

**Analisi a più variabili:**

**Equazioni differenziali**

**Definizione (Equazione ordinaria):**

Dato un aperto connesso  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^{n+2} = (\mathbb{R}_{tempo} \times \mathbb{R}_{funzione} \times \mathbb{R}_{derivate}^n)$

Un'equazione ordinaria è data da  $F(t, u(t), u'(t), \dots, u^{(n)}(t)) = 0$  con  $F: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  continua.

La soluzione è data da  $u(t): I \rightarrow \mathbb{R} \mid u(t) \in C^n(I)$  e che soddisfi l'equazione  $\forall t \in I \subseteq_{aperto} \mathbb{R}$

**Definizione (Forma normale):**

Sia  $\omega \subseteq \mathbb{R}^{n+1}$  aperto e  $G: \omega \rightarrow \mathbb{R}$  continua ; l'equazione è in forma normale se :

$$u^{(n)}(t) = G(t, u(t), \dots, u^{(n-1)}(t)); \forall t \in I$$

**Definizione (Sistema di equazioni ordinarie di ordine 1):**

Se  $\vec{u}(t) = \begin{pmatrix} u(t) \\ \vdots \\ u^{(n-1)}(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$  si chiama sistema di equazioni ordinarie di ordine 1:

$$\vec{u}'(t) = f(t, \vec{u}); t \in I$$

**Definizione (Sistema autonomo):**

Si dice che il sistema è autonomo se  $f$  non dipende da  $t$ .

**Definizione (Problema di Cauchy).**

Un problema di Cauchy è definito da:

$$\begin{cases} u'(t) = f(t, u(t)) \\ u(t_0) = u_0 \end{cases}; J = \{y \mid |y - y_0| < b\}; I = \{t \mid |t - t_0| < a\}; f: I \times J \rightarrow \mathbb{R}^n$$

**Soluzione integrale di un problema di Cauchy (D1 ; A.57):**

$u \in C^1(I, \mathbb{R}^n)$  è soluzione del problema di Cauchy precedente  $\leftrightarrow$

$$\forall t \in I \quad u(t) = u_0 + \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds$$

**Teorema di Cauchy (D2 ; A.57 ; 2.17):**

Sia  $f: I \times J \rightarrow \mathbb{R}^n$  continua e lipschitziana (Ossia  $\exists L > 0 \mid \|f(t, u) - f(t, v)\| \leq L\|u - v\|; t \in I; u, v \in J$ ) allora:

$\exists T > 0, \exists y(t): (t_0 - T, t_0 + T) \rightarrow \mathbb{R}^n$  di classe  $C^1$  unica soluzione del problema di Cauchy.

**Lemma di Gronwall (D3 ; A.59 ; 2.20) in forma integrale:**

Sia  $V \in C([0, T])$  ;  $\varphi \in C([0, T])$  con  $V, \varphi \geq 0$ , allora  $V(t) \leq A + \int_0^t \varphi(s)V(s)ds \rightarrow V(t) \leq Ae^{\int_0^t \varphi(s)ds}$

**Conseguenza:**

Se  $y(t) ; \tilde{y}(t) \in C([t_0 - a, t_0 + a], \mathbb{R}^n)$  vale:

$$y(t) - \tilde{y}(t) = \int_{t_0}^t (f(s, y(s)) - f(s, \tilde{y}(s))) ds$$

$$V(t) = \|y(t) - \tilde{y}(t)\| \leq \int_{t_0}^t \|f(s, y(s)) - f(s, \tilde{y}(s))\| ds \leq^{lip} L \int_{t_0}^t V(s) ds \rightarrow^{Gronwall}$$

$$V(t) \leq 0 \leftrightarrow y(t) = \tilde{y}(t)$$

**Teorema di prolungamento (D4 ; A.60 ; 2.29):**

Ipotesi di Cauchy:

$f$  continua in  $I \times J$

$$\exists L \mid \|f(t, y) - f(t, \tilde{y})\| \leq L\|y - \tilde{y}\|$$

Vale:

$$\exists T_{\max}, \exists u(t) \in C([t_0 - T, t_0 + T_{\max}], \mathbb{R}^n) \mid \lim_{t \rightarrow T_{\max}} u(t) \in \partial J$$

