

Università degli Studi di Cagliari
Corso di Laurea Fisica

Analisi Matematica II

prof. Antonio Greco

Seconda parte

Anno accademico 2024/25

IN GENERALE, UN'EQUAZIONE DIFFERENZIALE ORDINARIA DI ORDINE $n \geq 1$ SI PUÒ RAPPRESENTARE NELLA FORMA

$$F(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(n)}(t)) = 0$$

DOVE $F(t, y_0, y_1, \dots, y_n)$ È UNA FUNZIONE ASSEGNATA DI $n+2$ VARIABILI.

UNA SOLUZIONE È UNA FUNZIONE $y(t)$

CHE SIA DERIVABILE ALMENO n VOLTE E TALE CHE

$$F(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(n)}(t)) = 0$$

PER OGNI t IN UN INTERVALLO (a, b) .

IN PRATICA, SI RICORRE ALLA DEFINIZIONE PER FARE UNA VERIFICA

ESEMPIO: L'EQUAZIONE $e^t y^2 + y' = 0$

ASSUME LA FORMA SUDETTA PONENDO

$$F(t, y_0, y_1) = e^t y_0^2 + y_1 \quad \text{E } n=1$$

UNA SOLUZIONE È LA FUNZIONE $y(t) = 0$

INFATTI $y'(t) = 0$ E SI TROVA CHE

$$e^t (y(t))^2 + y'(t) = 0 \quad \text{PER OGNI } t \in \mathbb{R}.$$

FORMA NORMALE DI UN'EQUAZIONE DIFFERENZIALE:

$$y^{(n)}(t) = f(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(n-1)}(t))$$

CON $f(t, y_0, \dots, y_{n-1})$ FUNZIONE DI $n+1$ VARIABILI.

$$y'(t) = -e^t (y(t))^2$$

$$f(t, y_0) = -e^t y_0^2$$

NESSO TRA **FORMA NORMALE** ED **ESISTENZA E MOLTEPLICITÀ** DELLE SOLUZIONI

1) L'EQUAZIONE $e^t y' = 0$ NON HA SOLUZIONI

$$F(t, y, y') = 0 \quad \text{CON } F(t, y_0, y_1) = e^t y_1$$

E NON SI PUÒ PORRE IN FORMA NORMALE.

2) $\text{sgn}(y') = 1$ HA LA SOLUZIONE $y(t) = t$,

$$y(t) = e^t, \quad y(t) = \arctan t \quad \text{BENCHÉ NON SI}$$

POSSA PORRE IN FORMA NORMALE.

SE LA FUNZIONE INCOGNITA $u(x_1, \dots, x_n)$ DIPENDE DA PIÙ DI UNA VARIABILE SI PARLA DI **EQUAZIONI ALLE DERIVATE PARZIALI**, COME L'EQUAZIONE DI LAPLACE

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = 0$$

IN CUI IL PRIMO MEMBRO SI CHIAMA LAPLACIANO DI u :

$$\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = \nabla^2 u$$

OSSERVAZIONE: $y'(t) = f(t)$ FUNZIONE ASSEGNATA.

SE $f \in C^0((a, b))$ LE SOLUZIONI SONO $y(t) =$

$\int f(x) dx$ LE PRIMITIVE DI f . SE, PERÒ, PRENDO

$f(t) = \text{sgn } t$, NON ESISTONO SOLUZIONI IN $(-2, 2)$

EQUAZIONI DEL PRIMO ORDINE, IN FORMA NORMALE, A VARIABILI SEPARABILI

$$y'(t) = f(t) \cdot g(y(t))$$

SOLUZIONI BANALI: SE LA $g(y)$ HA ZERI CIOE' NUMERI $y_0 \in \mathbb{R}$ TALI CHE $g(y_0) = 0$ ALLORA LE FUNZIONI $y(t) = y_0$ PER OGNI t SODDISFANO BANALMENTE L'EQUAZIONE.

