

Edos de 2do orden (2)

miércoles, 28 de octubre de 2020 08:19

0) Teo existencia y unicidad

$$\text{Sea } f: \Omega \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x, y, y') \mapsto f(x, y, y') = y''$$

Suponga que $\forall (x, y, y') \in \Omega \times \mathbb{R}^2 \quad \exists \frac{df}{dy}$ y $\frac{df}{dy'}$

y son continuas y que $(x_0, y_0, y'_0) \in \Omega \times \mathbb{R}^2$.

Entonces existe una única solución para la EDO

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = f(x, y, y'), \quad \text{en torno a } x \in \Omega$$

tal que $y(x_0) = y_0$ e $y'(x_0) = y'_0$

- 1) Casos donde es fácil resolver la EDO de 2º orden, reducible a una EDO de 1º orden. ✓
- 2) Solución para EDOs lineales de 2º orden
- 2.1) EDOs lineales homogéneas
- 2.2) EDOs lineales no homogéneas

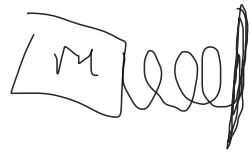
2) Una EDO lineal de 2º orden tiene la forma

$$(*) \quad a_0(x) y'' + a_1(x) y' + a_2(x) y = \phi(x)$$

donde $a_0, a_1, a_2, \phi: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ son continuas

Ej: La EDO que representa "el movimiento"

oscilatorio de una masa acoplada a un resorte



este movimiento es representado por $x(t)$.

Su EDO es

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + c \frac{dx}{dt} + kx = F(t),$$

donde $m = \text{masa}$, c y k constantes y F función dada.

— o —

Vamos a analizar la EDO (*) en su forma normal, si $a_0(x) \neq 0$, tenemos que (*) en su forma normal es:

$$(1) \quad \frac{d^2 y}{dx^2} + P_1(x) \frac{dy}{dx} + P_2(x)y = g(x)$$

Así $\frac{d^2 y}{dx^2} = f(x, y, y')$, donde

$$f(x, y, y') = g(x) - P_1(x)y' - P_2(x)y$$

$$\text{Si } \frac{df}{dy} = -P_2(x) \quad \text{y} \quad \frac{df}{dy'} = -P_1(x)$$

existen y son continuas, por Teo de Existencia y unicidad, si $(x_0, y_0, y'_0) \in \mathcal{R} \times \mathbb{R}^2$
 \Rightarrow existe una única solución y tal que
 $y(x_0) = y_0$ $y'(x_0) = y'_0$.

Esto nos dice que podemos aplicar el T.E.U a EDOs de la forma (2).

Operador diferencial lineal

Para deducir con mayor facilidad algunas propiedades importantes de este tipo de ecuaciones asociadas a P_1 y a P_2 ,

Consideremos el op. diferencial

$$L : C^1(\Omega) \longrightarrow C^0(\Omega)$$

$$y(x) \longrightarrow L[y](x) = \left(\frac{d^2}{dx^2} + P_1(x) \frac{d}{dx} + P_2(x) \right) y(x)$$

\cup

$\underbrace{dx^c \quad dx}_L$

donde $C^1(\Omega) = \{y: \Omega \rightarrow \mathbb{R} / y' \text{ existe es continua}\}$
 $C^0(\Omega) = \{f: \Omega \rightarrow \mathbb{R} / f \text{ continua}\}$
 y $P_1, P_2: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ son continuas

Así

$$L[y](x) = \frac{d^2 y(x)}{dx^2} + P_1 \frac{dy(x)}{dx} + P_2 y$$

Reemplazando en (1), tenemos

$$L[y] = g(x).$$

Prop $\textcircled{1}$ L se llama op. dif. lineal pues

-- Ver

$$L[cy + z] = cL[y] + L[z] \quad \checkmark$$

2.1) EDOs lineales de 2º orden homogéneas
($g(x) \equiv 0$)

Una EDO de este tipo tiene la forma

$$L[y] = 0 \quad (2)$$

El siguiente teorema es consecuencia de la propiedad (1)

Teo (1) (i) Si $y_1, y_2, y_3, \dots, y_m$ son
soluciones de (2), entonces

VII ejercicios de ...

$$C_1 y_1 + C_2 y_2 + \dots + C_m y_m = \sum_{i=1}^m C_i y_i$$

donde $C_i \in \mathbb{R} \forall i \in \{1, \dots, m\}$ es también solución de (2).

