

# Complementos de Análise Matemática

PARTE I - EDOs

Equações Lineares de Ordem  $n$

Maria Joana Soares

Ricardo Severino

MIECivil

setembro 2011



## Equações Lineares de Ordem $n$

Considere-se uma equação linear de ordem  $n$ , isto é, uma equação da forma

$$a_n(x)y^{(n)}(x) + a_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_1(x)y'(x) + a_0(x)y(x) = b(x)$$

- Se  $a_n, a_{n-1}, \dots, a_1, a_0$  são constantes, a equação diz-se **de coeficientes constantes**.
- Se  $b(x) = 0$ , a equação diz-se **homogénea**.

**Nota:** No que se segue, supomos que as funções  $a_i$  e  $b$  são contínuas num certo intervalo  $I$  e que  $a_n(x) \neq 0$  em  $I$ .

Dividindo ambos os membros da equação por  $a_n(x)$  obtém-se uma equação na forma (dita **forma normalizada**):

$$y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = g(x)$$

# Existência e Unicidade de Solução de PVI

Começamos por enunciar o seguinte importante teorema.

## Teorema

Sejam  $p_0, \dots, p_{n-1}$  e  $g$  funções contínuas num certo intervalo aberto  $I$  de  $\mathbb{R}$  e seja  $x_0$  um ponto desse intervalo. Então, para qualquer escolha das constantes  $y_0, \dots, y_{n-1}$ , existe uma e uma só solução (definida em  $I$ ) do seguinte problema de valores iniciais:

$$\left\{ \begin{array}{l} y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \dots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = g(x) \\ y(x_0) = y_0 \\ y'(x_0) = y_1 \\ \vdots \\ y^{(n-1)}(x_0) = y_{n-1} \end{array} \right.$$

# Operador diferencial linear

Considere-se o **operador diferencial**<sup>1</sup>  $L$  definido por:

$$L[y] := y^{(n)} + p_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + p_1y' + p_0y$$

(com  $p_0, \dots, p_{n-1}$  e  $g$  funções contínuas num certo intervalo aberto  $I$  de  $\mathbb{R}$ ).<sup>2</sup> Facilmente se verifica (basta usar propriedades conhecidas das derivadas) que este operador é linear, i.e., que:

$$L[y_1 + y_2] = L[y_1] + L[y_2]$$

$$L[cy] = cL[y], \quad c \in \mathbb{R}.$$

---

<sup>1</sup>Um operador é simplesmente uma função entre espaços vectoriais.

<sup>2</sup>Este operador está definido no espaço vectorial das funções com derivadas contínuas até à ordem  $n$  no intervalo  $I$ , para a adição de funções e multiplicação de uma função por um escalar usuais.



## Equação homogênea

Consideramos agora o caso especial de a equação dada ser **homogênea**, isto é, ser da forma  $y^{(n)} + p_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + p_1y' + p_0y = 0$ . O seguinte teorema é uma consequência imediata da linearidade do operador  $L$ .

### Teorema

Se  $y_1, y_2, \dots, y_m$  são soluções da equação homogênea

$$L[y] := y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \dots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = 0, \quad (1)$$

então qualquer combinação linear  $C_1 y_1 + C_2 y_2 + \dots + C_m y_m$  dessas funções também é solução da equação.

**Dem:** Ao cuidado dos alunos.



Suponhamos que temos  $n$  soluções  $y_1, y_2, \dots, y_n$  da equação de ordem  $n$  homogênea

$$L[y] := y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \dots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = 0,$$

definidas num certo intervalo  $I$ .

### Questão

Será que **toda** a solução dessa equação, no intervalo  $I$ , é uma combinação linear dessas funções, ou seja, é da forma

$$C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + \dots + C_n y_n(x),$$

para determinadas constantes?

