



Problemi di Cauchy

Dato una eq. differenziale del primo ordine e date le condizioni iniziali sarà in generale valido il teorema seguente.

TEOREMA DI CAUCHY (Esistenza ed unicità)

Siano  $W \subset E$  un sottoinsieme aperto di uno spazio vettoriale normato  $E$  ed  $f: W \rightarrow E$  un' applicazione di classe  $C^1$ .

Sia ora  $x_0 \in W$  allora  $\exists a > 0$  ed una unica soluzione  $x: J \rightarrow W$  con  $J = [t_0 - a, t_0 + a]$  del problema di Cauchy definito come:

$$\begin{cases} \dot{x} = f(x) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases} \quad \left( \begin{array}{l} \text{inteso come} \\ \text{sistema di equazioni} \\ \text{differenziali} \end{array} \right)$$

A chiedersi ora cosa accade in termini di soluzioni per il caso di problemi ai

limiti. Da parte colone vogliamo andare a scoprire quando la soluzione  $\exists$  su tale tipo di problemi.

STURM-LIOUVILLE THEORY

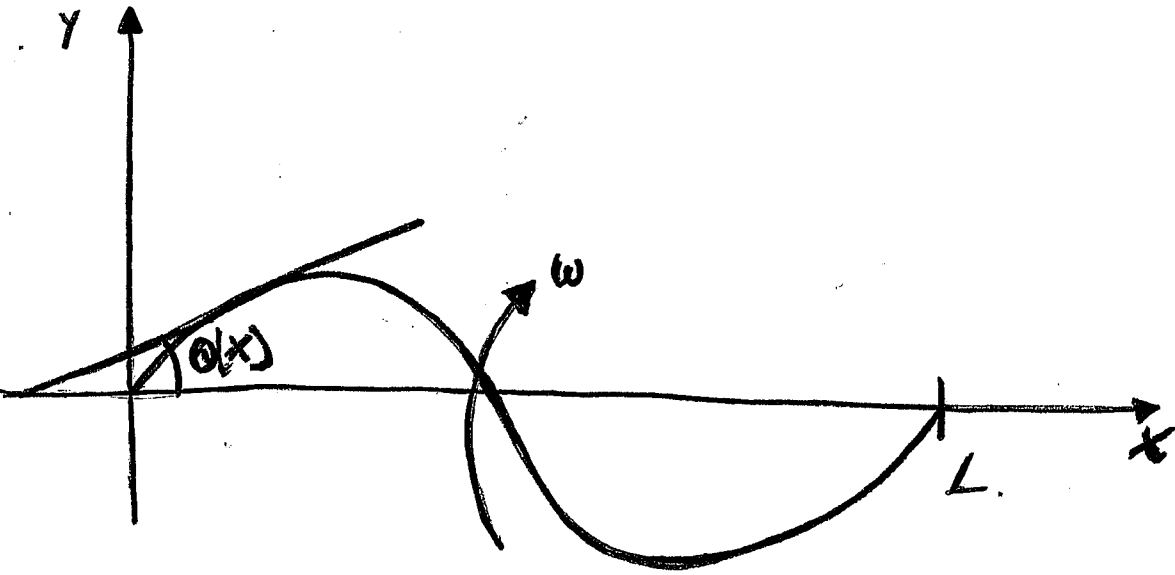


Fig. 1

Considero il problema esposto nella figura precedente.

Un cui si ha una fine ancorata nei punti  $x=0$  ed  $x=L$  che ruota con velocità costante  $\omega$  ed  $w$  (velocità angolare) attorno all'asse delle  $x$ .

L'obiettivo è quello di andare a scrivere una equazione differenziale tale da descrivere la dinamica del sistema in oggetto.

Al fine di poter andare a scrivere tale equazione differenziale dovremo fare delle opportune assunzioni da cui partire.

- a) La tensione sulla corda è tale per cui ogni forza di pregresso introdotta nel sistema è trascurabile rispetto alla tensione presente sulla fine.

- b) La tensione agisce lungo la tangente locale della corda ed essa ha una ampiezza costante pari a  $T$ ;
- c) Ogni momento, spostamento nella direzione dell'asse delle  $x$  è trascurabile;
- d) Gli effetti della forza di gravità sono trascurabili.
- e) Non vi sono attriti, né doriture alla resistenza dell'aria né doriture al fissaggio della corda ad i suoi bordi;
- f) Lo spessore della corda è trascurabile, mentre essa possiede una densità costante  $\rho$  (massa per unità di lunghezza);

Adesso ora viene "w" la velocità angolare della corda rispetto all'asse delle  $x$  e  $\theta(x)$  è l'angolo tangente che la corda forma sempre con l'asse delle  $x$  (nota bene  $\theta(x)$  è sempre una importante funzione nel problema in esame)

Analizziamo ora una sezione della fune  
 indicata in figura 1, ed andiamo a scrivere il bilancio  
 delle forze per tale sezione :

(2)

$T(x)$  = tensione  
 sulla corda.

