

ECUACIONES DIFERENCIALES DE 2º ORDEN*

$$F(x, y, y', y'') = 0$$

$y = y(x)$ función incógnita; x variable independiente.

F definida $\Omega \subset \mathbb{R}^4$ y aparece la derivada segunda de y

Integración \rightarrow familia biparamétrica de curvas integrales $\phi(x, y, c_1, c_2) = 0$: **solución general.**

Reducción a 1ª orden: si $F(x, y', y'') = 0$, con $v = y'$

Ecuación lineal: $y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$

ED en forma normal: $y'' = f(x, y, y')$, $f : D \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

Dado $(x_0, y_0^1, y_0^2) \in D$, **problema de valores iniciales o**

Problema de Cauchy:

$$(PC) \begin{cases} y'' = f(x, y, y') \\ y(x_0) = y_0^1, \quad y'(x_0) = y_0^2. \end{cases}$$

Definición: Dada una función $\varphi : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$, $y = \varphi(x)$ es una **solución** de (PC) en (a, b) si: φ es continua y dos veces derivable en (a, b) , y $\forall x \in (a, b)$ se verifica

$$(x, \varphi(x), \varphi'(x)) \in D \quad \text{y} \quad \varphi''(x) = f(x, \varphi(x), \varphi'(x));$$

$$\text{y además,} \quad \varphi(x_0) = y_0^1 \quad \text{y} \quad \varphi'(x_0) = y_0^2.$$

Teorema 1 Sea D el dominio $D = \{(x, y, z) / a < x < b, c < y < d, e < z < f\}$ y la función f , $f : D \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, continua en D y con derivadas $\frac{\partial f}{\partial y}$ y $\frac{\partial f}{\partial y'}$ continuas en D .

$\forall (x_0, y_0^1, y_0^2) \in D$, $\exists [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \subset (a, b)$, en el cual la solución del problema de Cauchy (PC) existe y es única.

* **Resúmenes / Capítulo 2 / Ecuaciones Diferenciales!?. Una introducción. UC, M^a Eugenia Pérez Martínez**

Relación con sistemas y aproximaciones numéricas

Haciendo $y' = z$ en la ecuación $y'' = f(x, y, y')$ → **sistema diferencial de 1^{er} orden** con dos ecuaciones:

$$\begin{cases} y' = z \\ z' = f(x, y, z). \end{cases}$$

x variable independiente $y = y(x), z = z(x)$ incógnitas

Problema de Cauchy para un sistema:

$$(PC) \begin{cases} y' = r(x, y, z) \\ z' = s(x, y, z), \\ y(x_0) = y_0, \quad z(x_0) = z_0, \end{cases}$$

Resultado de existencia y unicidad de solución:

Sea $D = \{(x, y, z) / a < x < b, c < y < d, e < z < k\}$ y las funciones $r, s : D \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, tales que $r, s, \frac{\partial r}{\partial y}, \frac{\partial r}{\partial z}, \frac{\partial s}{\partial y}, \frac{\partial s}{\partial z}$ continuas en D . Entonces:

$\forall (x_0, y_0, z_0) \in D, \exists [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \subset (a, b)$, en el cual la solución del problema de Cauchy (PC) existe y es única.

La aproximación numérica de la solución $(y(x), z(x))$ en $x_i = x_0 + ih$, para el tamaño del paso h , es:

$$y_i = y_{i-1} + hr(x_{i-1}, y_{i-1}, z_{i-1})$$

$$z_i = z_{i-1} + hs(x_{i-1}, y_{i-1}, z_{i-1}),$$

para $i = 1, 2, \dots, N$, donde $N = \delta h^{-1}$

Método de Euler: $(y_i, z_i) \approx (y(x_i), z(x_i))$ para $h \rightarrow 0$

Notaciones vectoriales:

$$(PC) \begin{cases} \bar{y}' = \bar{F}(x, \bar{y}) \\ \bar{y}(x_0) = \bar{y}_0 \end{cases}$$

Dada la función \bar{F} y el punto (x_0, \bar{y}_0) , calcular

$$x_i = x_0 + ih, \quad \bar{y}_i = \bar{y}_{i-1} + h\bar{F}(x_{i-1}, \bar{y}_{i-1}), \quad i = 1, 2, \dots, N$$

→ **Extensión a otros métodos numéricos.**

Ecuaciones lineales de segundo orden.

