

Equazioni differenziali - cenni di teoria complemento delle parti svolte a lezione

Riferimenti bibliografici

- [1] Fusco-Manfellini-Sbordone: Elementi di A.M. 2 - diguoni ed.
- [2] Bartolotto e altri: Analisi matematica, vol. 2 - Apogeo

1. Equazioni differenziali del I ordine in forma normale

cf. [1] pagg. 117-122
[2] pagg. 397-400

$A \subset \mathbb{R}^2$ aperto
 $f: A \rightarrow \mathbb{R}$

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

Una soluzione di questa equazione è una funzione $y(x)$ definita e derivabile in un intervallo I tale che:

- $\forall x \in I, (x, y(x)) \in A$
- $\forall x \in I, y'(x) = f(x, y(x))$.

Dato $(x_0, y_0) \in A$, imponiamo alle soluzioni dell'eq. differenziale di soddisfare la condizione iniziale:

$$y(x_0) = y_0.$$

In questo caso l'intervallo I deve avere x_0 come punto interno.

Esempi:

- $f(x, y) = -a(x)y + b(x)$ equazione lineare
- $f(x, y) = A(x)B(y)$ equazione a variabili separate

Problemi associati

esistenza $\left\{ \begin{array}{l} \text{locale o in piccolo} \\ \text{(solz. definite in un intorno di } x_0) \end{array} \right. \begin{array}{l} \text{vale per le equazioni} \\ \text{a variabili separate} \end{array}$

$\left\{ \begin{array}{l} \text{globale o in grande} \\ \text{(solz. definite in un intervallo assegnato)} \end{array} \right. \begin{array}{l} \text{vale per le eq. lineari} \end{array}$

unicità $\left\{ \begin{array}{l} \text{può mancare per le eq. a variabili separate} \\ \text{vale per le eq. lineari (sotto ipotesi di regolarità)} \end{array} \right.$

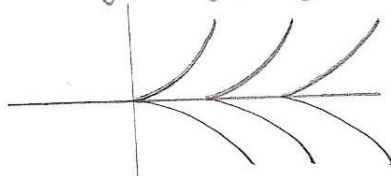
Teorema di esistenza locale (Peano)

Se $f(x, y)$ è continua in A , il problema con condizione iniziale (o problema di Cauchy) ammette almeno una soluzione locale.

Esempi di applicabilità del teorema

- eq. lineari con $a(x), b(x) \in C^0(I)$
- eq. a variabili separate con $A(x) \in C^0(I_x), B(y) \in C^0(I_y)$.

Si può perdere l'unicità; ad esempio $y' = \sqrt[3]{y}, y(0) = 0$



l'aver scelto A aperto assicura che (x_0, y_0) è interno ad A e questo garantisce che le soluzioni sono definite in un intorno completo di x_0 .

Se (x_0, y_0) sta sulla frontiera di A , questo risultato può mancare. Ad es.: $y' = -1 - \sqrt{y}, y(0) = 0$. In questo caso non può esistere una soluzione definita in un intorno completo di $x_0 = 0$; infatti, essendo $y' < 0$, ogni possibile soluzione è decrescente e, poiché $y(0) = 0$, dovrebbe essere $y(x) < 0$ a destra di x_0 ; il che è impossibile, finché la soluzione uscirà dal campo di esistenza dell'eq. ($y \geq 0$).

Teorema di esistenza e unicità locale (Cauchy)

Se $f(x, y), \frac{\partial f}{\partial y} \in C^0(R)$ - essendo $R = [x_0 - \epsilon_1, x_0 + \epsilon_1] \times [y_0 - \epsilon_2, y_0 + \epsilon_2]$ un rettangolo di centro $(x_0, y_0) \in A$ - il problema con condizione iniziale ammette una e una sola soluzione locale.

Esempi di applicabilità del teorema

- eq. lineari con $a(x), b(x) \in C^0(I_{x_0})$ - I intorno di x_0
- eq. a variabili separate con $A(x) \in C^0(I_{x_0}), B(y) \in C^1(I_{y_0})$

Osservazione

Il teorema classico di Cauchy vale in ipotesi più deboli:

$f(x, y)$ continua in \mathbb{R} :

$f(x, y)$ lipschitziana in y uniformemente rispetto ad x in \mathbb{R} .