SUPPONIAMO CHE $f(t)$ E $g(y)$ SIANO CONTINUE E CERCHIAMO LE SOLUZIONI NON BANALI. SE $y(t)$ È UNA SOLUZIONE NON BANALE, ESISTE ALMENO UN PUNTO t_0 DOVE $g(y(t_0)) \neq 0$ QUINDI SI HA $g(y(t)) \neq 0$ PER OGNI $t \in (t_0 - \delta, t_0 + \delta)$.

IN TALE INTERVALLO POSSIAMO SCRIVERE

$$\frac{y'(t)}{g(y(t))} = f(t)$$

E POI INTEGRARE:

$$\int \frac{y'(t) dt}{g(y(t))} = \int f(t) dt$$

PER SOSTITUZIONE $y = y(t)$, $dy = y'(t) dt$,

IL PRIMO MEMBRO DIVENTA $\int \frac{dy}{g(y)}$ E SI GIUNGE

$$\int \frac{dy}{g(y)} = \int f(t) dt \quad \text{SVOLGENDO GLI IN-}$$

TEGRALI SI OTTIENE UNA RAPPRESENTAZIONE DELLA SOLUZIONE.

ESEMPIO: L'EQUAZIONE $y' = -e^t y^2$ È A VARIABILI SEPARABILI, E LA FUNZIONE $y(t) = 0$ PER OGNI t È L'UNICA SOLUZIONE BANALE. PER TROVARE LE SOLUZIONI NON BANALI, USIAMO LA NOTAZIONE DI LEIBNIZ:

$$\frac{dy}{dt} = -e^t y^2$$

E POI SEPARIAMO I DIFFERENZIALI:

$$\frac{dy}{y^2} = -e^t dt \quad \text{SEPARAZIONE DELLE VARIABILI}$$

INFINE, INTEGRIAMO AMBO I MEMBRI:

$$\int \frac{dy}{y^2} = - \int e^t dt$$

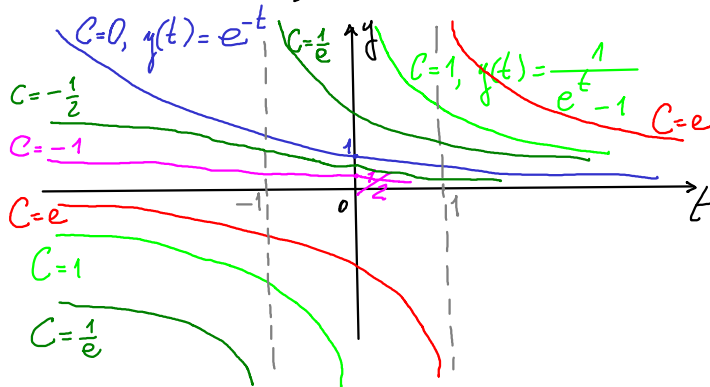
$$\text{OTTENIAMO } -\frac{1}{y} = -e^t + C$$

NOTA: PERDE SIGNIFICATO PER $C > 0$ E $t = \log C$.

DA CUI $y(t) = \frac{1}{e^t - C}$ FAMIGLIA DI SOLU-

ZIONI DIPENDENTI DAL PARAMETRO C . DOMINIO:

\mathbb{R} SE $C \leq 0$,
 $\mathbb{R} \setminus \{ \log C \}$ SE $C > 0$. GRAFICI:



IL PROBLEMA AI VALORI INIZIALI

È COSTITUITO DA UN'EQUAZIONE $y'(t) = f(t, y(t))$

ABBINATA AD UNA CONDIZIONE INIZIALE, DEL TIPO $y(t_0) = y_0$ (t_0 ISTANTE INIZIALE, y_0 VALORE INIZIALE, DATI) E SI SCRIVE

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$

ESEMPIO:
$$\begin{cases} y'(t) = -e^t (y(t))^2 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