Bilancio delle  
 forze in y

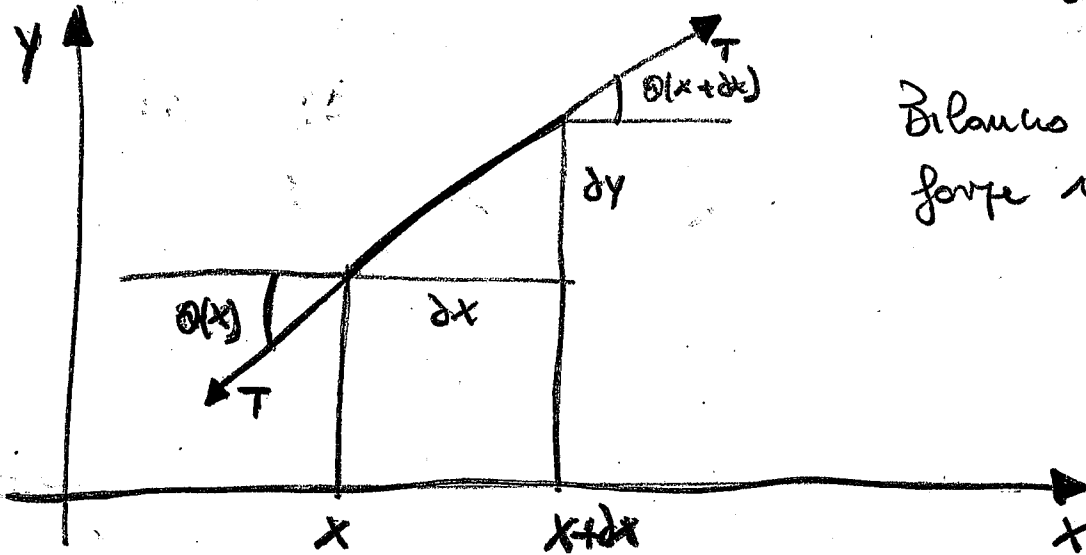


Figura 2.

La relazione per il bilancio delle forze  
 che otterremo sarà la seguente:

$$T \sin \theta(x+dx) - T \sin \theta(x) = -\rho \omega^2 y \sqrt{dx^2 + dy^2}$$

ora posso pensare di dividere il tutto per dx ed  
 andare a fare il limite della relazione  
 precedente e dire subito ed ottengo quanto

segue  $\Rightarrow$

$$\lim_{dx \rightarrow 0} \frac{T \sin \theta(x+dx) - T \sin \theta(x)}{dx} = - \frac{\rho w^2 y \sqrt{dx^2 + dy^2}}{dx}$$

$$T \frac{d}{dx} \{ \sin \theta(x) \} + \rho w^2 y \sqrt{1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2} = 0$$

definendo a tale proposito quanto segue ed  
 ora da cui  $\Rightarrow \frac{dy}{dx} = \tan \theta$ .

$$\sin \theta = \frac{dy}{dx} \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{-\frac{1}{2}}$$

infatti è come due ora che:

$$\frac{\tan \theta}{\sqrt{1 + \tan^2 \theta}} = \frac{\frac{\sin \theta}{\cos \theta}}{\sqrt{\frac{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta}{\cos^2 \theta}}} = \frac{\sin \theta}{1} = \sin \theta$$

da cui potrà scivere sostituendo: (valido pagina  
 2 batis)

$$T \frac{d^2 y}{dx^2} + \rho w^2 y \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{\frac{3}{2}} = 0 \quad (*)$$

l'equazione sopra ottenuta deve essere risolta  
 ponendo  $y(0) = y(l) = 0$  che costituiscono  
 le soluzioni ai bordi da imporre  
 tale equazione non ammette soluzioni  
 elementari a meno di quella banale  
 come  $y=0$ .