Lineal homogénea (LH):

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0 \quad \text{con } a_0(x) \neq 0$$

Lineal no homogénea (LNH):

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$$

$p, q, r : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ funciones continuas

p y q coeficientes; r término independiente,

Si p y q constantes: ED lineal de coeficientes constantes

Teorema 2 Sean p, q, r funciones reales continuas en (a, b) . Sea $x_0 \in (a, b)$ e $y_0^1, y_0^2 \in \mathbb{R}$. Entonces existe una única solución del problema de Cauchy:

$$(PC) \begin{cases} y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x) \\ y(x_0) = y_0^1, \quad y'(x_0) = y_0^2, \end{cases}$$

definida en todo el intervalo (a, b) .

PROPIEDADES de las soluciones de (LH)

1. Si $y_1(x), y_2(x)$ son soluciones de (LH) en (a, b) entonces $\alpha_1 y_1(x) + \alpha_2 y_2(x)$ es también solución de (LH) en (a, b) (α_1, α_2 son constantes cualesquiera).
2. **Theorema:** Si y_1, y_2 son dos soluciones de (LH) en (a, b) tales que en un punto cualquiera $x_0 \in (a, b)$:

$$y_1(x_0)y_2'(x_0) - y_1'(x_0)y_2(x_0) \neq 0$$

entonces, cualquier otra solución puede escribirse:

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \text{ para algunas constantes } c_1, c_2$$

Definición: $\{y_1, y_2\}$ en el teorema se llama **conjunto fundamental de soluciones**.

Definiciones:

- Dos funciones $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$ son **linealmente independientes** en I cuando:

$$\text{si } \alpha_1\varphi_1(x) + \alpha_2\varphi_2(x) = 0, \forall x \in I \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = 0.$$

- $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$ son **linealmente dependientes** en I si no son linealmente independientes ($\exists C \neq 0$ constante/ $\varphi_1(x) = C\varphi_2(x)$ o $\varphi_2(x) = C\varphi_1(x)$, $\forall x \in I$).

- **Wronskiano** de $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$ en el punto x como:

$$W[\varphi_1, \varphi_2](x) = \begin{vmatrix} \varphi_1(x) & \varphi_2(x) \\ \varphi_1'(x) & \varphi_2'(x) \end{vmatrix}$$

Para $I \equiv (a, b)$ intervalo de resolución de **(LH)** y **(LNH)**

PROPIEDADES de las soluciones de (LH) (continua):

3. **Identidad de Abel:** dadas $y_1(x), y_2(x)$ dos soluciones de **(LH)** en I , $\exists C$ una constante/

$$W[y_1, y_2](x) = C \exp\left(-\int_{x_0}^x p(s) ds\right), \forall x \in I.$$

4. **Teorema:** Sean $y_1(x), y_2(x)$ dos soluciones de **(LH)** en I , son linealmente independientes

$$\iff W[y_1, y_2](x) \neq 0, \forall x \in I$$

$$\iff W[y_1, y_2](x_0) \neq 0 \text{ para alg\u00fan } x_0 \in I.$$

5. **Siempre existen dos soluciones $\{y_1, y_2\}$ linealmente independientes de (LH).** Se dice que $\{y_1, y_2\}$ forman un **conjunto fundamental de soluciones**.

Dadas $\{y_1, y_2\}$ dos soluciones linealmente independientes de **(LH)**, la **soluci\u00f3n general de (LH)** es:

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad \text{con } c_1 \text{ y } c_2 \text{ constantes.}$$

El método de variación de parámetros

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0, \quad (\text{LH})$$

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x), \quad (\text{LNH})$$

REDUCCION DEL ORDEN DE (LH):

Dada una solución $y_1(x)$ de la ecuación (LH) en el intervalo I . Calculamos otra solución $y_2(x)$ linealmente independiente: Buscamos $y_2(x) = y_1(x)c(x)$ donde $c(x)$

$$c''(x)y_1(x) + (2y_1'(x) + p(x)y_1(x))c'(x) = 0$$

$c' = u \rightarrow$ ecuación lineal de primer orden, e integrando

$$c(x) = \int \frac{\exp(-\int p(x)dx)}{y_1(x)^2} dx.$$

SOLUCION DE LA ECUACION (LNH):