SAPPIAMO CHE LA SOLUZIONE È $y(t) = e^{-t}$

ANALOGAMENTE, SI PUÒ CONSIDERARE IL PROBLEMA

$$\begin{cases} y^{(m)}(t) = f(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(m-1)}(t)) \\ y(t_0) = y_0 \\ y'(t_0) = y_1 \\ \dots \\ y^{(m-1)}(t_0) = y_{n-1} \end{cases}$$

TEOREMA DI CAUCHY: PENSIAMO A $(t_0, y_0, \dots, y_{n-1})$ COME A UN PUNTO IN \mathbb{R}^{n+1} E SUPPONIAMO CHE f

SIA CONTINUA IN UN INTORNO DI TALE PUNTO. SUPPONIAMO INOLTRE CHE LE DERIVATE PARZIALI $\frac{\partial f}{\partial y_0}, \frac{\partial f}{\partial y_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial y_{n-1}}$ ESISTANO ESISTANO E SIANO CONTINUE NEL SUDDETTO INTORNO. **TESI:** ESISTE UN

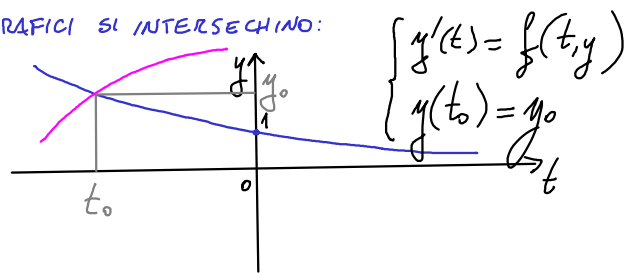
INTORNO $(t_0 - \delta, t_0 + \delta)$ NEL QUALE ESISTE UNA E UNA SOLA SOLUZIONE DEL PROBLEMA DATO.

NELL'ESEMPIO
$$\begin{cases} y'(t) = -e^t (y(t))^2 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

IL PUNTO $(t_0, y_0) = (0, 1) \in \mathbb{R}^2$ E $f(t, y) = -e^t y^2$ È DEFINITA IN \mathbb{R}^2 , È NI CONTINUA,

E LA DERIVATA $\frac{\partial f}{\partial y} = -2e^t y$ ESISTE ED È CONTINUA IN \mathbb{R}^2 . **DUNQUE** ESISTE $(-\delta, \delta)$ DOVE ESISTE UNA E UNA SOLA SOLUZIONE.

IL TEOREMA ESCLUDE LA POSSIBILITÀ CHE DUE GRAFICI SI INTERSECHINO:



PROCEDIMENTO RISOLUTIVO DEL PROBLEMA AI VALORI INIZIALI

FACCIAMO RIFERIMENTO ALL'EQUAZIONE $y' = -e^t y^2$

FASE 1: TROVARE L'INSIEME DI TUTTE LE SOLUZIONI.

NELL'ESEMPIO, ESSE SONO $y(t) = \frac{1}{e^t - C}$ E

LA SOLUZIONE BANALE $y(t) = 0$.

FASE 2: DETERMINARE QUELLA CHE SODDISFA LA CONDIZIONE INIZIALE $y(t_0) = y_0$.

ESEMPIO:
$$\begin{cases} y'(t) = -e^t y^2(t) \\ y(1) = 0 \end{cases}$$

LA SOLUZIONE È $y(t) = 0$ QUELLA BANALE PERCHÉ

$y(t) = \frac{1}{e^t - C} \neq 0$ PER OGNI t .

ESEMPIO:
$$\begin{cases} y'(t) = -e^t y^2(t) \\ y(t_0) = 0, \quad t_0 \in \mathbb{R} \end{cases}$$

HA SOLO LA SOLUZIONE BANALE $y(t) = 0$.