Abstraus:

② has

$$\sin \theta = \frac{dy}{dx} \left\{ 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right\}^{-\frac{1}{2}}$$

$$\frac{d \sin \theta}{dx} = \frac{d^2 y}{dx^2} \left\{ 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right\}^{-\frac{1}{2}} - \frac{1}{2} \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \left\{ 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right\}^{-\frac{3}{2}} \times \frac{d^2 y}{dx^2}$$

$$= \frac{d^2 y}{dx^2} \left[ \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{-\frac{1}{2}} - \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \left\{ 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right\}^{-\frac{3}{2}} \right]$$

che in terms trigonometric equivale a due  
ora che  $\Rightarrow$

$$= \frac{d^2 y}{dx^2} \left[ \frac{1}{\sqrt{1 + \tan^2 \theta}} - \frac{\tan^2 \theta}{\sqrt{(1 + \tan^2 \theta)^3}} \right] =$$

$$= \frac{d^2 y}{dx^2} \left[ \frac{1 + \cancel{\tan^2 \theta} - \cancel{\tan^2 \theta}}{(1 + \tan^2 \theta) \sqrt{1 + \tan^2 \theta}} \right]$$

$$= \frac{d^2 y}{dx^2} \left[ \frac{1}{(1 + \tan^2 \theta) \sqrt{1 + \tan^2 \theta}} \right]$$

$$= \frac{d^2 y}{dx^2} \left[ \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{\frac{3}{2}} \right]$$

da cui moltiplicando  
per  $\left[ 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right]^{\frac{3}{2}}$  ottengo  
la (\*)

overo segreto che ↓

$$T \frac{d}{dx} \left\{ \sin \theta(x) \right\} + \rho \omega^2 y \sqrt{1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2} = 0$$

$$T \frac{d^2 y}{dx^2} \left\{ \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{1/2} \right\} + \rho \omega^2 y \sqrt{1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2} = 0$$

$$T \frac{d^2 y}{dx^2} \left\{ \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{-1/2} \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{1/2} \right\} + \rho \omega^2 y \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{1/2} \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^{1/2} = 0$$

$$\Rightarrow \left[ T \frac{d^2 y}{dx^2} \left\{ 1 \right\} + \rho \omega^2 y \left( 1 + \left( \frac{dy}{dx} \right)^2 \right)^2 = 0 \right]$$

C.V.D.

Ricordando ora la porzione (c)

3

si potrà andare a scrivere ciò che segue ed avere a tale proposito  $\Rightarrow$

$\left| \frac{dy}{dx} \right| \ll 1$  e dunque potremo scrivere sulle coordinate

due segue  $\Rightarrow$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0$$

con  $y(0) = 0$   
 $y(l) = 0$

dove  $\lambda = \frac{p w^2}{T}$

Se cerchiamo una soluzione della forma

$y = A e^{mx}$  otteniamo  $m^2 + \lambda = 0$  e dunque

ora che  $m = \pm i \lambda^{\frac{1}{2}}$  e dunque la nostra

soluzione sarà la seguente e cioè:

$$y = A e^{i \lambda^{\frac{1}{2}} x} + B e^{-i \lambda^{\frac{1}{2}} x}$$

Ponendo ora le condizioni ai bordi

si ottiene ciò che segue  $\Rightarrow$



per  $y(0) = 0$

ora ora osserva che: ↓

$$y = A e^{i\lambda^{\frac{1}{2}}x} + B e^{-i\lambda^{\frac{1}{2}}x}$$

da cui ho che:  $y(0) = 0$

$$0 = A e^{i0} + B e^{-i0}$$

$$\Rightarrow -A = +B$$

ed ponendo  $y(l) = 0$  ora che:

$$\begin{aligned} -e^{i\lambda^{\frac{1}{2}}l} + e^{-i\lambda^{\frac{1}{2}}l} &= 0 \\ e^{i\lambda^{\frac{1}{2}}l} &= e^{-i\lambda^{\frac{1}{2}}l} \quad (*) \end{aligned}$$

ora posso scrivere più o meno che ↓

$$\lambda^{\frac{1}{2}} = \alpha + i\beta \quad (\text{questo sviluppando il problema})$$

equiponcando nella relazione precedente (\*)

parte reale ed immaginaria  $\Rightarrow$

$$e^{i(\alpha + i\beta)l} = e^{-i(\alpha + i\beta)l}$$

$$e^{i\alpha l - \beta l} = e^{-i\alpha l + \beta l}$$

da cui ho che:

$$e^{-\beta e + i d e} = e^{-\beta e} (\cos d e + i \sin d e) \quad (4)$$

$$e^{\beta e - i d e} = e^{\beta e} (\cos d e - i \sin d e)$$

$$\rightarrow (e^{-\beta e} - e^{\beta e}) \cos d e = 0 \quad (a)$$

$$(e^{-\beta e} + e^{\beta e}) \sin d e = 0 \quad (b)$$

Per la (a) possiamo avere ora due quanto segue  $\Rightarrow$

$$\text{or } (e^{-\beta e} - e^{\beta e}) = 0$$

$$\text{or } \cos d e = 0.$$

il che implica or  $\beta = 0$  or  $(*) d e = (n + \frac{1}{2}) \pi$   
per "n" intero.