La seconda condizione significa:

$$\exists L > 0 : |f(x, y_1) - f(x, y_2)| \leq L |y_1 - y_2|,$$

$$\forall x \in [x_0 - \varepsilon_1, x_0 + \varepsilon_1], \forall y_1, y_2 \in [y_0 - \varepsilon_2, y_0 + \varepsilon_2]$$

L'ipotesi da noi scelta per il teorema di Cauchy è più forte; infatti, usando il teorema di Lagrange:

$$|f(x, y_1) - f(x, y_2)| = \left| \frac{\partial f}{\partial y}(x, \bar{y}) \right| |y_1 - y_2| \leq M |y_1 - y_2|$$

avendo posto $M = \max_{\mathbb{R}} \left| \frac{\partial f}{\partial y} \right|$.

Esistono funzioni lipschitziane non di classe C^1 ; ad esempio $f(x, y) = |y|$.

Cenni di dimostrazione del teorema

i dettagli si trovano nel testo [2] oppure negli appunti messi in rete.

(i) 3 problemi:

$$\left. \begin{array}{l} y \in C^1(I_{x_0}) \\ y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{array} \right\} \text{e} \left\{ \begin{array}{l} y \in C^0(I_{x_0}) \text{ con grafico } \subset \mathbb{R} \\ y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, y(t)) dt \end{array} \right.$$

sono equivalenti (forma differenziale e forma integrale).

(ii) Studiamo il problema nella forma integrale.
Siamo condotti a far vedere che l'applicazione:

$$y(x) \xrightarrow{T} y_0 + \int_{x_0}^x f(t, y(t)) dt$$

ha uno e un solo punto fisso.

Infatti, dire che $T(y) = y$ equivale a dire che $y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, y(t)) dt$.

(iii) Ritorniamo al teorema delle contrazioni

$$\text{Poniamo } X = \{ y(x) \in C^0(I_1) : \|y(x) - y_0\| \leq \varepsilon_2 \}$$

dove $I_1 = [x_0 - \varepsilon_1, x_0 + \varepsilon_1]$ e la norma è quella classica in C^0 :

$$\|y(x) - y_0\| = \max_{x \in I_1} |y(x) - y_0|.$$

Rispetto a questa norma, X è completo (ogni successione di Cauchy è convergente).

• T manda X in se stesso

Se $y(x) \in C^0(I_1)$, anche $Ty(x)$ lo è.

Rimane da provare che se $\|y(x) - y_0\| \leq \varepsilon_2$, anche $\|Ty(x) - y_0\| \leq \varepsilon_2$.

Ma

$$|Ty(x) - y_0| = \left| \int_{x_0}^x f(t, y(t)) dt \right| \leq \int_{x_0}^x |f(t, y(t))| dt \leq$$

$$\leq M \varepsilon_1$$

dove $M = \max_R |f(x, y)|$.

Dunque occorre che sia $M \varepsilon_1 \leq \varepsilon_2$, cioè $\varepsilon_1 \leq \frac{\varepsilon_2}{M}$.

• T è una contrazione

$$|Ty_1(x) - Ty_2(x)| = \left| \int_{x_0}^x (f(t, y_1(t)) - f(t, y_2(t))) dt \right|$$

$$\leq L \varepsilon_1 \|y_1 - y_2\|$$

Dunque deve essere $L \varepsilon_1 < 1$, cioè $\varepsilon_1 < \frac{1}{L}$.