Oppure:

$$u \in C([t_0 - T, t_0 + a], \mathbb{R}^n)$$

**Disuguaglianza di Young:**

$$A^{1-a} B^a \leq (1-a)A + aB ; \forall a \in ]0,1[$$

**Definizione (Sistema differenziale):**

$$\begin{cases} u'(t) = A(t)u(t) \\ u(0) = u_0 \end{cases} \text{ con } A(t) = \begin{pmatrix} a_{11}(t) & a_{1n}(t) \\ a_{n1}(t) & a_{nn}(t) \end{pmatrix}$$

**Lemma della soluzione (D5 ; A.63 ; 2.54):**

$\forall u_0 \in \mathbb{R}^n ; \exists u \in C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$  soluzione del sistema differenziale.

**Definizione (Wronskiano):**

Vogliamo determinare  $f_i$  |  $\begin{cases} f_i'(t) = A(t)f_i(t) \\ f_i(0) = e_i \end{cases}$ , detta  $\phi(t) = (f_1(t) \mid \dots \mid f_n(t))$  e detto Wronskiano

( $W$ ) il determinante di  $\phi(t)$  allora:

$f_i$  indipendenti  $\leftrightarrow$  Wronskiano diverso da 0

**Osservazione (Determinante) (D6 ; A.64 ; 2.56):**

$$A \in M_n \rightarrow \det(I + \varepsilon A) = 1 + \varepsilon \operatorname{tr}(A) + O(\varepsilon) \rightarrow \det e^A = e^{\operatorname{tr}(A)}$$

**Lemma di Liouville (D7 ; A.64 ; 2.57):**

$$W'(t) = \operatorname{tr}(A(t))W(t)$$

**Osservazione (D8 ; A.66 2.58):**

Se  $u'(t) = A(t)u(t)$  le soluzioni sono tutte e sole della forma  $\sum c_i f_i(t)$

Se  $u'(t) = A(t)u(t) + b(t)$  le soluzioni sono tutte e sole della forma  $\sum c_i(t) f_i(t)$

**Metodo di variazioni delle costanti arbitrarie (D9 ; A.67 ; 2.59):**

Dato il sistema differenziale:

$$\begin{cases} u'(t) = A(t)u(t) + F(t) \\ u(0) = u_0 \end{cases}$$

Siano  $f_i(t)$  le soluzioni dei sistemi associati:

$$\begin{cases} f_i'(t) = A(t)f_i(t) + F(t) \\ f_i(0) = e_i \end{cases}$$

Allora ogni soluzione  $u$  del sistema originario è della forma  $u(t) = \sum c_i(t) f_i(t)$  con  $\sum f_i c_i'(t) = F(t)$

**Definizione (Punto stazionario o di equilibrio):**

Dato  $u'(t) = f(u(t))$  si dice punto di equilibrio  $u^*$  |  $f(u^*) = 0$

**Principio del confronto (D10 ; 2.34):**

**Lemma 3.6.1.** (Principio di confronto) Siano

$$y(t); Y(t) : [t_0, t_1] \rightarrow V \subseteq \mathbb{R}$$

funzioni derivabili,

$$f, F : [t_0, t_1] \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

funzioni continue, con

$$f(t, y) < F(t, y), \quad \forall (t, y) \in [t_0, t_1] \times V \quad (3.6.48)$$

tali che:

$$y'(t) = f(t, y(t)), \quad \forall t \in [t_0, t_1], \quad (3.6.49)$$

$$Y'(t) = F(t, Y(t)), \quad \forall t \in [t_0, t_1]. \quad (3.6.50)$$

Se

$$y(t_0) \leq Y(t_0) \quad (3.6.51)$$

allora

$$y(t) < Y(t) \quad (3.6.52)$$

per ogni  $t \in (t_0, t_1)$

**Teorema di stabilità asintotica (D11 ; A.71):**