Allo stesso modo per la (b) potremmo / dovremmo  
avere no due segue ed avere almeno due

$$(e^{-\beta e} + e^{\beta e}) \sin d e = 0$$

da cui ho ora che il caso (\*) lascia

la precedente supra soluzioni  $\Rightarrow$  che

$$\beta = 0 \text{ e dunque } (e^0 + e^0) \sin d e = 0$$

$$= 2$$

$$\boxed{2 \cdot \sin d e = 0}$$

e dopo d'ora avere

così che segue  $\Rightarrow$

$$\boxed{\sin d e = 0}$$

ma questo segue da

dite ora che  $\Rightarrow$

$$\boxed{d e = n \bar{\lambda}}$$

con "n" intero

e ricorre le posizioni precedenti in cui si dice

$$\text{che } \lambda^{\frac{1}{2}} = d + n \beta, \quad \beta = 0 \quad \lambda^{\frac{1}{2}} = d.$$

ed ho ora pensò che

$$\boxed{d e = n \bar{\lambda}}$$

e dopo

arriviamo anche alle

$$\boxed{\lambda^{\frac{1}{2}} = \frac{n \bar{\lambda}}{e}}$$

ed in termini di soluzioni

scriveremo  $\Rightarrow$

$$\boxed{y = A_n \left( e^{i \frac{n \bar{\lambda} x}{e}} - e^{-i \frac{n \bar{\lambda} x}{e}} \right) = 2i A_n \sin \left( \frac{n \bar{\lambda} x}{e} \right)}$$

Per ottenere y come usualmente vede scriviamo

$$\boxed{A_n = \frac{c_n}{2i}}$$

per cui  $c_n \in \mathbb{R}$  e quale  $c_i$

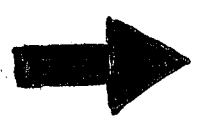
porterà a due:

$$\boxed{y = c_n \sin \left( \frac{n \bar{\lambda} x}{e} \right)}$$

per  $n = 1, 2, \dots$

arriviamo più per:

$$\boxed{n = 0}$$



$$\boxed{y = 0}$$

Il valore di  $\lambda$  per il quale c'è una soluzione non banale del problema,

che indichiamo ora  $\lambda = \frac{\mu^2 \pi^2}{e^2}$  sono detti

AUTOVALORI del problema ad i limiti

a cui corrispondono le funzioni

$y = \sin \lambda^{\frac{1}{2}} x$  dette AUTOFUNZIONI

Visto il fatto per cui le autofunzioni

sono legate ad "n" diremo che

si potranno definire delle autofrequenze

per cui il problema preso in esame ha

soluzione. Tali autofrequenze saranno le seguenti

e noi potremo dire ora che

$$\left[ \begin{array}{l} a) \lambda = \frac{p w^2}{T} \\ b) \lambda = \frac{\mu^2 \pi^2}{e^2} \end{array} \right]$$

$$w = \frac{\mu \pi}{e} \sqrt{\frac{T}{\rho}}$$

visto che  $\lambda = \frac{\rho w^2}{T}$  ed ora  $\lambda^{\frac{1}{2}} = w \sqrt{\frac{\rho}{T}}$

$$\text{ed ho che } \lambda^{\frac{1}{2}} = \frac{\mu \pi}{e} \quad \frac{\mu \pi}{e} = w \sqrt{\frac{\rho}{T}}$$

$$w = \frac{\mu \pi}{e} \sqrt{\frac{T}{\rho}}$$

AUTOFREQUENZE



Esistono infinite soluzioni, ma discrete

II CASO DI DATI ADI BORDI NON OMOGENEI

Consideriamo ancora il caso precedente o meglio  
 e l'esempio di ordini precedente in cui si  
 è presa in considerazione una "corda  
 rotante".

Radio, ora si suppone che ci sia una forza  
 esterna del tipo  $TF(x)$  agente verso l'assetto  
 il problema ad i bordi l'incognito sarà il  
 seguente  $\Rightarrow$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = F(x)$$

ed anzi posto ora  
 che  $y(0) = y(l) = 0$

si potrà risolvere la precedente utte lippando  
 il metodo di variazione delle costanti  
 il quale fornirà la seguente soluzione  
 ed ovvio ovvio ora quindi che

$$y(x) = A \cos \sqrt{\lambda} x + B \sin \sqrt{\lambda} x + \frac{1}{\sqrt{\lambda}} \int_0^x F(s) \sin \sqrt{\lambda} (x-s) ds$$

(#)

per soddisfare le condizioni al contorno  
 dovremo avere ciò che segue ed ovvio  
 $\Rightarrow$

la prima condizione è che si abbia ora 6  
 $y(0) = 0$  e dunque ho che

→  $A = 0$  per  $y(l) = 0$  anzitutto, invece,  
a scrivere quanto segue ⇒ (ricordando la #)