In definitiva, se ε è un numero tale che

$$0 < \varepsilon < \min \left\{ \varepsilon_1, \frac{\varepsilon_2}{M}, \frac{1}{L} \right\}$$

il teorema delle contrazioni permette di dedurre nell'intervallo $[x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon]$ l'esistenza e l'unicità di una e una sola soluzione del problema considerato. #

Intervallo maximale

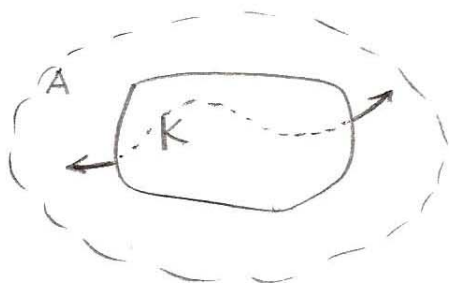
Indichiamo con $\bar{y}(x)$ la soluzione trovata in $[x_0 - \tau, x_0 + \tau]$.
 Riprendiamo l'eq. diff. con la nuova C.I. $y(x_0 + \tau) = \bar{y}(x_0 + \tau)$.
 Sotto le ipotesi del teorema di Cauchy si trova una nuova
 soluzione che (per l'unicità) a sinistra coincide con \bar{y} .
 In questo modo si estende a destra l'intervallo di esistenza
 (la stessa cosa si fa a sinistra). A questo punto possiamo
 ripetere il procedimento, ottenendo una nuova estensione.
 Non si può però pensare di ottenere un intervallo di ampiezza
 predefinita.

Ad es.: $y' = y^2, y(0) = 1$.
 La funzione $f(x, y) = y^2$ verifica le ipotesi del teorema in ogni
 rettangolo di centro $(0, 1)$, ma la funzione $\frac{1}{1-x}$ non è soluzio-
 ne $\forall x$, ma solo in $(-\infty, 1)$.

Il procedimento di estensione verso destra (o sinistra) si può
 ripetere ∞ volte, ogni volta guadagnando un incremento δ_n ;
 può però accadere che $\sum \delta_n$ sia minore dell'ampiezza di
 un fissato intervallo.

L'intervallo maximale che si ottiene $I_{\max} \equiv (x_m, x_M)$
 è aperto (altrimenti potremmo ripetere il procedimento).
 Se f verifica in A le ipotesi del teorema, si può provare che,
 preso comunque un compatto $K \subset A$, per $x \rightarrow x_m$ e per
 $x \rightarrow x_M$ la soluzione esce dal compatto,

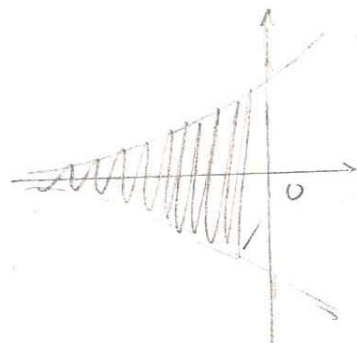
cioè si avvicina arbitraria-
 mente alla frontiera (anche
 se non è detto che ci arrivi).



Possibili casi (per l'estensione a destra):

• $x_M < +\infty$ $\lim_{x \rightarrow x_M} y(x)$ non esiste

es. per l'eq. $y' = y - \frac{e^x}{x^2} \cos \frac{1}{x}$, $x < 0$
 la f $y = e^x \sin \frac{1}{x}$ è soluzione.

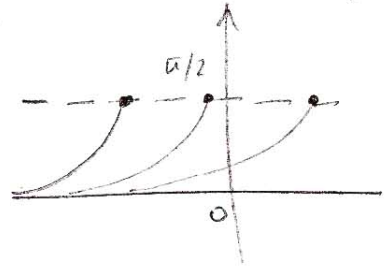


• $x_M < +\infty$ $\lim_{x \rightarrow x_M} y(x) = L \in \mathbb{R}$

Il punto (x_M, L) sta sulla frontiera di A ;
 la sol. muore in questo punto.

$$y' = \tan y, \quad y \in (0, \frac{\pi}{2})$$

$$y = \arctan(K e^x), \quad x < -\ln K$$

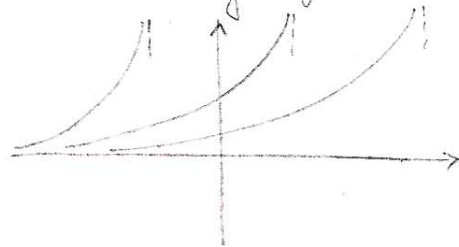


• $x_M < +\infty, \quad \lim_{x \rightarrow x_M} y(x) = \pm \infty$

La soluzione esplode in un tempo finito.