Sea $\{y_1, y_2\}$ un conjunto fundamental de soluciones de (LH), la solución general de (LNH) es:

$$y(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + y_p(x),$$

donde c_1, c_2 constantes e y_p una solución particular de (LNH). Se busca y_p por el método de variación de parámetros:

$$y_p(x) = K_1(x)y_1(x) + K_2(x)y_2(x)$$

con $K_1(x)$ y $K_2(x)$ / $y_p'' + p(x)y_p' + q(x)y_p = r(x): \Rightarrow$

$$K_1'y_1 + K_2'y_2 = 0,$$

$$K_1'y_1' + K_2'y_2' = r(x),$$

$$K_1(x) = \int \frac{-r(x)y_2(x)}{W[y_1, y_2](x)} dx, \quad K_2(x) = \int \frac{r(x)y_1(x)}{W[y_1, y_2](x)} dx.$$

Dadas $\{y_1, y_2\} \rightarrow$ las soluciones generales (LH) y (LNH)

ECUACIONES QUE SE SABEN RESOLVER

► La ecuación lineal de coeficientes constantes:

$$\alpha y'' + \beta y' + \gamma y = 0.$$

Se busca $y_1 = e^{\lambda x} \implies \lambda$ debe ser raíz del **polinomio característico:** $\alpha\lambda^2 + \beta\lambda + \gamma$

Este polinomio tiene por raíces λ_1, λ_2 en \mathbb{C} .

Posibilidades:

a). $\lambda_1 \neq \lambda_2$ reales. Conjunto fundamental de soluciones

$$\{e^{\lambda_1 x}, e^{\lambda_2 x}\}.$$

b). $\lambda_1 = \lambda_2$. Conjunto fundamental de soluciones:

$$\{e^{\lambda_1 x}, x e^{\lambda_1 x}\},$$

c). λ_1, λ_2 raíces son complejas conjugadas: $\lambda = p \pm qi$.
Conjunto fundamental de soluciones:

$$\{e^{px} \cos qx, e^{px} \sin qx\}.$$

La solución general en $(-\infty, \infty)$ es $y = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$.

► La ecuación de Euler de segundo orden:

$$\alpha x^2 y'' + \beta x y' + \gamma y = 0, \quad \alpha, \beta, \gamma \text{ constantes.}$$

Se reduce a una lineal de coeficientes constantes haciendo: $x = e^t$ para $x > 0$ o $t = \ln|x|$

o se busca $y_1(x) = x^r \implies r$ debe ser raíz del **polinomio indicial:** $\alpha r(r-1) + \beta r + \gamma$.

→ Se resuelve en $(-\infty, 0) \cup (0, \infty)$

Ecuaciones lineales de tercer orden

Ecuación lineal **homogénea** de orden 3:

$$y''' + a_1(x)y'' + a_2(x)y' + a_3(x)y = 0, \quad (\text{LH})$$

Ecuación lineal **no homogénea** de orden 3:

$$y''' + a_1(x)y'' + a_2(x)y' + a_3(x)y = r(x), \quad (\text{LNH})$$

donde los coeficientes a_i , $i = 1, 2, 3$, y r son funciones reales definidas en $I = (a, b)$ y continuas

Solución general de (LNH):

$$y_{GNH}(x) = y_{GH}(x) + y_p(x)$$

$y_{GH}(x)$ denota la solución general de **(LH)**
 $y_p(x)$ denota una solución particular de **(LNH)**.

Si $\{y_1, y_2, y_3\}$ son 3 soluciones de **(LH)** linealmente independientes en I :

$$y_{GH}(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + c_3y_3(x)$$

$$y_{GNH}(x) = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + c_3y_3(x) + y_p(x)$$

Definición: $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$, $\varphi_3(x)$ son **linealmente independientes** en I cuando

$$\alpha_1\varphi_1(x) + \alpha_2\varphi_2(x) + \alpha_3\varphi_3(x) = 0, \forall x \in I \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$$

Supuesto que las funciones $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$, $\varphi_3(x)$ son continuas y dos veces derivables en I **se define** la función **Wronskiano** de $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$, $\varphi_3(x)$:

$$W[\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3](x) = \begin{vmatrix} \varphi_1(x) & \varphi_2(x) & \varphi_3(x) \\ \varphi_1'(x) & \varphi_2'(x) & \varphi_3'(x) \\ \varphi_1''(x) & \varphi_2''(x) & \varphi_3''(x) \end{vmatrix}$$

