ciencias,
Universidad Industrial de Santander, Santander, Colombia*



1 de junio de 2021

Agenda Ecuaciones diferenciales ordinarias de orden superior

- 1 Ecuaciones diferenciales ordinarias de orden superior: Generalidades
- 2 Ecuaciones diferenciales de orden superior con coeficientes constantes
- 3 Ecuaciones diferenciales de orden superior inhomogéneas
 - Solución de la inhomogénea: Coeficientes indeterminados
 - Solución de la inhomogénea: variación de parámetros
- 4 Recapitulando

- Una ecuación diferencial lineal de orden n , tiene la forma
$$f_n(x)y^{(n)}(x) + \dots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q(x),$$
donde $f_0(x), f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas de x en un intervalo I y $f_n(x) \neq 0$.

- Una ecuación diferencial lineal de orden n , tiene la forma
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q(x),$$
donde $f_0(x), f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas de x en un intervalo I y $f_n(x) \neq 0$.
- Si $Q(x) = 0$ tendremos una ecuación diferencial homogénea
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = 0,$$
con n soluciones linealmente independientes: $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$

- Una ecuación diferencial lineal de orden n , tiene la forma
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q(x),$$
donde $f_0(x), f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas de x en un intervalo I y $f_n(x) \neq 0$.
- Si $Q(x) = 0$ tendremos una ecuación diferencial homogénea
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = 0,$$
con n soluciones linealmente independientes: $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$
- La combinación lineal $y_h(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + \cdots + c_ny_n(x)$, también será solución.

- Una ecuación diferencial lineal de orden n , tiene la forma
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q(x),$$
donde $f_0(x), f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas de x en un intervalo I y $f_n(x) \neq 0$.
- Si $Q(x) = 0$ tendremos una ecuación diferencial homogénea
$$f_n(x)y^{(n)}(x) \cdots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = 0,$$
con n soluciones linealmente independientes: $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$
- La combinación lineal $y_h(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + \cdots + c_ny_n(x)$, también será solución.
- Si $Q(x) \neq 0$ tendremos como solución general de la ecuación inhomogénea $y(x) = y_h(x) + y_p(x)$,

- Una ecuación diferencial lineal de orden n , tiene la forma $f_n(x)y^{(n)}(x) + \dots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q(x)$, donde $f_0(x), f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas de x en un intervalo I y $f_n(x) \neq 0$.
- Si $Q(x) = 0$ tendremos una ecuación diferencial homogénea $f_n(x)y^{(n)}(x) + \dots + f_2(x)y''(x) + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = 0$, con n soluciones linealmente independientes: $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$
- La combinación lineal $y_h(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + \dots + c_ny_n(x)$, también será solución.
- Si $Q(x) \neq 0$ tendremos como solución general de la ecuación inhomogénea $y(x) = y_h(x) + y_p(x)$,
- Si $f_n(x)y^{(n)}(x) + \dots + f_1(x)y'(x) + f_0(x)y(x) = Q_1(x) + Q_2(x)$. Entonces $y(x) = y_h(x) + y_{p1}(x) + y_{p2}(x)$, será la solución general

Consideremos una ecuación diferencial ordinaria y homogénea de la forma $a_n y^{(n)}(x) + \dots + a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = 0$, donde $a_0, a_1, a_2, \dots, a_n$ son constantes y $a_n \neq 0$.

- Si proponemos una solución de la forma $y(x) = e^{mx}$, convertimos la ecuación diferencial en

$$a_n m^n e^{mx} + \dots + a_2 m^2 e^{mx} + a_1 m e^{mx} + a_0 e^{mx} = 0 \text{ y finalmente en}$$
$$a_n m^n + \dots + a_2 m^2 + a_1 m + a_0 = 0 \text{ un polinomio de grado } m$$

Consideremos una ecuación diferencial ordinaria y homogénea de la forma $a_n y^{(n)}(x) + \dots + a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = 0$, donde $a_0, a_1, a_2, \dots, a_n$ son constantes y $a_n \neq 0$.

- Si proponemos una solución de la forma $y(x) = e^{mx}$, convertimos la ecuación diferencial en

$$a_n m^n e^{mx} + \dots + a_2 m^2 e^{mx} + a_1 m e^{mx} + a_0 e^{mx} = 0 \text{ y finalmente en } a_n m^n + \dots + a_2 m^2 + a_1 m + a_0 = 0 \text{ un polinomio de grado } m$$

- Cuando las n raíces son distintas entonces las n soluciones son:
 $y_1(x) = e^{m_1 x}$, $y_2(x) = e^{m_2 x}$, $y_3(x) = e^{m_3 x}$, \dots , $y_n(x) = e^{m_n x}$,
y la solución general será $y(x) = c_1 e^{m_1 x} + c_2 e^{m_2 x} + \dots + c_n e^{m_n x}$.