$y(l) = 0$  →

$$B \operatorname{sen} \lambda^{\frac{1}{2}} l + \frac{1}{\lambda^{\frac{1}{2}}} \int_0^l F(s) \operatorname{sen} \lambda^{\frac{1}{2}} (x-s) ds = 0 \quad (*)$$

nel caso in cui  $\lambda$  non è un autovalore  
si ha che  $\operatorname{sen} \lambda^{\frac{1}{2}} l \neq 0$  e dunque la (\*)  
possiede una unica soluzione scritta a  
partire da:

$$B = - \frac{1}{\lambda^{\frac{1}{2}} \operatorname{sen} \lambda^{\frac{1}{2}} l} \int_0^l F(s) \operatorname{sen} \lambda^{\frac{1}{2}} (x-s) ds.$$

sostituendo allora  $B$  nella (#) ho ottenuto

la mia soluzione.

Allo stesso modo posso inoltre a scrivere

così che segue nel caso in cui  $\lambda$  è  
un autovalore →

$\sin t^{\frac{1}{2}} e = 0$  ci sarà in tale caso una  
 soluzione per valori arbitrari di  $B$  data  
 come di seguito:

$$y(x) = B \sin t^{\frac{1}{2}} x + \frac{1}{t^{\frac{1}{2}}} \int_0^x F(s) \sin t^{\frac{1}{2}} (x-s) ds \quad (***)$$

purché si abbia ora che:

$$\int_0^e F(s) \sin t^{\frac{1}{2}} (e-s) ds = 0 \quad (***)$$

se ho che  $F(s)$  non soddisfa questo integrale  
essa non sarà una soluzione.

Questa situazione in cui si poteva più  
 essere o non essere una soluzione per  
 un problema ad i limiti è in contrasto  
 con quanto accade nel caso di analisi  
 del problema di Cauchy in cui data l'equazione  
 differenziale ordinaria ed allo stesso  
 tempo date le condizioni iniziali <sup>[soluzione]</sup> <sub>per Teo di</sub>  
 si hanno fissi oretti riportando <sup>Cauchy</sup>  
 tutto dell'analisi del problema precedente,  
 e non del problema della corda, possiamo  
 dire quanto segue  $\Rightarrow$

a) Nel caso di presenza di un termine forzante se ora  $w$  non è un'autofrequenza si avrà un'unica soluzione.

7

b) Nel caso in cui invece,  $w$  è un'autofrequenza e si ha allo stesso modo che il termine forzante soddisfa la condizione integrale (\*\*), ci sarà una soluzione ovvero la (\*\*\*) che è combinazione lineare della autofrequenza ed della risposta al termine forzante.

c) Nel caso in cui  $w$  è un'autofrequenza ed inoltre si ha ora duplice che il termine forzante non soddisfa la condizione (\*\*), allora si avrà che non si hanno soluzioni.

nota bene

Situazione di analisi molto diversa dai problemi di Cauchy (esposti a pagina 710)



### III CASO GENERALE DI PROBLEMA AI LIMITI

Si è visto nelle pagine precedenti come il caso di problema ad i limiti sia tale da poter non avere delle soluzioni.

Esaminiamo ora il caso generale di problema ad i limiti con termine forzante. Scriviamo allora l'equazione che segue ed avremo ho che ↓

$$\boxed{(p(x) y'(x))' + q(x) y(x) = f(x)} \quad (*) \quad \begin{array}{l} \text{con } y(a) = 0 \\ y(b) = 0 \end{array}$$

Se ho ora che  $u(x)$  è una soluzione di un problema omogeneo si potrà scrivere un'altra equazione ed avremo ⇒

$$\boxed{(p(x) u'(x))' + q(x) u(x) = 0} \quad \begin{array}{l} \text{con } u(a) = 0 \\ u(b) = 0 \end{array}$$

moltiplicando ora la (\*) per  $u(x)$  ed integrando nell'intervallo  $[a, b]$  si avrà allora ora che ↓

$$\boxed{\int_a^b u(x) \{ (p(x) y'(x))' + q(x) y(x) \} dx = \int_a^b u(x) f(x) dx} \quad (\#)$$

ed ora analizzando ad integrazione per parti si ottiene quanto segue ed avremo ⇒

$$\int_a^b u(x) (p(x) y'(x))' dx =$$

$$[u(x) p(x) y'(x)]_a^b - \int_a^b p(x) y'(x) u'(x) dx.$$

$$= - \int_a^b p(x) y'(x) u'(x) dx.$$

Assumendo che  $u(a) = 0$ ,  $u(b) = 0$ .