(2°) Si en (2) P_1 y P_2 son constantes

y (2) tiene una solución compleja $y = \alpha + i\beta$, entonces la parte real y la parte imaginaria son soluciones de (2)

Dem: Tarea: Entregar Pdf el
Miércoles 11/11, nota sumativa 3° evaluación.

Del 11 (1) los funciones ...

\Rightarrow los valores de x que valen la ecuación entera son n , pues hay n raíces para la ecuación. Entonces tengo que encontrar C_0, C_1, \dots, C_n que valga para los n raíces.

$$\Rightarrow C_0 = C_1 = \dots = C_n = 0 \quad \#$$

(2) Si $k_1 \neq k_2$, $e^{k_1 x}$, $e^{k_2 x}$ son l.i.

Sol $C_1 e^{k_1 x} + C_2 e^{k_2 x} = 0$

$$e^{k_1 x} \left(C_1 + C_2 e^{(k_2 - k_1)x} \right) = 0$$

$$(*) \quad C_1 + C_2 e^{\dots} = 0 \quad \bigg/ \quad \frac{d}{dx}$$

$$0 + (k_2 - k_1) C_2 e^{(k_2 - k_1)x} = 0$$

$$(k_2 - k_1) C_2 = 0$$

$$k_2 - k_2 = 0 \quad \vee \quad C_2 = 0$$

\Rightarrow Hip $k_1 \neq k_2$

$$\Rightarrow \boxed{C_2 = 0}$$

$$\text{de } (*) \Rightarrow \boxed{C_1 = 0}$$

\therefore SI son l.i.

(3) Demostren que los solts son l.i. ^{Dol}

a) (e^{kx}, xe^{kx}) b) $\sin(kx), \cos(kx)$

Tarea Entregue el $11/11$ en pdf.
 Note somativa 3^o evaluación

Teo (3) Si $y_1, y_2 \in C^1(\Omega)$ son

l.d., entonces

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} = y_1 y_2' - y_1' y_2 = 0$$

(Def $W(x)$ se llama Wronskiano)

Dem: Sea C_1, C_2 no nulas constantes

$$y_1 = C_1 \sin(x) \quad y_2 = C_2 \cos(x)$$

$$c_1 y_1 + c_2 y_2 = 0$$

$$c_1 y_1' + c_2 y_2' = 0 \quad / y_1$$

$$(y_1'(1) - y_1'(2)) = c_2 (y_1' y_2 - y_1 y_2') = 0$$

$$\Rightarrow c_2 = 0 \quad \vee \quad y_1' y_2 - y_1 y_2' = 0$$

pero si $c_2 \neq 0$

$$\Rightarrow W(x) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} = 0$$

Obs: Re con demo que del algebra lineal, por A_1, A_2, B_1, B_2 constante

$$\left. \begin{array}{l} A_1 x + A_2 y = 0 \\ B_1 x + B_2 y = 0 \end{array} \right\} \iff \begin{vmatrix} A_1 & A_2 \\ B_1 & B_2 \end{vmatrix} = 0$$

Teo: Sea $y_1, y_2 \in C^1(\Omega)$ l. i.
soluciones de la EDO Homogenea

$$y'' + P_1(x) y' + P_2(x) y = 0$$

con coeficiente $P_1, P_2 \in C^0(\Omega)$, entonces

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} \neq 0 \quad \underline{\forall x \in \Omega}$$

Dem: Supongamos que $\exists x_0 \in \Omega$
 tal que $W(x_0) = \begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{vmatrix} = 0.$

$$\boxed{y_1 y_2' - y_1' y_2 \Big|_{x=x_0} = 0}$$

Por hip. y_1 y y_2 son l.i.

$$\begin{cases} c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = 0 \\ c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = 0 \end{cases} \Rightarrow c_1 = c_2 = 0$$

$$c_2 (y_1'(x_0) y_2(x_0) + y_1(x_0) y_2'(x_0)) = 0$$

$$c_2 = 0$$

$$0 \quad W(x_0) = 0 \quad \checkmark$$

pendiente

y_1, y_2 l.l. $\Rightarrow w(x) \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}$.

Sup $\exists x_0 \neq w(x_0) = 0 \Rightarrow c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = 0$
 $\Rightarrow c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = 0$

Solus. $y = c_1 y_1 + c_2 y_2$ otra solución

Para $y = 0 \Rightarrow c_1 = c_2 = 0$

$\Rightarrow y_1, y_2$ son l. p. x.



pendiente