

# SOLUCION GENERAL DE ECUACIONES EN DIFERENCIAS

## Ecuaciones en diferencias de Primer Orden:

1.-  $x_{n+1} = f(n) x_n$

Solución:  $x_n = f(n-1) f(n-2) \dots f(2) f(1) f(0) x_0$

2.-  $x_{n+1} = f(n) x_n + g(n)$

Solución:  $x_n = f(n-1) f(n-2) \dots f(2) f(1) f(0) x_0 +$   
 $+ f(n-1) f(n-2) \dots f(2) f(1) g(0) +$   
 $+ f(n-1) f(n-2) \dots f(2) g(1) + \dots +$   
 $+ f(n-1) g(n-2) + g(n-1)$

## Ecuaciones en diferencias de Segundo Orden: (con coeficientes constantes)

1.-  $a x_{n+2} + b x_{n+1} + c x_n = 0$ , con  $a, b, c$  constantes,  $a \neq 0$

Ecuación auxiliar:  $a \lambda^2 + b \lambda + c = 0$ , con raíces  $\lambda_1, \lambda_2$ .

Solución:

1.1) Si  $\lambda_1 \neq \lambda_2$ , reales:

$$x_n = k_1 (\lambda_1)^n + k_2 (\lambda_2)^n.$$

1.2) Si  $\lambda_1 = \lambda_2$ :

$$x_n = k_1 (\lambda_1)^n + k_2 n (\lambda_1)^{n-1}.$$

1.3) Si  $\lambda_1, \lambda_2$  complejas:

$$x_n = k_1 \left(\frac{c}{a}\right)^{n/2} \cos(n\theta) + k_2 \left(\frac{c}{a}\right)^{n/2} \sin(n\theta).$$

siendo  $\operatorname{tg} \theta = \frac{-\sqrt{4ac - b^2}}{b}$

2.-  $a x_{n+2} + b x_{n+1} + c x_n = f(n)$ , con  $a, b, c$  constantes,  $a \neq 0$

Ecuación auxiliar:  $a \lambda^2 + b \lambda + c = 0$ , con raíces  $\lambda_1 \neq \lambda_2$  reales.

Solución:  $x_n = k_n (\lambda_1)^n + h_n (\lambda_2)^n.$

en donde

$$k_n = k_0 + \frac{1}{a \lambda_1 (\lambda_1 - \lambda_2)} \left[ f(0) + \frac{f(1)}{\lambda_1} + \frac{f(2)}{\lambda_1^2} + \dots + \frac{f(n-1)}{\lambda_1^{n-1}} \right]$$

$$h_n = h_0 + \frac{1}{a \lambda_2 (\lambda_2 - \lambda_1)} \left[ f(0) + \frac{f(1)}{\lambda_2} + \frac{f(2)}{\lambda_2^2} + \dots + \frac{f(n-1)}{\lambda_2^{n-1}} \right]$$

## SOLUCION GENERAL DE ECUACIONES DIFERENCIALES

### Ecuaciones diferenciales lineales de Primer Orden:

1.-  $x'(t) + a(t)x(t) = 0$  (homogénea)

Solución:  $x(t) = C e^{-\int a(t) dt}$

2.-  $x'(t) + a(t)x(t) = f(t)$  (no homogénea)

Solución:  $x(t) = v(t) u(t)$ ,

en donde

$v(t)$  es una solución de la ecuación homogénea:  $x'(t) + a(t)x(t) = 0$ , y

$$u(t) = \int \frac{f(t)}{v(t)} dt + C$$

### Ecuaciones diferenciales no lineales de Primer Orden:

1.-  $\frac{dx}{dt} = h(x) k(t)$  (variables separables)

Solución:  $\int \frac{1}{h(x)} dx = \int k(t) dt + C$ .

2.-  $\frac{1}{x(t)} \frac{dx(t)}{dt} = \beta - \delta x(t)$  (crecimiento logístico)

Solución:  $x(t) = \frac{x(0) \beta e^{\beta t}}{\beta + (e^{\beta t} - 1) \delta x(0)}$

### Ecuaciones diferenciales lineales de Segundo Orden: (con coeficientes constantes)

1.-  $a x''(t) + b x'(t) + c x(t) = 0$ , con  $a, b, c$  constantes,  $a \neq 0$  (homogénea)

Ecuación auxiliar:  $a \lambda^2 + b \lambda + c = 0$ , con raíces  $\lambda_1, \lambda_2$ .

Solución:

1.1) Si  $\lambda_1 \neq \lambda_2$ , reales:

$$x(t) = k_1 e^{\lambda_1 t} + k_2 e^{\lambda_2 t}.$$

1.2) Si  $\lambda_1 = \lambda_2$ :

$$x(t) = k_1 e^{\lambda_1 t} + k_2 t e^{\lambda_1 t}.$$

1.3) Si  $\lambda_1 = \alpha + \beta i, \lambda_2 = \alpha - \beta i$ :

$$x(t) = k_1 e^{\alpha t} \cos(\beta t) + k_2 e^{\alpha t} \sin(\beta t).$$

2.-  $a x''(t) + b x'(t) + c x(t) = f(t)$ , con  $a, b, c$  constantes,  $a \neq 0$  (no homogénea)

Solución:

$$x(t) = k_1(t) g_1(t) + k_2(t) g_2(t),$$

en donde  $g_1(t)$  y  $g_2(t)$  son dos soluciones independientes de la ecuación homogénea y

$$k_1'(t) = \frac{-f(t) g_2(t)}{a [g_1(t) g_2'(t) - g_2(t) g_1'(t)]} \quad y \quad k_2'(t) = \frac{f(t) g_1(t)}{a [g_1(t) g_2'(t) - g_2(t) g_1'(t)]}$$

si  $g_1(t) g_2'(t) - g_2(t) g_1'(t) \neq 0$ .

# SOLUCION GENERAL DE SISTEMAS DE ECUACIONES DIFERENCIALES

1.-  $X'(t) = A X(t)$  (homogénea)

\* Calcular los valores propios de la matriz A:  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$

\* Calcular los vectores propios asociados:  $P^1, P^2, \dots, P^n$

\* La solución general es

$$X(t) = c_1 P^1 e^{\lambda_1 t} + c_2 P^2 e^{\lambda_2 t} + \dots + c_n P^n e^{\lambda_n t}$$

2.-  $X'(t) = A X(t) + F(t)$  (caso general)

La solución es de la forma:

$$X(t) = G(t) C(t)$$

donde

\*  $G(t)$  es una matriz de orden  $n \times n$  formada por  $n$  soluciones independientes de la ecuación homogénea, escritos en columna, es decir:  $P^1 e^{\lambda_1 t}, P^2 e^{\lambda_2 t}, \dots, P^n e^{\lambda_n t}$ , donde  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  son los valores propios de la matriz A y  $P^1, P^2, \dots, P^n$  los vectores propios asociados.

\*  $C(t) = K + \int G^{-1}(t) F(t) dt$