PROPIEDADES DE LAS SOLUCIONES DE (LH)

$$y''' + a_1(x)y'' + a_2(x)y' + a_3(x)y = 0 \quad (\text{LH})$$

- **Combinación lineal de soluciones es solución:**
Si $y_1(x), y_2(x), y_3(x)$ son soluciones de (LH) en I entonces cualquier combinación lineal de ellas $\alpha_1 y_1(x) + \alpha_2 y_2(x) + \alpha_3 y_3(x)$ es también solución de (LH) en I (α_i son constantes cualesquiera).
- **TEOREMA:** Sean $y_1(x), y_2(x), y_3(x)$ tres soluciones de (LH) en I ; son linealmente independientes
 $\iff W[y_1, y_2, y_3](x) \neq 0, \forall x \in I$
 $\iff W[y_1, y_2, y_3](x_0) \neq 0$ para algún $x_0 \in I$.
Bajo estas condiciones, cualquier otra solución de (LH) es combinación lineal de $\{y_1, y_2, y_3\}$.
- Siempre existen tres soluciones $\{y_1, y_2, y_3\}$ linealmente independientes de (LH) en I . **Se dice que $\{y_1, y_2, y_3\}$ forman un conjunto fundamental de soluciones.**
- Dadas tres soluciones $\{y_1, y_2, y_3\}$ de (LH), linealmente independientes en I la **solución general** es:
$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + c_3 y_3(x), \quad c_1, c_2, c_3 \text{ constantes.}$$

► **Ecuaciones lineales homogéneas de orden n con coeficientes constantes.**

$$y^{(n)} + a_1 y^{(n-1)} + \dots + a_{n-1} y' + a_n y = 0$$

a_i constantes $i = 1, 2, \dots, n$. Se resuelven en $(-\infty, \infty)$.
Se busca: $y = e^{\lambda x} \implies \lambda$ debe ser raíz del **polinomio característico**:

$$\lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + \dots + a_{n-1} \lambda + a_n = 0$$

Sean $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ las raíces de este polinomio en el cuerpo de los complejos.

Posibilidades

- a). Todas las raíces son reales distintas. El conjunto fundamental de soluciones es:

$$\{e^{\lambda_1 x}, e^{\lambda_2 x}, \dots, e^{\lambda_n x}\}.$$

- b). Todas las raíces son reales y algunas de ellas coincidentes. Entonces, por cada raíz λ_k , de multiplicidad n_k , hay n_k soluciones de la ecuación linealmente independientes asociadas a esta raíz:

$$\{e^{\lambda_k x}, x e^{\lambda_k x}, x^2 e^{\lambda_k x}, \dots, x^{n_k-1} e^{\lambda_k x}\}$$

- c). Hay al menos una raíz compleja $\lambda_k = p + qi$ de multiplicidad n_k (el conjugado de λ_k , $p - qi$, es también una raíz de multiplicidad n_k). Entonces, hay $2n_k$ soluciones linealmente independientes de la ecuación asociadas a ambas raíces:

$$\{e^{px} \cos(qx), e^{px} \sin(qx), x e^{px} \cos(qx), x e^{px} \sin(qx), x^2 e^{px} \cos(qx), x^2 e^{px} \sin(qx), \dots, x^{n_k-1} e^{px} \cos(qx), x^{n_k-1} e^{px} \sin(qx)\}.$$

► **La ecuación de Euler de orden n :**

$$x^n y^{(n)} + a_1 x^{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_{n-1} x y' + a_n y = 0$$

Hacer $x = e^t$ para $x > 0 \rightarrow$ coeficientes constantes

Resolución de ecuaciones lineales de n , $\forall n \geq 2$

$$y^{(n)} + a_1(x)y^{(n-1)} + \dots + a_{n-1}(x)y' + a_n(x)y = 0 \quad \text{(LH)}$$

$$y^{(n)} + a_1(x)y^{(n-1)} + \dots + a_{n-1}(x)y' + a_n(x)y = r(x) \quad \text{(LNH)}$$

REDUCCIÓN DEL ORDEN para (LH):

Método de variación de parámetros: Si se conoce una solución $y_1(x)$ de (LH), se reduce a una ecuación lineal de orden $(n - 1)$ haciendo: $y(x) = c(x)y_1(x)$ ($c(x)$ es la función incógnita en la nueva ecuación).