ESEMPIO:
$$\begin{cases} y'(t) = -e^t y^2(t) \\ y(1) = 1 \end{cases}$$

VISTO CHE LA SOLUZIONE BANALE NON SODDISFA

LA CONDIZIONE $y(1) = 1$, CERCHIAMO $C \in \mathbb{R}$

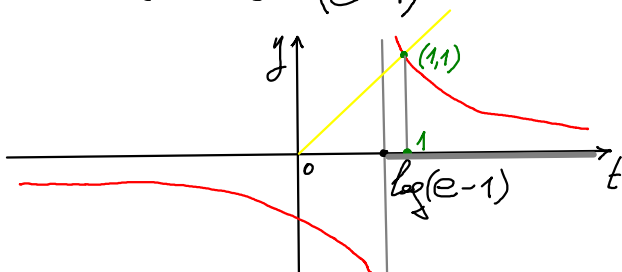
TALE CHE $y(t) = \frac{1}{e^t - C}$ SODDISFI $y(1) = 1$:

DEVE RISULTARE CHE $\frac{1}{e^1 - C} = 1$ EQUAZIONE ALGEBRICA NELL'INCIGNITA C

LA SCRIVIAMO $e - C = 1$ E OTTENIAMO

$C = e - 1 > 0$. LA SOLUZIONE CERCATA

È DUNQUE $y(t) = \frac{1}{e^t - (e-1)}$, $t \in (\log(e-1), +\infty)$



EQUAZIONI DIFFERENZIALI LINEARI

HANNO LA FORMA
$$\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = f(t)$$

CON $a_0(t), \dots, a_n(t)$ E $f(t)$ FUNZIONI DATE CHE SUPPONIAMO CONTINUE.

CONTROESEMPIO: L'EQUAZIONE $y' = -e^t y^2$ NON È LINEARE PER LA PRESENZA DI y^2

ESEMPIO: $y'(t) = a(t) y(t)$ È LINEARE.

(QUANDO $q(y) = y$, L'EQUAZIONE A VARIABILI SEPARABILI È LINEARE) RISOLVIAMOLA.

1. LA SOLUZIONE BANALE È $y(t) = 0$

2. LE ALTRE SI OTTENGONO TRAMITE L'UGUAGLIANZA

$$\int \frac{dy}{y} = \int a(t) dt$$

SAPENDO CHE $\int \frac{dy}{y} = \log|y| + C$

POSSIAMO SCRIVERE $\log|y(t)| = \int a(t) dt$

= $A(t) + C$ ESSENDO $A(t)$ UNA PRIMITIVA DI $a(t)$, E QUINDI

$$|y(t)| = e^{A(t)+C} = e^C \cdot e^{A(t)}$$

CONCLUSIONE: $y(t) = k e^{A(t)}$, $k \in \mathbb{R}$.

ESEMPIO: $y' = \frac{y}{t}$ È LINEARE CON $a(t) = \frac{1}{t}$

SOLUZIONE BANALE: $y(t) = 0$. ALTRE SOLUZIONI:

$$\int \frac{dy}{y} = \int \frac{dt}{t}; \quad \log|y(t)| = \log|t| + C;$$

$|y(t)| = e^C |t|$. IN CONCLUSIONE $y(t) = kt$ PER $t \in (-\infty, 0)$ E PER $t \in (0, +\infty)$

L'EQUAZIONE LINEARE NON OMOGENEA
DEL PRIMO ORDINE IN FORMA NORMALE

$$y'(t) = a(t)y(t) + f(t)$$

LE SOLUZIONI HANNO LA FORMA

$$y(t) = \varphi(t) e^{A(t)} \quad \text{CON } A(t) \text{ UNA PRIMITIVA DI } a(t) \text{ E } \varphi(t) \text{ DA TROVARSI.}$$

$$\text{SI HA: } y'(t) = \varphi(t) a(t) e^{A(t)} + \varphi'(t) e^{A(t)}$$

$$\text{E VOGLIAMO CHE SIA } = a(t) y(t) + f(t)$$

QUINDI PRENDEREMO $\varphi(t)$ TALE CHE

$$\varphi'(t) e^{A(t)} = f(t) \quad \text{CIOÈ } \varphi'(t) = f(t) e^{-A(t)}$$

$$\text{DUNQUE } \varphi(t) = \int f(t) e^{-A(t)} dt \quad \text{E LE SOLUZIONI SONO DUNQUE } y(t) = e^{A(t)} \int f(t) e^{-A(t)} dt$$