Consideremos una ecuación diferencial ordinaria y homogénea de la forma $a_n y^{(n)}(x) + \dots + a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = 0$, donde $a_0, a_1, a_2, \dots, a_n$ son constantes y $a_n \neq 0$.

- Si proponemos una solución de la forma $y(x) = e^{mx}$, convertimos la ecuación diferencial en

$$a_n m^n e^{mx} + \dots + a_2 m^2 e^{mx} + a_1 m e^{mx} + a_0 e^{mx} = 0 \text{ y finalmente en } a_n m^n + \dots + a_2 m^2 + a_1 m + a_0 = 0 \text{ un polinomio de grado } m$$

- Cuando las n raíces son distintas entonces las n soluciones son:
 $y_1(x) = e^{m_1 x}$, $y_2(x) = e^{m_2 x}$, $y_3(x) = e^{m_3 x}$, \dots , $y_n(x) = e^{m_n x}$,
y la solución general será $y(x) = c_1 e^{m_1 x} + c_2 e^{m_2 x} + \dots + c_n e^{m_n x}$.
- Cuando la ecuación tiene una raíz $m = a$ que se repite k veces, la solución general es $y(x) = (c_1 + c_2 x + c_3 x^2 + \dots + c_n x^{k-1}) e^{ax}$

Consideremos una ecuación diferencial ordinaria y homogénea de la forma $a_n y^{(n)}(x) + \dots + a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = 0$, donde $a_0, a_1, a_2, \dots, a_n$ son constantes y $a_n \neq 0$.

- Si proponemos una solución de la forma $y(x) = e^{mx}$, convertimos la ecuación diferencial en

$$a_n m^n e^{mx} + \dots + a_2 m^2 e^{mx} + a_1 m e^{mx} + a_0 e^{mx} = 0 \text{ y finalmente en } a_n m^n + \dots + a_2 m^2 + a_1 m + a_0 = 0 \text{ un polinomio de grado } m$$

- Cuando las n raíces son distintas entonces las n soluciones son:
 $y_1(x) = e^{m_1 x}$, $y_2(x) = e^{m_2 x}$, $y_3(x) = e^{m_3 x}$, \dots , $y_n(x) = e^{m_n x}$,
y la solución general será $y(x) = c_1 e^{m_1 x} + c_2 e^{m_2 x} + \dots + c_n e^{m_n x}$.

- Cuando la ecuación tiene una raíz $m = a$ que se repite k veces, la solución general es $y(x) = (c_1 + c_2 x + c_3 x^2 + \dots + c_n x^{k-1}) e^{ax}$

- Si las raíces de la ecuación son imaginarias entonces si $a + ib$, también $a - ib$ lo será. Entonces la solución será:

$$y(x) = c_1 e^{(a+ib)x} + c_2 e^{(a-ib)x} = c_1 e^{ax} e^{ibx} + c_2 e^{ax} e^{-ibx} \Rightarrow$$
$$y(x) = e^{ax} [c_1 e^{ibx} + c_2 e^{-ibx}]$$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, caso 1

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 1: Si términos de $Q(x)$ y la solución de la homogénea, $y_h(x)$, no coinciden. La solución particular de la inhomogénea se propone con los términos linealmente independientes de $Q(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación diferencial $y'' + 4y' + 4y = 4x^2 + 6e^x$.
La solución de la homogénea será $y_h(x) = (c_1 + c_2x)e^{-2x}$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, caso 1

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 1: Si términos de $Q(x)$ y la solución de la homogénea, $y_h(x)$, no coinciden. La solución particular de la inhomogénea se propone con los términos linealmente independientes de $Q(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación diferencial $y'' + 4y' + 4y = 4x^2 + 6e^x$.
La solución de la homogénea será $y_h(x) = (c_1 + c_2x)e^{-2x}$
- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + De^x$ y sustituimos
 $[2A + De^x] + 4[2Ax + B + De^x] + 4[Ax^2 + Bx + C + De^x] = 4x^2 + 6e^x$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, caso 1

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 1: Si términos de $Q(x)$ y la solución de la homogénea, $y_h(x)$, no coinciden. La solución particular de la inhomogénea se propone con los términos linealmente independientes de $Q(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación diferencial $y'' + 4y' + 4y = 4x^2 + 6e^x$.