Integrando ancora per parti otteniamo un'altro caso che segue  $\rightarrow$

Parto da:

$$\begin{aligned}
 & - \int_a^b p(x) y'(x) u'(x) dx = \\
 & = - [p(x) u'(x) y(x)]_a^b + \int_a^b (p(x) u'(x))' y(x) dx \\
 & = \int_a^b (p(x) u'(x))' y(x) dx
 \end{aligned}$$

usando  $y(a) = y(b) = 0$ . Sostituendo questa ultima espressione nella (#) otteniamo ora dunque per cui  $\Rightarrow$

$$\int_a^b y(x) \{ (p(x) u'(x))' + q(x) u(x) \} dx = \int_a^b u(x) f(x) dx.$$

ed allora  $u(x)$  è una soluzione del problema omogeneo:

$$\int_a^b u(x) f(x) dx = 0$$

#### IV FUNZIONI DI GREEN

Risolviamo ora la seguente:

$$(p(x) y'(x))' + q(x) y(x) = f(x) \quad \text{con } y(a) = 0$$

$$y(b) = 0$$

Utilizzando il metodo di variazione delle costanti, da tale metodo otteniamo ora ciò che segue ed ovvio che  $\Rightarrow$

$$(*) \quad y(x) = A u_1(x) + B u_2(x) + \int_a^x \frac{f(s)}{W(s)} \{ u_1(s) u_2(x) - u_1(x) u_2(s) \} ds$$

In cui ho due  $u_1(x)$  ed  $u_2(x)$  sono soluzioni del problema omogeneo ed

$$W(x) = u_1(x) u_2'(x) - u_1'(x) u_2(x) \quad \text{è il Wronskiano}$$

della equazione omogenea.

9

Imponendo in tale caso le condizioni ad i  
limiti si potrà dire ora che  $\Rightarrow$

$$\text{ovvero } y(a) = 0 \quad y(b) = 0$$

e le impongo ottenendo che  $\downarrow$

$$A u_1(a) + B u_2(a) = 0$$

$$A u_1(b) + B u_2(b) = \int_a^b \frac{f(s)}{w(s)} \{u_1(b) u_2(s) - u_1(s) u_2(b)\} ds$$

Poiché ora  $u_1(a) u_2(b) \neq u_1(b) u_2(a)$ , possiamo  
risolvere questo sistema di equazioni ed  
andare a sostituire il risultato nella

(\*) ottenendo ora perciò

$$y(x) = \int_a^b \frac{f(s)}{w(s)} \frac{\{u_1(b) u_2(s) - u_1(s) u_2(b)\} \{u_1(a) u_2(x) - u_1(x) u_2(a)\}}{u_1(a) u_2(b) - u_1(b) u_2(a)} ds$$

$$+ \int_a^x \frac{f(s)}{w(s)} \{u_1(s) u_2(x) - u_1(x) u_2(s)\} ds \quad (**)$$

Questo tipo di soluzione formalmente corretta  
non è molto comoda da usare.

Al fine di migliorare la precedente

si può ora notare che le funzioni definite come:

$$v_1(x) = u_1(a)u_2(x) - u_1(x)u_2(a) \quad \text{ed}$$

$$v_2(x) = u_1(b)u_2(x) - u_1(x)u_2(b) \quad \text{che appaiono}$$

nella (\*\*\*) come prodotto. Sono delle combinazioni lineari delle soluzioni del problema omogeneo e dunque sono a loro volta soluzioni del problema omogeneo. Esse soddisfanno a loro volta le condizioni al contorno, ovvero ho che  $v_1(a) = v_2(b) = 0$ . Viste le condizioni appena fatte ho quindi ora almeno una soluzione per il problema non-omogeneo del tipo seguente ed ovvio  $\Rightarrow$

$$y(x) = \int_a^b f(s) G(x,s) ds$$

da qui abbiamo a che dire di nuovo ora ciò che segue  $\rightarrow$

dove scriviamo anche così che segue

$$y(x) = \int_a^b f(s) G(x,s) ds$$

dove scriviamo ora che:

$$G(x,s) = \begin{cases} v_1(s) v_2(x) = G_<(x,s) & \text{per } a \leq s < x \\ v_1(x) v_2(s) = G_>(x,s) & \text{per } x < s \leq b \end{cases}$$

Le funzioni  $G(x,s)$  sono note come funzioni di Green per problemi ad i limiti.

