

P2 | (Formula de variacion de Parametros)

①

sea E Banach y consideremos la ecuación lineal no homogénea

$$(2) \quad X'(t) = A X(t) + B(t) \quad t \in I$$

entonces, pruebe que para $t_0 \in I$, $x_0 \in E$, la solución de (2) tal que $X(t_0) = x_0$ es dada por:

$$\varphi(t) = e^{(t-t_0)A} x_0 + \int_{t_0}^t e^{(t-s)A} B(s) ds$$

Dem: Hacemos lo mismo que en variación de parámetros de EDO clásico. Buscamos soluciones del tipo $\varphi(t) = \mathcal{P}e^{(t-t_0)A} y(t)$ con $y: I \rightarrow E$ a determinar. Por bilinealidad,

$$\begin{aligned} \varphi'(t) &= [e^{(t-t_0)A}]' y(t) + e^{(t-t_0)A} y'(t) \\ &= A e^{(t-t_0)A} y(t) + e^{(t-t_0)A} y'(t) \\ &= A \varphi(t) + e^{(t-t_0)A} y'(t). \end{aligned}$$

De donde se debe cumplir que

$$e^{(t-t_0)A} y'(t) = B(t)$$

por propiedad de la inversa del exponencial, obtenemos

$$y'(t) = e^{(t_0-t)A} B(t)$$

Haciendo

$$y(t) = x_0 + \int_{t_0}^t e^{(t_0-s)A} B(s) ds$$

obtenemos $\varphi(t_0) = Id$ $y(t_0) = x_0$ y además reemplazando (2) con

$$\begin{aligned} \varphi(t) &= e^{(t-t_0)A} \left(x_0 + \int_{t_0}^t e^{(t_0-s)A} B(s) ds \right) \\ &= e^{(t-t_0)A} x_0 + \int_{t_0}^t e^{(t-s)A} B(s) ds \quad \square \end{aligned}$$

P2] Sea $E = \mathcal{C}([0,1]; \mathbb{R})$ y $\lambda \in E$ por $\lambda(x) = x^2 e^x + 1$. (2)

consideramos $A \in \mathcal{L}(E)$ por $(A f)(x) = \lambda(x) \cdot f(x)$.

consideramos además, $b: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ por $b(t)(x) = \operatorname{sen}(x) e^{-tx}$.

Resuelva

$$y'(t) = A y(t) + b(t)$$

con la condición inicial $y(0)(x) = \cos(\ln(x+2))$.

Sol: vemos que $(A^n f)(x) = (\lambda(x))^n f(x)$ con lo que

$$\begin{aligned} [\exp(tA) f](x) &= \sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n A^n f(x)}{n!} = \sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n (\lambda(x))^n}{n!} \cdot f(x) \\ &= e^{t\lambda(x)} f(x) \end{aligned}$$

entonces por P2,

$$y(t) = \exp(tA) y(0) + \int_0^t \exp((t-s)A) b(s) ds$$

para $x \in [0,1]$,

$$\exp(tA) y(0)(x) = e^{t(x^2 e^x + 1)} \cos(\ln(x+2))$$

Además,

$$\begin{aligned} \left(\int_0^t \exp((t-s)A) b(s) ds \right)(x) &= \int_0^t [\exp((t-s)A) b(s)](x) ds \\ &= \int_0^t e^{(t-s)\lambda(x)} \operatorname{sen}(x) e^{-sx} ds \\ &= \operatorname{sen}(x) e^{t\lambda(x)} \int_0^t e^{-s(\lambda(x) + x)} ds \\ &= \operatorname{sen}(x) e^{t\lambda(x)} \frac{e^{-s(\lambda(x) + x)} \Big|_0^t}{-(\lambda(x) + x)} = \operatorname{sen}(x) e^{t\lambda(x)} \frac{1 - e^{-t(\lambda(x) + x)}}{\lambda(x) + x} \end{aligned}$$

Entonces, tenemos

$$y(t)(A) = e^{t(x^2 e^x + 1)} \cos(\ln(x+1)) + \operatorname{sen}(x) e^{t(1+x^2 e^x)} \frac{1 - e^{-t(1+x^2 e^x)}}{1+x^2 e^x + x}$$

P3] sea H hilbert y $X = \mathcal{L}(H)$. sea además $A_0 \in X$ fijo y $S \in X$ autoadjunto. Resuelva:

$$X'(t) = X(t) + X^d(t) + tS$$

$$X(0) = A_0.$$

sd: tendremos que calcular la exponencial de (operador $t(\operatorname{Id} + T)$ con $TX = X^d$.

Ya que Id y T conmutan, entonces

$$\exp(t(\operatorname{Id} + T)) = \exp(t\operatorname{Id}) \circ \exp(tT)$$

$$\circ) \exp(t\operatorname{Id})x = \sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n \operatorname{Id}^n(x)}{n!} = \sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n x}{n!} = e^t \cdot x$$

$$\circ\circ) \exp(tT)x = \sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n T^n(x)}{n!} = \underbrace{\sum_{n \in \mathbb{N}} \frac{t^n}{n!} x}_{\substack{\text{parte par} \\ \text{de } \exp(\cdot)}} + \underbrace{\sum_{\substack{n \in \mathbb{N} \\ \text{impar}}} \frac{t^n}{n!} x^d}_{\substack{\text{parte impar} \\ \text{de } \exp(\cdot)}}$$

$$= \cosh(t)x + \operatorname{senh}(t)x^d$$

$$\Rightarrow \exp(t(\operatorname{Id} + T))x = e^t (\cosh(t)x + \operatorname{senh}(t)x^d)$$

por variando de parâmetros, se obtiene:

(4)

$$X(t) = \exp(t(Ia+T)) \underbrace{X(0)}_{A_0} + \int_0^t \exp((t-s)(Ia+T)) b(s) ds$$

$$= e^t (\cosh(t) A_0 + \sinh(t) A_0^p) + \int_0^t e^{t-s} (\cosh(t-s) S + \sinh(t-s) S) ds$$

$$= \text{''} + e^{2t} \int_0^t s e^{-2s} ds$$

$$= \text{''} + e^{2t} \left(-t \frac{e^{-2t}}{2} - \frac{e^{-2t}}{4} + \frac{1}{4} \right) S$$

$$Ass1 \quad X(t) = e^t (\cosh(t) A_0 + \sinh(t) A_0^p) + \left(-\frac{t}{2} - \frac{1}{4} + \frac{e^{2t}}{4} \right) S$$