### Resposta

**Sim**, se as  $n$  funções  $y_1, \dots, y_n$  forem **linearmente independentes** em  $I$ .

# Funções linearmente independentes

## Relembre:

Dadas  $m$  funções  $f_1, f_2, \dots, f_m$  definidas num certo intervalo  $I$ , elas dizem-se linearmente independentes em  $I$ , se

$$C_1 f_1(x) + C_2 f_2(x) + \dots + C_m f_m(x) = 0, \quad \forall x \in I \Rightarrow C_1 = C_2 = \dots = C_m = 0.$$

Caso contrário, as funções dizem-se linearmente dependentes em  $I$ . Assim,  $f_1, f_2, \dots, f_m$  são linearmente dependentes em  $I$  se existirem constantes  $C_1, C_2, \dots, C_m$  **não todas nulas** tais que

$$C_1 f_1(x) + C_2 f_2(x) + \dots + C_m f_m(x) = 0, \quad \forall x \in I.$$



## Exemplos:

- ① As funções  $f_1(x) = 1$ ,  $f_2(x) = x$  e  $f_3(x) = x^2$  são linearmente independentes em  $\mathbb{R}$ .

Suponhamos que  $C_1f_1(x) + C_2f_2(x) + C_3f_3(x) = 0, \forall x \in \mathbb{R}$ , ou seja que  $C_1 + C_2x + C_3x^2 = 0, \forall x \in \mathbb{R}$ . Isto significa que o polinómio

$P(x) = C_1 + C_2x + C_3x^2$  é identicamente nulo, pelo que os seus coeficientes têm de ser iguais a zero, isto é, temos de ter  $C_1 = C_2 = C_3 = 0$ . Vemos assim que

$$C_1f_1(x) + C_2f_2(x) + C_3f_3(x) = 0, \forall x \in \mathbb{R} \Rightarrow C_1 = C_2 = C_3 = 0,$$

o que significa que as funções são, de facto, linearmente independentes em  $I = \mathbb{R}$ .

- ② As funções  $g_1(x) = x$ ,  $g_2(x) = 3x$  e  $g_3(x) = x^2$  são linearmente dependentes em  $\mathbb{R}$ .

Basta notar que temos  $3g_1(x) - g_2(x) + 0g_3(x) = 0, \forall x \in \mathbb{R}$ .

- ③ As funções  $h_1(x) = \sin 2x$  e  $h_2(x) = \sin x \cos x$  são linearmente dependentes em  $\mathbb{R}$ .  
(Prove!)





## Definição

Dadas  $n$  funções  $f_1, f_2, \dots, f_n$  deriváveis até à ordem  $n - 1$  (num certo intervalo  $I$ ), chama-se Wronskiano destas  $n$  funções e denota-se por  $W[f_1, f_2, \dots, f_n](x)$  (ou, por vezes, simplesmente por  $W(x)$ ) a função definida, para  $x \in I$ , por

$$W[f_1, f_2, \dots, f_n](x) = \det \begin{pmatrix} f_1(x) & f_2(x) & \cdots & f_n(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & \cdots & f_n'(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_2^{(n-1)}(x) & \cdots & f_n^{(n-1)}(x) \end{pmatrix}.$$

Pode provar-se o seguinte resultado, que pode ser útil para testar se certas soluções de uma equação diferencial são ou não linearmente independentes.



## Teorema

Considere-se a equação diferencial linear homogênea

$$y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = 0,$$

com  $p_i$  funções contínuas num certo intervalo  $I$ . Se  $y_1, y_2, \dots, y_n$  são  $n$  soluções dessa equação, definidas em  $I$ , então  $y_1, y_2, \dots, y_n$  são linearmente independentes em  $I$  se e só se  $W[y_1, y_2, \dots, y_n](x_0) \neq 0$ , para algum  $x_0 \in I$ .

**Nota:** A condição suficiente deste teorema, isto é,

$$\exists x_0 \in I : W[y_1, y_2, \dots, y_n](x_0) \neq 0 \Rightarrow y_1, \dots, y_n \text{ linearmente independentes}$$

é válida para quaisquer funções (suficientemente diferenciáveis) definidas em  $I$ .



## Observação importante

Pode mostrar-se que os seguintes conjuntos de funções são formados por funções linearmente independentes em  $\mathbb{R}$ :

- $\{1, x, \dots, x^n\}, n \in \mathbb{N}$
- $\{1, \sin x, \cos x, \sin 2x, \cos 2x, \dots, \sin nx, \cos nx\}, n \in \mathbb{N}$
- $\{e^{\alpha_1 x}, e^{\alpha_2 x}, \dots, e^{\alpha_n x}\}, \alpha_i$  constantes distintas
- $\{\sin x, \cos x, x \sin x, x \cos x, \dots, x^n \sin x, x^n \cos x\}, n \in \mathbb{N}$



O seguinte teorema (cuja demonstração omitimos) caracteriza as soluções de uma equação linear de ordem  $n$  homogénea.