ESERCIZIO:

$$\begin{cases} y' = \frac{y}{t} + t \\ y(1) = 0 \end{cases}$$

PROPRIETÀ TEORETICHE DELL'EQUAZIONE

$$\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = 0$$

1. OMOGENEITÀ: A PARTIRE DA UNA QUALUNQUE SOLUZIONE $y(t)$, MOLTIPLICANDO PER $\lambda \in \mathbb{R}$ ARBITRARIO SI OTTIENE ANCORA UNA SOLUZIONE.

DIMOSTRAZIONE: PRENDO UNA $y(t)$ TALE CHE

$$\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = 0 \quad \text{PER OGNI } t \in (a, b).$$

PRENDO $\lambda \in \mathbb{R}$ E CONSIDERO LA FUNZIONE $\lambda y(t)$.

SO CHE $\frac{d^k}{dt^k} \lambda y(t) = \lambda \frac{d^k}{dt^k} y(t)$ E QUINDI

$$\text{TROVO } \sum_{k=0}^n a_k(t) \frac{d^k}{dt^k} \lambda y(t) =$$

$$= \lambda \sum_{k=0}^n a_k(t) \frac{d^k}{dt^k} y(t) = 0 \quad \text{COME}$$

VOLEVASI DIMOSTRARE.

2. PIÙ IN GENERALE, SE PRENDO DUE SOLUZIONI

$y_1(t)$ E $y_2(t)$ E DUE SCALARI $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$,

LA FUNZIONE $\lambda y_1(t) + \mu y_2(t)$ È AN-

ORA UNA SOLUZIONE (DIMOSTRAZIONE: ESERCIZIO)

IN PARTICOLARE, LA FUNZIONE NULLA $y(t) = 0$ È UNA SOLUZIONE.

IN CONCLUSIONE, L'INSIEME DI TUTTE LE SOLUZIONI DELL'EQUAZIONE LINEARE OMOGENEA HA LA STRUTTURA DI UNO SPAZIO VETTORIALE. SI PUÒ DIMO-

STRARE CHE SE (GLI $a_k(t)$ SONO CONTINUI E $a_n(t) \neq 0$ PER OGNI $t \in (a, b)$) IL SUDDET-

TO SPAZIO HA DIMENSIONE n .

QUINDI LE SOLUZIONI DI $\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = 0$

SI POSSONO RAPPRESENTARE NELLA FORMA

$$y(t) = \sum_{i=1}^n C_i y_i(t).$$

SI DICE CHE LE $y_i(t)$ SONO n INTEGRALI PARTICOLARI, LINEARMENTE INDIPENDENTI, E

$$y(t) = \sum_{i=1}^n C_i y_i(t) \text{ È L'INTEGRALE GENERALE (INTEGRALE = SOLUZIONE)}$$

ESEMPIO: L'EQUAZIONE $y' = \frac{1}{t}$ LE CUI SOLUZIONI SONO $y(t) = kt$ RISPETTA QUANTO SOPRA:

BASTA PRENDERE $y_1(t) = t$.

CONTROESEMPIO: L'EQUAZIONE $y' = -e^t y^2$

NON È LINEARE. SAPPIAMO CHE LA FUNZIONE $y(t) = e^{-t}$ È UNA SOLUZIONE. TUTTAVIA

SE PRENDO $y(t) = 2e^{-t}$ TROVO $y'(t) =$

$$= -2e^{-t} \text{ MENTRE IL SECONDO MEMBRO VALE}$$

$$-e^t \cdot 4 \cdot e^{-t} \cdot e^{-t} = -4e^{-t} \text{ QUINDI}$$

NON È SOLUZIONE E L'EQUAZIONE NON PUÒ DIRSI

OMOGENEA, NÉ TANTOMENO LINEARE.