BÚSQUEDA DE SOLUCIÓN PARTICULAR de (LNH):

- **Método de variación de parámetros** para cualquier ecuación lineal con a_i constantes o no y $\forall r(x) \neq 0$.

Se busca

$$y_p(x) = c_1(x)y_1(x) + c_2(x)y_2(x) + \dots + c_n(x)y_n(x),$$

con $c_i(x)$ a determinar substituyendo en (LNH).

- **Método de coeficientes indeterminados para a_i constantes y con determinados términos $r(x) \neq 0$:**

- Si $r(x) = p_k(x)e^{\alpha x}$, se busca $y_p(x) = x^s P_k(x)e^{\alpha x}$
 $s = 0$ si α no es raíz del polinomio característico
 $s = n_i$ si α es raíz de multiplicidad n_i

$$\lambda^n + a_1\lambda^{n-1} + \dots + a_{n-1}\lambda + a_n = 0$$

- Si $r(x) = p_k(x)e^{\alpha x} \cos(\beta x)$ o $r(x) = p_k(x)e^{\alpha x} \sin(\beta x)$, se busca

$$y_p(x) = x^s P_k(x)e^{\alpha x} \cos(\beta x) + x^s Q_k(x)e^{\alpha x} \sin(\beta x)$$

- $s = 0$ si $\alpha + i\beta$ no es raíz del polinomio característico
 $s = n_i$ si $\alpha + i\beta$ es raíz de multiplicidad n_i .

$p_k(x)$, $P_k(x)$ y $Q_k(x)$ denotan polinomios de grado k :

$$P_k(x) = b_0 + b_1x + \dots + b_kx^k, \quad Q_k(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_kx^k$$

con los coeficientes b_i y c_i a determinar substituyendo en (LNH).

Ecuaciones lineales de segundo orden: Solución por desarrollos en serie de potencias.

Definición: una función $f(x)$ es **analítica en el punto** $x = x_0$ cuando admite un desarrollo en serie de potencias

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} f_n(x - x_0)^n$$

convergente en algún entorno del punto x_0 , con un *radio de convergencia* $\rho > 0$.

► Observaciones:

- La serie es convergente en $|x - x_0| < \rho$
- f_n son los coef. del desarrollo en serie de Taylor de f :

$$f_n = \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}$$

- El hecho de que una función $f(x)$ sea "regular" en todo $\mathbb{R} \nRightarrow$ que f sea analítica con radio de convergencia ∞
- Un test de convergencia de series de potencias es el **criterio del cociente**: supuesto que $f_n \neq 0$ para n suficientemente grande, si $\lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{f_{n+1}}{f_n} \right| = r \Rightarrow \sum_{n=0}^{\infty} f_n(x - x_0)^n$ tiene radio de convergencia de $\rho = \frac{1}{r}$.

► **Se buscan soluciones funciones analíticas** para ecuaciones diferenciales del tipo

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0,$$

cuando p y q son funciones analíticas en x_0

Para p y q analíticas en $x = 0$ ($x_0 \equiv 0$). **BUSCAR:**

$$y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \equiv a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots$$

donde: $a_0 = y(0)$, $a_1 = y'(0)$

Solución por desarrollos en serie (continua).

Teorema 4 Sean p y q funciones analíticas en el punto $x = x_0$. Sea ρ el mínimo de los radios de convergencia de las series de p y q , $\rho > 0$. Entonces, la solución general de la ecuación

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0 \quad \text{es:}$$

$$y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - x_0)^n = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x),$$

donde C_1 y C_2 son constantes arbitrarias, y y_1 e y_2 son soluciones linealmente independientes, analíticas en x_0 y con radio de convergencia al menos ρ . Los coeficientes de las series solución se calculan recursivamente substituyendo la serie y sus derivadas en la ecuación diferencial.

► Posibles extensiones:

- Ecuaciones diferenciales lineales de orden $n > 2$
- Sistemas diferenciales lineales con n ecuaciones
- Ecuaciones no lineales: restricciones importantes!
- Otros tipos de coeficientes p y q :

e.g., puntos singulares regulares

Definición: un punto $x = x_0$ se dice que es un **punto singular regular** de $a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = 0$ cuando la ecuación se puede escribir de la forma:

$$(x - x_0)^2 y'' + (x - x_0)p(x)y' + q(x)y = 0,$$

donde $p(x), q(x)$ son funciones analíticas en x_0 .