La solución de la homogénea será $y_h(x) = (c_1 + c_2x)e^{-2x}$

- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + De^x$ y sustituimos
 $[2A + De^x] + 4[2Ax + B + De^x] + 4[Ax^2 + Bx + C + De^x] = 4x^2 + 6e^x$

- Entonces

$$\begin{aligned} 4A &= 4 \\ 8A + 4B &= 0 \\ 2A + 4B + 4C &= 0 \\ 9D &= 6 \end{aligned} \Rightarrow A = 1, B = -2, C = \frac{3}{2}, D = \frac{2}{3},$$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, caso 1

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 1: Si términos de $Q(x)$ y la solución de la homogénea, $y_h(x)$, no coinciden. La solución particular de la inhomogénea se propone con los términos linealmente independientes de $Q(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación diferencial $y'' + 4y' + 4y = 4x^2 + 6e^x$.

La solución de la homogénea será $y_h(x) = (c_1 + c_2x)e^{-2x}$

- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + De^x$ y sustituimos
 $[2A + De^x] + 4[2Ax + B + De^x] + 4[Ax^2 + Bx + C + De^x] = 4x^2 + 6e^x$

- Entonces

$$\begin{aligned} 4A &= 4 \\ 8A + 4B &= 0 \\ 2A + 4B + 4C &= 0 \\ 9D &= 6 \end{aligned} \Rightarrow A = 1, B = -2, C = \frac{3}{2}, D = \frac{2}{3},$$

- $y(x) = y_h(x) + y_p(x) = (c_1 + c_2x)e^{-2x} + x^2 - 2x + \frac{3}{2} + \frac{2}{3}e^x$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- La ecuación $y'' - 3y' + 2y = 2x^2 + 3e^{2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.
Entonces coinciden $e^{2x} = x^0 e^{2x} \Rightarrow k = 0 \quad r = 1$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- La ecuación $y'' - 3y' + 2y = 2x^2 + 3e^{2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.
Entonces coinciden $e^{2x} = x^0 e^{2x} \Rightarrow k = 0 \quad r = 1$
- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}$ y se sustituye
$$[2A + 4Dxe^{2x} + 4De^{2x}] - 3[2Ax + B + 2Dxe^{2x} + De^{2x}] + 2[Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}] = 2x^2 + 3e^{2x}$$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- La ecuación $y'' - 3y' + 2y = 2x^2 + 3e^{2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.
Entonces coinciden $e^{2x} = x^0 e^{2x} \Rightarrow k = 0 \quad r = 1$

- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}$ y se sustituye
 $[2A + 4Dxe^{2x} + 4De^{2x}] - 3[2Ax + B + 2Dxe^{2x} + De^{2x}] + 2[Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}] = 2x^2 + 3e^{2x}$

- Por lo cual

$$\begin{aligned} 2A &= 2 \\ 2B - 6A &= 0 \\ 2A - 3B + 2C &= 0 \\ D &= 3 \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad A = 1, B = 3, C = \frac{7}{2}, D = 3,$$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- La ecuación $y'' - 3y' + 2y = 2x^2 + 3e^{2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.
Entonces coinciden $e^{2x} = x^0 e^{2x} \Rightarrow k = 0 \quad r = 1$

- Proponemos $y_p(x) = Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}$ y se sustituye
 $[2A + 4Dxe^{2x} + 4De^{2x}] - 3[2Ax + B + 2Dxe^{2x} + De^{2x}] + 2[Ax^2 + Bx + C + Dxe^{2x}] = 2x^2 + 3e^{2x}$

- Por lo cual

$$\begin{aligned} 2A &= 2 \\ 2B - 6A &= 0 \\ 2A - 3B + 2C &= 0 \\ D &= 3 \end{aligned} \Rightarrow A = 1, B = 3, C = \frac{7}{2}, D = 3,$$

- Por lo tanto $y(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x} + x^2 + 3x + \frac{7}{2} + 3xe^{2x}$.

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2 cont

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2, cont...: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de la solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r} u(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación $y'' + 4y' + 4y = 3xe^{-2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^{-2x} + c_2 x e^{-2x}$ Coinciden con $x e^{-2x} \Rightarrow k = 1$ y $r = 2$.