CONSIDERIAMO, PER SEMPLICITÀ, L'EQUAZIONE

$$y'' = -y. \text{ SI VEDE CHE LE FUNZIONI}$$

$$y_1(t) = \cos t \text{ E } y_2(t) = \sin t \text{ SONO INTE-}$$

GRALI PARTICOLARI, LINEARMENTE INDIPENDENTI.

COMUNQUE SI PRENDANO $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$, LA FUN-

ZIONE $y(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t$ È ANCORA

UNA SOLUZIONE (ESERCIZIO). VERIFICHIAMO CHE,

PRESA UNA FUNZIONE $y(t)$ SODDISFACENTE $y'' = -y$, ESISTONO $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$ TALI CHE

$$y(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t. \text{ VERIFICA:}$$

PRENDO $t_0 \in \mathbb{R}$ E CALCOLO: $y(t_0), y'(t_0),$
 $\sin t_0$ E $\cos t_0$. POI RISOLVO IL SISTEMA

$$\begin{cases} \underbrace{C_1 \cos t_0 + C_2 \sin t_0}_{z(t_0)} = y(t_0) \\ \underbrace{-C_1 \sin t_0 + C_2 \cos t_0}_{z'(t_0)} = y'(t_0) \end{cases}$$

NELLE INCOGNITE C_1, C_2 (SISTEMA RISOLVIBILE

$$\text{PERCHÉ } \begin{vmatrix} \cos t_0 & \sin t_0 \\ -\sin t_0 & \cos t_0 \end{vmatrix} = 1)$$

INFINE CON TALI C_1 E C_2 DEFINISCO LA FUN-

ZIONE $z(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t$ E DICO

CHE LA $y(t)$ CHE AVEVO ALL'INIZIO È PROPRIO QUE-

STA $z(t)$. LO VEDO PER L'UNICITÀ DELLA SOLUZIONE

DEL PROBLEMA

$$\begin{cases} \varphi'' = -\varphi \\ \varphi(t_0) = y(t_0) \text{ DATO} \\ \varphi'(t_0) = y'(t_0) \text{ DATO} \end{cases}$$

PROPRIETÀ TEORICHE DELL'EQUAZIONE

$$\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = f(t)$$

NOTARE CHE SE $f(t)$ NON È IDENTICAMENTE NULLA, LA FUNZIONE $y_0(t) = 0$ NON È SOLUZIONE, PERÒ:

L'INTEGRALE GENERALE È

$$z(t) = \sum_{i=1}^m C_i y_i(t) + z_0(t)$$

DOVE $y_1(t), \dots, y_m(t)$ SONO UNA BASE DELLO SPAZIO DELLE SOLUZIONI DELL'EQUAZIONE OMOGENEA E $z_0(t)$ È UNA SOLUZIONE (VANNO BENE TUTTE)

$$\text{DI } \sum_{k=0}^n a_k(t) z^{(k)}(t) = f(t).$$

DIMOSTRAZIONE. PRIMA PARTE

PRENDO UNA $z_0(t)$ SIFFATTA E CI SOMMO LA $\sum_{i=1}^m C_i y_i(t)$, OTTENGO $z(t) = z_0(t) + \sum_{i=1}^m C_i y_i(t)$, VEDO CHE $z^{(k)}(t) = z_0^{(k)}(t) + \sum_{i=1}^m C_i y_i^{(k)}(t)$ E SOSTITU-

ENDO NELL'EQUAZIONE TROVO $\sum_{k=0}^n a_k(t) z^{(k)}(t)$

$$= \underbrace{\sum_{k=0}^n a_k(t) z_0^{(k)}(t)}_{f(t)} + \sum_{i=1}^m C_i \underbrace{\sum_{k=0}^n a_k(t) y_i^{(k)}(t)}_{=0}$$

$$= f(t)$$

SECONDA PARTE: SIA $z(t)$ UNA QUALUNQUE SOLUZIONE DELL'EQUAZIONE $\sum_{k=0}^n a_k(t) z^{(k)}(t) = f(t)$ E