SE BUSCAN soluciones:

$$y = |x - x_0|^r \sum_{n=0}^{\infty} a_n(r)(x - x_0)^n.$$

PROBLEMAS DE CONTORNO*

La forma más general de un problema de contorno para una ecuación de segundo orden es:

$$(PC) \begin{cases} a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = h(x) & , \quad x \in (a, b), \\ \alpha_1y(a) + \alpha_2y'(a) + \alpha_3y(b) + \alpha_4y'(b) = \gamma_1, \\ \beta_1y(a) + \beta_2y'(a) + \beta_3y(b) + \beta_4y'(b) = \gamma_2, \end{cases}$$

$a_0(x) \neq 0$ en $[a, b]$ y las constantes α_i, β_i afectando a a (b respectivamente) no todas nulas. γ_i constantes

Definiciones:

- En el caso $h(x) = 0, \gamma_1 = 0, \gamma_2 = 0$ se dice que el problema (PC) es un **problema de contorno homogéneo**.
- Si en las condiciones de contorno $\alpha_3 = \alpha_4 = \beta_1 = \beta_2 = 0$, se dice que las **condiciones son de tipo separado**.
- Si $y(a) = y(b), y'(a) = y'(b)$ se dice que las **condiciones de contorno son periódicas**.
- (PC) es un **problema de contorno regular** si:

$$(PCR) \begin{cases} (\tilde{p}(x)y')' + q(x)y = h(x), & x \in (a, b), \\ \alpha_1y(a) + \alpha_2y'(a) = \gamma_1, \\ \beta_1y(b) + \beta_2y'(b) = \gamma_2, \end{cases}$$

$\tilde{p}(x), \tilde{p}'(x), q(x), h(x)$ funciones continuas en $[a, b]$,
 $\tilde{p}(x) > 0, \forall x \in [a, b], -\infty < a < b < \infty$,
y $|\alpha_1| + |\alpha_2| \neq 0, |\beta_1| + |\beta_2| \neq 0$.

- Es un problema de contorno **singular** si no es regular.

* **Resúmenes / Capítulo 5 / Ecuaciones Diferenciales!?.
Una introducción. UC, M^a Eugenia Pérez Martínez**

- Ecuación en forma autoadjunta:

$$(\tilde{p}(x)y')' + q(x)y = h(x)$$

REDUCCION A FORMA AUTOADJUNTA:

$$a_0y'' + a_1y' + a_2y = h \longrightarrow (py')' + qy = \tilde{h}$$

multimplicando por

$$r(x) = \frac{\exp\left(\int \frac{a_1(x)}{a_0(x)} dx\right)}{a_0(x)},$$

$$\tilde{p}(x) = \exp \int \frac{a_1(x)}{a_0(x)} dx, \quad q(x) = \frac{a_2(x)}{a_0(x)} \exp \int \frac{a_1(x)}{a_0(x)} dx,$$

$$\tilde{h}(x) = \frac{h(x)}{a_0(x)} \exp \int \frac{a_1(x)}{a_0(x)} dx.$$

De manera general, el problema de contorno homogéneo asociado a (PCR) o (PC) tiene especial interés: la alternativa de Fredholm!

Se consideran $p(x)$, $q(x)$ y $r(x)$ funciones continuas en $[a, b]$, $-\infty < a < b < \infty$, y $|\alpha_1| + |\alpha_2| \neq 0$, $|\beta_1| + |\beta_2| \neq 0$.

$$(PC) \begin{cases} y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x), & x \in (a, b), \\ \alpha_1y(a) + \alpha_2y'(a) = \gamma_1, \\ \beta_1y(b) + \beta_2y'(b) = \gamma_2, \end{cases}$$

$$(PCH) \begin{cases} y'' + p(x)y' + q(x)y = 0, & x \in (a, b), \\ \alpha_1y(a) + \alpha_2y'(a) = 0, \\ \beta_1y(b) + \beta_2y'(b) = 0. \end{cases}$$

Teorema 6 *El problema de contorno (PC) admite solución y ésta es única para cualesquiera valores de las constantes γ_1, γ_2 y de la función $r(x)$ si y sólo si el problema homogéneo asociado (PCH) admite sólo la solución trivial $y \equiv 0$.*