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2 cont

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2, cont...: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación $y'' + 4y' + 4y = 3xe^{-2x}$ con $y_h(x) = c_1e^{-2x} + c_2xe^{-2x}$ Coinciden con $x e^{-2x} \Rightarrow k = 1$ y $r = 2$.
- Proponemos $y_p(x) = (Ax^3 + Bx^2)e^{2x}$ y se sustituye
$$\begin{aligned} & [4Ax^3e^{-2x} - 12Ax^2e^{-2x} + 6Axe^{-2x} + 4Bx^2e^{-2x} - 8Bxe^{-2x} + 2Be^{-2x}] \\ & 4[-2Ax^3e^{-2x} + 3Ax^2e^{-2x} - 2Bx^2e^{-2x} + 2Bxe^{-2x}] + \\ & 4[Ax^3e^{-2x} + Bx^2e^{-2x}] = 3xe^{-2x} \Rightarrow 6Axe^{-2x} + 2Be^{-2x} = 3xe^{-2x} \end{aligned}$$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2 cont

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2, cont...: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r}u(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación $y'' + 4y' + 4y = 3xe^{-2x}$ con $y_h(x) = c_1e^{-2x} + c_2xe^{-2x}$ Coinciden con $x e^{-2x} \Rightarrow k = 1$ y $r = 2$.
- Proponemos $y_p(x) = (Ax^3 + Bx^2)e^{-2x}$ y se sustituye
$$\begin{aligned} & [4Ax^3e^{-2x} - 12Ax^2e^{-2x} + 6Axe^{-2x} + 4Bx^2e^{-2x} - 8Bxe^{-2x} + 2Be^{-2x}] \\ & 4[-2Ax^3e^{-2x} + 3Ax^2e^{-2x} - 2Bx^2e^{-2x} + 2Bxe^{-2x}] + \\ & 4[Ax^3e^{-2x} + Bx^2e^{-2x}] = 3xe^{-2x} \Rightarrow 6Axe^{-2x} + 2Be^{-2x} = 3xe^{-2x} \end{aligned}$$
- igualando coeficientes $\begin{cases} 6A &= 3 \\ 2B &= 0 \end{cases} \Rightarrow A = \frac{1}{2}, B = 0,$

Solución de la inhomogénea: coeficientes indeterminados, Caso 2 cont

$Q(x)$ contiene términos: a , x^k , e^{ax} , $\sin(ax)$, $\cos(ax)$

Caso 2, cont....: Si $Q(x)$ **contiene** algún término $x^k y_h(x)$ de las solución de la homogénea que es una raíz que se repite r , veces. En este caso, la solución particular será una combinación lineal de $x^{k+r} u(x)$ y sus derivadas.

- Consideremos la ecuación $y'' + 4y' + 4y = 3xe^{-2x}$ con $y_h(x) = c_1 e^{-2x} + c_2 x e^{-2x}$ Coinciden con $x e^{-2x} \Rightarrow k = 1$ y $r = 2$.
- Proponemos $y_p(x) = (Ax^3 + Bx^2)e^{-2x}$ y se sustituye
$$\begin{aligned} & [4Ax^3e^{-2x} - 12Ax^2e^{-2x} + 6Axe^{-2x} + 4Bx^2e^{-2x} - 8Bxe^{-2x} + 2Be^{-2x}] \\ & 4[-2Ax^3e^{-2x} + 3Ax^2e^{-2x} - 2Bx^2e^{-2x} + 2Bxe^{-2x}] + \\ & 4[Ax^3e^{-2x} + Bx^2e^{-2x}] = 3xe^{-2x} \Rightarrow 6Axe^{-2x} + 2Be^{-2x} = 3xe^{-2x} \end{aligned}$$
- igualando coeficientes $\begin{cases} 6A &= 3 \\ 2B &= 0 \end{cases} \Rightarrow A = \frac{1}{2}, B = 0,$
- y la solución general es $y(x) = c_1 e^{-2x} + c_2 x e^{-2x} + \frac{1}{2} x^3 e^{-2x}.$

Solución de la inhomogénea: variación de parámetros

Consideremos la ecuación $a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = Q(x)$, $a_2 \neq 0$,

- Si $y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ entonces proponemos $y_p(x) = u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.

Consideremos la ecuación $a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = Q(x)$, $a_2 \neq 0$,

- Si $y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ entonces proponemos $y_p(x) = u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.

- Sustituyendo

$$\begin{aligned} & a_2 [u_1(x) y_1''(x) + u_2(x) y_2''(x)] + a_2 [u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x)] + \\ & a_2 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)]' + a_1 [u_1(x) y_1'(x) + u_2(x) y_2'(x)] + \\ & a_1 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)] + a_0 [u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)] = Q(x) \end{aligned}$$

Consideremos la ecuación $a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = Q(x)$, $a_2 \neq 0$,

- Si $y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ entonces proponemos $y_p(x) = u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.