$$y' = y^2, \quad y > 0$$

$$y = \frac{1}{c-x}, \quad x < c$$

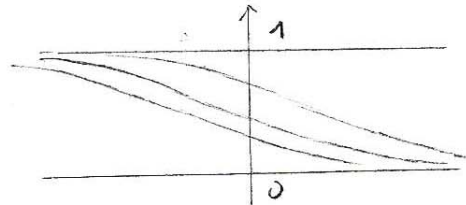


• $x_M = +\infty$

La soluzione è indefinitamente prolungabile nel futuro.

$$y' = y(y-1), \quad 0 < y < 1$$

$$y = \frac{1}{1+c^2 e^x}, \quad x \in \mathbb{R}$$



Esistenza e unicità globale

Cfr. [1] pagg. 126-131

Se

$$f(x, y) \in C^0([a, b] \times \mathbb{R})$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \in C^0([a, b] \times \mathbb{R})$$

$$\exists L > 0 : \left| \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \right| \leq L \quad \forall x \in [a, b], \forall y \in \mathbb{R}$$

allora

$\forall x_0 \in [a, b], \forall y_0 \in \mathbb{R}$ esiste una ed una sola funzione $y \in C^1[a, b]$ che risolve in $[a, b]$ l'eq. diff. $y' = f(x, y)$ e verifica la C.I.

Osservazione
la condizione su $\frac{\partial f}{\partial y}$ deve essere verificata su tutta la striscia e non solo localmente.

Esempi di applicabilità del teorema

equazioni lineari con $a(x), b(x) \in C^0([a, b])$.

dimostrazione

Supponiamo $x_0 \in [a, b)$ e proviamo che la soluzione può essere estesa fino a b .

Si riprenda la dimostrazione del teorema di Cauchy.

Stavolta non dobbiamo imporre la condizione $\|Ty(x) - y_0\| \leq \epsilon$ perché non ci sono restrizioni sulla y .

quindi otteniamo una e una sola soluzione su un intervallo $[x_0, x_0 + \epsilon]$ con $\epsilon < \frac{1}{L}$, ad esempio $\epsilon = \frac{1}{2L}$.

Se $x_0 + \frac{1}{2L} \geq b$, abbiamo completato la dimostrazione; altrimenti ripetiamo il procedimento a partire da questo punto. Poiché ogni volta prolunghiamo l'intervallo di una stessa quantità, dopo un numero finito di passi si arriva all'estremo b . Analoghe considerazioni per il prolungamento a sinistra.

#

2. Equazioni differenziali lineari del primo ordine

$$y' + a(x)y = b(x) \quad a, b \in C^0(I)$$

Abbiamo già visto che il relativo problema con C.I. ammette una e una sola soluzione $y(x) \in C^1(I)$.
 Al variare della C.I. si trovano tutte le infinite soluzioni dell'eq.
 A lezione è stato esposto il procedimento per dedurre l'insieme delle soluzioni (integrale generale; vedere [1] pagg. 100-104, [2] pagg. 10-12), osservando che è della forma

$$y(x) = \bar{y}(x) + \mathcal{V}_0 = \bar{y}(x) + c y_0(x)$$

essendo

$\bar{y}(x)$ una soluzione particolare
 \mathcal{V}_0 l'insieme delle soluzioni dell'eq. omogenea associata; questo è uno spazio vettoriale di dimensione 1, una cui base è data dalla soluzione non nulla $y_0(x)$.

Questi risultati si possono stabilire a priori (cioè a partire dall'eq. e non dalla sua formula risolutiva).

• Se $y(x), \bar{y}(x)$ risolvono l'eq., $y(x) - \bar{y}(x)$ risolve l'omogenea

$$\text{Per ipotesi } y' + ay = b, \quad \bar{y}' + a\bar{y} = b.$$

$$\text{Sottraendo membro a membro: } (y - \bar{y})' + a(y - \bar{y}) = 0$$

\mathcal{V}_0 è uno s.v.