Dalla definizione si erica in modo chiaro ora quindi che  $G$  è continua in  $s=x$  ed anche ora che  $y(a)=0$  ed  $y(b)=0$  infatti, si avrà a tale proposito così che segue ed ora potremo dire che

$$G_>(a,s) = v_1(x) v_2(s)$$

ora ho che  $v_1(x) = u_1(a) u_2(x) - u_1(x) u_2(a)$

$$v_1(a) = u_1(a) u_2(a) - u_1(a) u_2(a) = 0$$

ma ho ora quindi che  $\Rightarrow$

$$G_>(e,s) = 0$$

e da qui anche a due ora che  $\Rightarrow$ .

$$y(a) = \int_a^b G_2(a, s) f(s) ds = 0$$

Calcolando ora la derivata parziale della precedente rispetto ad  $x$ , si troverà dunque la seguente e così potremo dire  $\Rightarrow$

$$G_x(x, s=x^-) - G_x(x, s=x^+) =$$

identità di  
Abel  $\int_a^x g(s) ds$   
 $W = C e^{-\int_a^x p(s) ds}$

$$v_1(x) v_2'(x) - v_1'(x) v_2(x) = W = \frac{C}{p(x)}$$

Per questa ultima espressione dobbiamo ora vedere il legame con  $y(x)$  ed andare a trovare il valore di  $C$  nella precedente. Per fare questo, assumiamo la  $y(x)$  come segue ed orrolo dicendo anche ora quanto segue  $\Rightarrow$

$$y(x) = \int_a^x G_1(x, s) f(s) ds + \int_x^b G_2(x, s) f(s) ds$$

di funzionando ora sotto il segno di integrale otteniamo di nuovo  $\Rightarrow$

$$y'(x) = \int_a^x G_{<,x}(x,s) f(s) ds + \cancel{G_{<(x,x)} f(x)} +$$

$$\int_x^b G_{>,x}(x,s) f(s) ds - \cancel{G_{>(x,x)} f(x)}$$

Viste le proprietà di continuità delle funzioni di Green posso semplificare i termini sopra indicati e riscrivere il tutto come segue ed avere così qualcosa che ↓

$$y'(x) = \int_a^x G_{<,x}(x,s) f(s) ds + \int_x^b G_{>,x}(x,s) f(s) ds$$

$$= \int_a^x v_1(s) v_{2x}(x) f(s) ds + \int_x^b v_{1x}(x) v_2(s) f(s) ds$$

$$y'(x) = \int_a^x v_1(s) v_{2x}(x) f(s) ds + \int_x^b v_{1x}(x) v_2(s) f(s) ds$$

ed allora potrà scrivere anche così che segue ed

ossia: → ↓

$$(py')' = \int_a^x v_1(s) (pv_{2x})_x f(s) ds + p(x) v_{1x}(x) v_{2x}(x) f(x)$$

$$+ \int_x^b (pv_{1x})_x v_2(s) f(s) ds - p(x) v_{1x}(x) v_2(x) f(x)$$



$$= \int_a^x v_1(s) (p v_{1x})_x f(s) ds + \int_x^b (p v_{1x})_x v_2(s) f(s) ds + C f(x) \quad (\#\#)$$

usando la definizione data ora per la  $C$ .

Sostituendo la  $(\#\#)$  nella equazione differenziale

$$(p y')' + q y = f \quad \text{otteniamo}$$

$$\int_a^x v_1(s) (p v_{1x})_x f(s) ds + \int_x^b (p v_{1x})_x v_2(s) f(s) ds + C f(x)$$

$$+ q(x) \left\{ \int_a^x v_1(s) v_2(x) f(s) ds + \int_x^b v_1(x) v_2(s) f(s) ds \right\} = f(x)$$

Poiché ora  $v_1(x)$  ed  $v_2(x)$  sono soluzioni del problema omogeneo, i termini integrali si annullano e se scegliamo  $C=1$  la nostra rappresentazione sarà una soluzione per l'equazione differenziale in esame.

Esempio:

Consideriamo il problema ad i limiti  
scritto come di seguito  $\Rightarrow$

Esempio:

(12)

$$y''(x) - y(x) = f(x) \quad \text{con} \quad y(0) = y(1) = 0$$

Una soluzione del problema omogeneo è la seguente e usè:

$$\begin{aligned} y''(x) - y(x) &= 0 \\ x^2 - 1 = 0 &\Rightarrow x = \pm 1. \end{aligned}$$

e dunque ho ora due le soluzioni del problema saranno le seguenti e usè:  $e^{-x}$ ,  $e^x$