$z_0(t)$ UNA SOLUZIONE PARTICOLARE DI

$$\sum_{k=0}^n a_k(t) z_0^{(k)}(t) = f(t). \text{ VERIFICHIAMO CHE}$$

ESISTONO C_1, \dots, C_m TALI CHE $z(t) = z_0(t) + \sum_{i=1}^m C_i y_i(t)$, ESSENDO $y_1(t), \dots, y_m(t)$

UNA BASE DELLO SPAZIO DELLE SOLUZIONI DELL'EQUAZIONE $\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = 0$.

PONIAMO $y(t) = z(t) - z_0(t)$. SI TROVA

$$y^{(k)}(t) = z^{(k)}(t) - z_0^{(k)}(t) \text{ E QUINDI}$$

$$\sum_{k=0}^n a_k(t) y^{(k)}(t) = \sum_{k=0}^n a_k(t) z^{(k)}(t) - \sum_{k=0}^n a_k(t) z_0^{(k)}(t) = 0.$$

$$\text{QUINDI } y(t) \text{ È SOLUZIONE DELL'EQUAZIONE OMOGENEA! MA}$$

ALORA SI PUÒ SCRIVERE $y(t) = \sum_{i=1}^m C_i y_i(t)$,

DA CUI $z(t) - z_0(t) = \sum_{i=1}^m C_i y_i(t)$, CHE

È LA TESI.

COME TROVARE $y_1(t), \dots, y_m(t)$ E $z_0(t)$

STUDIAMO LE EQUAZIONI A COEFFICIENTI COSTANTI $\sum_{k=0}^m a_k y^{(k)}(t) = 0$. SUSSISTE

UNA RELAZIONE NOTEVOLE CON L'EQUAZIONE CARATTERISTICA $\sum_{k=0}^m a_k \lambda^k = 0$ CHE HA n SOLUZIONI $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{C}$.

ESEMPIO: L'EQUAZIONE CARATTERISTICA ASSOCIATA A $y'' = -y$ È $\lambda^2 + 1 = 0$.

TEOREMA: SE $\lambda_0 \in \mathbb{C}$ È UNA SOLUZIONE DI $\sum_{k=0}^m a_k \lambda_0^k = 0$ ALLORA LA FUNZIONE $y(t) = e^{\lambda_0 t}$ È UNA SOLUZIONE DI $\sum_{k=0}^m a_k y^{(k)}(t) = 0$.

DIMOSTRAZIONE: SI TROVA $y^{(k)}(t) = \lambda_0^k e^{\lambda_0 t}$ E QUINDI $\sum_{k=0}^m a_k y^{(k)}(t) = \sum_{k=0}^m a_k \lambda_0^k e^{\lambda_0 t} = e^{\lambda_0 t} \sum_{k=0}^m a_k \lambda_0^k = 0$.

ESEMPIO: L'EQUAZIONE $y'' = 0$ HA EQUAZIONE CARATTERISTICA $\lambda^2 = 0$ LE CUI SOLUZIONI SONO $\lambda_0 = 0$ (MOLTEPLICITÀ 2). IL TEOREMA GARANTISCE CHE $y(t) = e^0 = 1$ È UNA SOLUZIONE.

SI PUÒ DIMOSTRARE CHE SE λ_0 HA MOLTEPLICITÀ $m \geq 2$ ALLORA LE FUNZIONI $t e^{\lambda_0 t}, t^2 e^{\lambda_0 t}, \dots, t^{m-1} e^{\lambda_0 t}$ SONO $m-1$ SOLUZIONI DELL'EQUAZIONE DIFFERENZIALE.