Ocorre verificare che se y_{01}, y_{02} risolvono l'omogenea e se c è un numero, allora anche $y_{01} + y_{02}$ e $c y_{01}$ la risolvono. La verifica è lasciata al lettore.

$$\dim \mathcal{V}_0 = 1$$

Fissato $x_0 \in I$, consideriamo il problema $y' + ay = 0$,
 $y(x_0) = 1$: sia $\bar{y}_0(x)$ la sua (unica soluzione).

Osserviamo che $\forall x \in I \quad \bar{y}_0(x) \neq 0$.

Infatti se fosse $\bar{y}_0(\bar{x}) = 0$, il problema con C.I. $y(\bar{x}) = 0$ avrebbe due soluzioni: $\bar{y}_0(x)$ e la soluzione identicamente nulla, il che contraddirebbe il teorema di unicità.

Sia $\hat{y}(x)$ una soluzione dell'omogenea; indichiamo con c il suo valore per $x = x_0$.

$$\text{Allora } \hat{y}(x) = c \bar{y}_0(x).$$

Infatti le due funzioni verificano l'omogenea e assumono lo stesso valore per $x = x_0$: per il teorema di unicità devono coincidere $\forall x \in I$.

3. Sistemi differenziali del I ordine: il caso lineare Brevi cenni di teoria.

Il sistema

$$\begin{cases} u' = xu + v + \cos x \\ v' = u - x^2 v + 1 \end{cases}$$

di due equazioni nelle incognite $u(x)$, $v(x)$ si può scrivere in forma vettoriale

$$Y' + A(x)Y = B(x)$$

ponendo

$$Y(x) = \begin{pmatrix} u(x) \\ v(x) \end{pmatrix} \quad Y'(x) = \begin{pmatrix} u'(x) \\ v'(x) \end{pmatrix}$$

$$A(x) = \begin{pmatrix} -x & -1 \\ -1 & x^2 \end{pmatrix} \quad B(x) = \begin{pmatrix} \cos x \\ 1 \end{pmatrix}$$

la C.I. naturale è

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} u_0 \\ v_0 \end{pmatrix}$$

corrispondente alle condizioni $u(x_0) = u_0$, $v(x_0) = v_0$.

Il sistema si dice lineare del I ordine in due equazioni e due incognite.

Il caso di n equazioni ed n incognite è un'ovvia generalizzazione.

Procedendo come per le equazioni, per questi sistemi si può provare:

- se le funzioni che compongono la matrice $A(x)$ dei coefficienti e il vettore $B(x)$ dei termini noti sono continue in un dato intervallo I , il problema con C.I. ammette una e una sola soluzione definita in I

l'insieme delle soluzioni ha la forma $Y(x) = \bar{Y}(x) + V_0$ dove \bar{Y} è una soluzione particolare e V_0 è l'insieme delle soluzioni del sistema omogeneo

V_0 è uno spazio vettoriale

$\dim V_0 = n$ (numero delle equazioni ovvero delle incognite).

Verifichiamo quest'ultimo risultato.
Per fissare le idee, supponiamo $n=2$.
Consideriamo i problemi

$$Y' + AY = 0$$

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Y' + AY = 0$$

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

e indichiamo con $\bar{Y}_{01}(x)$, $\bar{Y}_{02}(x)$ le relative soluzioni.
Vogliamo provare che queste formano una base di \mathcal{V}_0 .

(i) sono indipendenti

$$\text{Infatti, se } c_1 \bar{Y}_{01}(x) + c_2 \bar{Y}_{02}(x) = 0 \quad \forall x \in I,$$

$$\text{in particolare è anche } c_1 \bar{Y}_{01}(x_0) + c_2 \bar{Y}_{02}(x_0) = 0,$$

$$\text{cioè } c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ e questo accade se e}$$

$$\text{solo se } c_1 = c_2 = 0$$

(ii) generano \mathcal{V}_0

Infatti, sia $Y(x) \in \mathcal{V}_0$.