Ora una appropriata combinazione di queste ultime soddisfa  $v_1(0) = v_2(1) = 0$  con

$$v_1(x) = A \operatorname{sech} x = A \frac{e^x - e^{-x}}{2} \quad \left[ \operatorname{sech}(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2} \right]$$

$$v_2(x) = B \operatorname{sech}(1-x) = \frac{B e^{(1-x)} - e^{-(1-x)}}{2} =$$

che ci portano a scrivere le funzioni di Green come segue e usè dunque ora che

$$G(x,s) = \begin{cases} AB \operatorname{sech}(1-x) \operatorname{sech} s & \text{per } 0 \leq s < x \\ AB \operatorname{sech}(1-s) \operatorname{sech} x & \text{per } x < s \leq 1 \end{cases}$$

che è continua in  $s=x$ . In aggiunta avremo

ora che  $\rightarrow$

$$G_x(x, s=x^-) - G_x(x, s=x^+) =$$

$$= -AB \cosh(1-x) \sinh x - AB \sinh(1-x) \cosh x =$$

$$-AB [\cosh 1 \cosh x \sinh x + \sinh x \sinh 1 - \sinh 1 \cosh^2 x - \sinh x \cosh 1 \cosh x]$$

$$= -AB \sinh 1$$

Allora ho che  $p(x) = 1$   $AB = \frac{-1}{\sinh 1}$

Le funzioni verde di Green saranno queste e così ho che ↓

$$G(x,s) = \begin{cases} -\frac{\sinh(1-x) \sinh s}{\sinh 1} & \text{per } 0 \leq s < x \\ -\frac{\sinh(1-s) \sinh x}{\sinh 1} & \text{per } x < s \leq 1 \end{cases}$$

Le soluzioni del problema ai limiti non omogeneo potrà essere scritta allora come di seguito

⇒

$$y(x) = - \int_0^x f(s) \frac{\sinh(1-x) \sinh s}{\sinh 1} ds - \int_x^1 f(s) \frac{\sinh(1-s) \sinh x}{\sinh 1} ds$$

# IDENTITÀ DI ABEL

2) Data una equazione differenziale ordinaria  
lineare del secondo ordine

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + p(x) \frac{dy}{dx} + q(x) y = 0$$

inducendo ora che:

$$W(x) = C_1 e^{-\int_0^x p(\xi) d\xi}$$

dove  $W(x)$  è il  
Wronskiano di  
due soluzioni l.i.  
della eq. diff.

Dim.:

Siano ora  $y_1$  ed  $y_2$  due soluzioni l.i.

dell'eq. differenziale

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

Il Wronskiano delle due funzioni è definito come

$$W(x) = y_1' y_2 - y_1 y_2'$$

Derivando ora che ↓

$$W'(x) = y_1'' y_2 + y_1' y_2' - y_1' y_2' - y_2'' y_1 \Rightarrow$$

$$W'(x) = y_1'' y_2 - y_1 y_2''$$

Se risolvo rispetto ad  $y''$  l'equazione differenziale ovunque ottengo ora che ↓

$$y'' = -p(x)y' - q(x)y$$

Sostituendo questo risultato in  $w'(x)$  ottengo ora

che ⇒

$$w'(x) = (-p(x)y_1' - q(x)y_1)y_2 - y_1(-p(x)y_2' - q(x)y_2)$$

$$\Rightarrow -p(x)y_1'y_2 - \cancel{q(x)y_1y_2} + p(x)y_1y_2' + \cancel{y_1y_2q(x)}$$

$$\Rightarrow -p(x)(y_1'y_2 - y_1y_2')$$

$w'(x) = -p(x)w(x)$  ⇔ Eq. differenziale lineare del primo ordine.

↓ da cui ottengo che:

$$\frac{dw}{w} = -p(x)dx$$

$$\ln\left(\frac{w(x)}{w(0)}\right) = -\int_0^x p(\xi) d\xi$$

$$\Rightarrow w(x) = \underbrace{w(0)}_{=C_1} \exp\left(-\int_0^x p(\xi) d\xi\right)$$

c.v.d.

Recorramos:

$$(pY')' + qY = f.$$

$$\Rightarrow pY'' + p'Y' + qY = f.$$

Considero a equação associada

$$pY'' + p'Y' + qY = 0, \quad \text{da qual segue}$$

$$\Rightarrow Y'' + \frac{p'}{p}Y' + \frac{q}{p}Y = 0.$$

Recordando a identidade de Abel como se segue ↓

$$W(x) = W(0) e^{-\int_0^x \frac{p'}{p} dt}.$$

e da qual segue que:

$$\int_0^x \frac{p'}{p} dt = \ln p(x) \Big|_0^x = \ln p(x) - \ln p(0)$$

e dunque tem-se que

$$W(x) = W(0) e^{-\ln p(x) + \ln p(0)} \quad \text{da qual}$$

$$W(x) = \frac{W(0) e^{\ln p(0)}}{e^{\ln p(x)}} = \frac{C}{p(x)}$$

C.V.D.