MA ALLORA L'EQUAZIONE $y'' = 0$ AVRA', OLTRE ALLA SOLUZIONE $y(t) = e^{0t} = 1$, ANCHE LA SOLUZIONE $y(t) = t e^{0t} = t$, QUINDI L'INTEGRALE GENERALE È $y(t) = C_1 + C_2 t$.

NOTA: IL RISULTATO SI OTTIENE INTEGRANDO DUE VOLTE! DA $y'' = 0$, CIOÈ $(y')' = 0$ DEDUCO $y' = C_2$ (UNA COSTANTE). QUINDI $\int y'(t) dt = C_2 t + C_1$ DA CUI LA TESI.

ESEMPIO: RISOLVIAMO L'EQUAZIONE

$$y''(t) = -y(t) + \sin 2t.$$

1 L'EQUAZIONE OMOGENEA ASSOCIATA È

$$y'' = -y, \text{ LE CUI SOLUZIONI SONO } y(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t.$$

2 CERCHIAMO UNA SOLUZIONE PARTICOLARE $z_0(t)$

$$\text{DI } z_0''(t) = -z_0(t) + \sin 2t$$

SICCOME $(\sin 2t)'' = -4 \sin 2t$ CERCO UN $B \in \mathbb{R}$ TALE CHE $z_0(t) = B \sin 2t$ SODDISFI L'EQUAZIONE (METODO DI SOMIGLIANZA).

$$\text{SI TROVA } z_0''(t) = -4B \sin 2t \text{ E}$$

$$\text{QUINDI } z_0''(t) + z_0(t) = -3B \sin 2t$$

$$\text{E DEDUCO CHE } B = -\frac{1}{3}, \text{ DA CUI } z_0(t) =$$

$$= -\frac{1}{3} \sin 2t \text{ QUINDI LE SOLUZIONI DI}$$

$$y''(t) = -y(t) + \sin 2t \text{ SONO}$$

$$z(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t - \frac{1}{3} \sin 2t.$$

LE SOLUZIONI $y(t) = C_1 \cos t + C_2 \sin t$

DI $y'' + y = 0$ SI POSSONO ANCHE OTTE-

NERE DALL'EQUAZIONE CARATTERISTICA $\lambda^2 + 1$

$= 0$, LE CUI SOLUZIONI SONO $\lambda_1 = i$ E $\lambda_2 = -i$

ALLE QUALI CORRISPONDONO $y_1(t) = e^{it}$ E

$y_2(t) = e^{-it}$ OVVERO

$y_1(t) = \cos t + i \sin t$

$y_2(t) = \cos t - i \sin t$

LA FORMULA DI EULERO $e^{it} = \cos t + i \sin t$

SI DEDUCE DALLE SERIE

$$e^{it} = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{(it)^k}{k!} e$$

$$\sin t = \sum_{n=0}^{+\infty} (-1)^n \frac{t^{2n+1}}{(2n+1)!}$$

$$\cos t = \sum_{n=0}^{+\infty} (-1)^n \frac{t^{2n}}{(2n)!}$$

$$\begin{aligned} \text{INFATTI } e^{it} &= 1 + it - \frac{t^2}{2} - i \frac{t^3}{3!} + \frac{t^4}{4} + \dots \\ &= \cos t + i \sin t \end{aligned}$$

QUINDI LA SOLUZIONE DI $y'' = -y$ È

$$y(t) = C_1 y_1(t) + C_2 y_2(t), \quad C_1, C_2 \in \mathbb{C}$$

$$= C_1 (\cos t + i \sin t)$$

$$+ C_2 (\cos t - i \sin t)$$

$$= (C_1 + C_2) \cos t + i (C_1 - C_2) \sin t$$

$$\text{PONGO } \begin{cases} C_1 + C_2 = A \in \mathbb{R} \\ i(C_1 - C_2) = B \in \mathbb{R} \end{cases}$$

$$\text{E OTTENGO } y(t) = A \cos t + B \sin t$$