Se $Y(x_0) = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$, proviamo che $Y = c_1 \bar{Y}_{01} + c_2 \bar{Y}_{02}$.

Questo segue dal fatto che le due funzioni verificano il sistema omogeneo e coincidono per $x=x_0$; per il teorema di unicità coincidono $\forall x \in I$.

#

4. Equazioni differenziali lineari di ordine n

d'eq. differenziale lineare del secondo ordine

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = f(x)$$

si può scrivere come un sistema lineare del primo ordine di due equazioni in due incognite.

Poniamo

$$y = u$$

$$y' = v$$

e riscriviamo

$$y' = v$$

$$v' + a(x)v + b(x)y = f(x)$$

nella forma

$$Y' = A(x)Y + F(x)$$

dove

$$Y = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} \quad A(x) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ b(x) & -a(x) \end{pmatrix} \quad F(x) = \begin{pmatrix} 0 \\ f(x) \end{pmatrix}$$

Se $y(x)$ risolve l'eq., il vettore $Y(x) = \begin{pmatrix} y(x) \\ y'(x) \end{pmatrix}$ risolve il sistema.

Viceversa, se $Y(x) = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$ risolve il sistema, la prima componente $u(x)$ risolve l'eq.

La C.I. $Y(x_0) = Y_0$ fornisce le C.I. $y(x_0) = y_0$, $y'(x_0) = y_1$ per l'equazione.

In maniera analoga si trattano le eq. di ordine n , che si riconducono ad un sistema lineare di n equazioni in n incognite; le C.I. diventano $y(x_0) = y_0$, $y'(x_0) = y_1$, \dots , $y^{(n-1)}(x_0) = y_{n-1}$.

Tenendo conto dei risultati visti per i sistemi, si ottengono per le eq. i seguenti risultati:

- se i coefficienti dell'eq. e il termine noto sono funzioni continue in un intervallo I , il problema con C.I. ammette una e una sola soluzione definita in I .

- l'insieme delle soluzioni dell'eq. ha la forma $\bar{y} + \mathcal{V}_0$,
- con le consuete notazioni
- \mathcal{V}_0 è uno s.v.
- $\dim \mathcal{V}_0 = n$

Verifichiamo quest'ultimo risultato.

Per fissare le idee, supponiamo $n=2$.

Consideriamo il sistema di due eq. e due incognite associato all'eq. omogenea e indichiamo con Y_{01}, Y_{02} rispettivamente le soluzioni dei due problemi:

$$Y' + A(x)Y = 0$$

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Y' + A(x)Y = 0$$

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Abbiamo già visto che queste due soluzioni sono indipendenti e generano tutte le soluzioni del sistema. Sia $y(x)$ una soluzione dell'eq. omogenea, con $y(x_0) =$

$$c_1 \text{ e } y'(x_0) = c_2.$$

Il vettore $Y(x) = \begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}$ risolve il sistema con la c.l.

$$Y(x_0) = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}.$$

Sappiamo che $Y(x) = c_1 Y_{01}(x) + c_2 Y_{02}(x)$; dunque

$$y(x) = c_1 y_{01}(x) + c_2 y_{02}(x), \text{ dove } y_{01} \text{ e } y_{02}$$

sono rispettivamente la prima componente di Y_{01} e Y_{02} .

Dunque ogni soluzione dell'eq. omogenea è combinazione lineare di y_{01}, y_{02} . (che sono anch'esse soluzioni dell'eq.).

Rimane da provare che y_{01}, y_{02} sono indipendenti.

Supponiamo sia

$$c_1 y_{01}(x) + c_2 y_{02}(x) = 0 \quad \forall x \in I.$$

Derivando:

$$c_1 y'_{01}(x) + c_2 y'_{02}(x) = 0 \quad \forall x \in I.$$

Dunque

$$c_1 Y_{01} + c_2 Y_{02} = 0$$

Poiché Y_{01}, Y_{02} sono indipendenti, deve essere $c_1 = c_2 = 0$

#