- Sustituyendo

$$\begin{aligned} & a_2 [u_1(x) y_1''(x) + u_2(x) y_2''(x)] + a_2 [u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x)] + \\ & a_2 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)]' + a_1 [u_1(x) y_1'(x) + u_2(x) y_2'(x)] + \\ & a_1 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)] + a_0 [u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)] = Q(x) \end{aligned}$$

- acomodando términos:

$$\begin{aligned} & \underbrace{u_1(x) [a_2 y_1''(x) + a_1 y_1'(x) + a_0 y_1(x)]}_{=0} + \underbrace{u_2(x) [a_2 y_2''(x) + a_1 y_2'(x) + a_0 y_2(x)]}_{=0} + \\ & a_2 [u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x)] + a_2 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)]' + \\ & a_1 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)] = Q(x) \end{aligned}$$

Consideremos la ecuación $a_2 y''(x) + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = Q(x)$, $a_2 \neq 0$,

- Si $y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ entonces proponemos $y_p(x) = u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.

- Sustituyendo

$$\begin{aligned} & a_2 [u_1(x) y_1''(x) + u_2(x) y_2''(x)] + a_2 [u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x)] + \\ & a_2 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)]' + a_1 [u_1(x) y_1'(x) + u_2(x) y_2'(x)] + \\ & a_1 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)] + a_0 [u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)] = Q(x) \end{aligned}$$

- acomodando términos:

$$\begin{aligned} & \underbrace{u_1(x) [a_2 y_1''(x) + a_1 y_1'(x) + a_0 y_1(x)]}_{=0} + \underbrace{u_2(x) [a_2 y_2''(x) + a_1 y_2'(x) + a_0 y_2(x)]}_{=0} + \\ & a_2 [u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x)] + a_2 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)]' + \\ & a_1 [u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x)] = Q(x) \end{aligned}$$

- y resolvemos el sistema de ecuaciones para incógnitas: $u_1'(x)$ y $u_2'(x)$

$$\begin{aligned} u_1'(x) y_1(x) + u_2'(x) y_2(x) &= 0 \\ u_1'(x) y_1'(x) + u_2'(x) y_2'(x) &= \frac{Q(x)}{a_2} \end{aligned}$$

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x),$$

$$u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x), \quad u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- Integrando $u_1(x) = \int G_1(x) dx$, $u_2(x) = \int G_2(x) dx$

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x), \quad u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- Integrando $u_1(x) = \int G_1(x) dx$, $u_2(x) = \int G_2(x) dx$
- $y(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x), \quad u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- Integrando $u_1(x) = \int G_1(x) dx$, $u_2(x) = \int G_2(x) dx$
- $y(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.
- Si $y'' - 3y' + 2y = \sin(e^{-x})$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.

$$\text{Entonces } \begin{cases} u_1'(x)e^x + u_2'(x)e^{2x} = 0 \\ u_1'(x)e^x + 2u_2'(x)e^{2x} = \frac{\sin(e^{-x})}{1} \end{cases}$$

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x), \quad u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- Integrando $u_1(x) = \int G_1(x) dx$, $u_2(x) = \int G_2(x) dx$
- $y(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.
- Si $y'' - 3y' + 2y = \sin(e^{-x})$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.

$$\text{Entonces } \begin{cases} u_1'(x)e^x + u_2'(x)e^{2x} = 0 \\ u_1'(x)e^x + 2u_2'(x)e^{2x} = \frac{\sin(e^{-x})}{1} \end{cases}$$

- Integrando: $u_1(x) = - \int \frac{\sin(e^{-x})}{e^x} dx = -\cos(e^{-x})$
 $u_2(x) = \int \frac{\sin(e^{-x})}{e^{2x}} dx = -\sin(e^{-x}) + e^{-x} \cos(e^{-x})$

- La solución de este sistema es:

$$u_1'(x) = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ \frac{Q(x)}{a_2} & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_1(x), \quad u_2'(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & \frac{Q(x)}{a_2} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = G_2(x)$$

- Integrando $u_1(x) = \int G_1(x) dx$, $u_2(x) = \int G_2(x) dx$
- $y(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$.
- Si $y'' - 3y' + 2y = \sin(e^{-x})$ con $y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$.

$$\text{Entonces } \begin{cases} u_1'(x)e^x + u_2'(x)e^{2x} = 0 \\ u_1'(x)e^x + 2u_2'(x)e^{2x} = \frac{\sin(e^{-x})}{1} \end{cases}$$

- Integrando: $u_1(x) = - \int \frac{\sin(e^{-x})}{e^x} dx = -\cos(e^{-x})$
 $u_2(x) = \int \frac{\sin(e^{-x})}{e^{2x}} dx = -\sin(e^{-x}) + e^{-x} \cos(e^{-x})$
- finalmente $y(x) = c_1 e^x + c_2 e^{2x} - e^{2x} \sin(e^{-x})$

En presentación consideramos

1