### Teorema

Considere-se uma equação diferencial linear de ordem  $n$ , homogénea

$$L[y] := y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + p_1(x)y'(x) + p_0(x)y(x) = 0, \quad (2)$$

com  $p_i$  funções contínuas num certo intervalo aberto  $I$  de  $\mathbb{R}$ . Então:

- 1 essa equação admite  $n$  soluções linearmente independentes em  $I$ ;
- 2 sendo  $y_1, y_2, \dots, y_n$ ,  $n$  soluções linearmente independentes dessa equação, toda a solução dessa equação (no intervalo  $I$ ) é da forma

$$y(x) = C_1y_1(x) + C_2y_2(x) + \cdots + C_ny_n(x), \quad (3)$$

com  $C_1, C_2, \dots, C_n \in \mathbb{R}$ .



- Se  $y_1, y_2, \dots, y_n$  forem  $n$  soluções linearmente independentes da equação linear de ordem  $n$  homogênea,  $L[y] = 0$ , dizemos que formam um **conjunto fundamental** de soluções dessa equação.
- Nesse caso, dizemos que  $y(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + \dots + C_n y_n(x)$  com  $C_1, C_2, \dots, C_n$  constantes arbitrárias em  $\mathbb{R}$ , é a **solução geral** dessa mesma equação.

### Exemplo

- As funções  $y_1(x) = \cos x$  e  $y_2(x) = \sin(x)$  são soluções da equação diferencial  $y''(x) + y(x) = 0$ , em  $I = \mathbb{R}$ . (Verifique!)
- Para vermos se são linearmente independentes, podemos formar o seu Wronskiano e ver se ele é diferente de zero para algum  $x_0 \in \mathbb{R}$ . Temos

$$W[y_1, y_2](x) = \det \begin{pmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{pmatrix} = \sin^2 x + \cos^2 x = 1 \neq 0, \forall x \in \mathbb{R}.$$

Logo, as funções são linearmente independentes em  $\mathbb{R}$ .

- As funções  $y_1(x) = \cos x$  e  $y_2(x) = \sin x$  formam, portanto, um conjunto fundamental de soluções da equação diferencial  $y''(x) + y(x) = 0$  e a solução geral dessa equação é:  $y(x) = C_1 \cos x + C_2 \sin x$ ,  $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$ .

# Equações Lineares Homogéneas de Coeficientes Constantes

Consideremos agora o caso de termos uma equação linear de ordem  $n$ , homogénea e de coeficientes constantes, i.e. uma equação da forma

$$L[y] := a_n y^{(n)}(x) + a_{n-1} y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_0 y(x) = 0, \quad (4)$$

com  $a_0, \dots, a_n$  constantes e  $a_n \neq 0$ .

Relembrando o que acontece quando derivamos sucessivamente a função  $y(x) = e^{rx}$ , faz sentido procurar soluções da equação (4) que sejam da forma  $e^{rx}$ !



Para  $y = e^{rx}$ , tem-se

$$\begin{aligned}L[e^{rx}] &= a_n r^n e^{rx} + a_{n-1} r^{n-1} e^{rx} + \cdots + a_1 r e^{rx} + a_0 e^{rx} \\ &= e^{rx} (a_n r^n + a_{n-1} r^{n-1} + \cdots + a_1 r + a_0) \\ &= e^{rx} P(r),\end{aligned}$$

onde

$$P(r) = a_n r^n + a_{n-1} r^{n-1} + \cdots + a_1 r + a_0$$

Vemos, assim que

$$\begin{aligned}e^{rx} \text{ é solução da equação } L[y] = 0 &\iff L[e^{rx}] = 0 \\ &\iff e^{rx} P(r) = 0 \\ &\iff P(r) = 0\end{aligned}$$



# Equação caraterística

## 1 O polinómio

$$P(r) = a_n r^n + a_{n-1} r^{n-1} + \cdots + a_1 r + a_0$$

é chamado **polinómio caraterístico** da equação diferencial

$$a_n y^{(n)}(x) + a_{n-1} y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_0 y(x) = 0$$

- 2 A equação  $P(r) = 0$  é chamada **equação caraterística** dessa mesma equação.





# Resultados sobre equações polinomiais

## Relembre:

- 1 Uma equação polinomial de grau  $n$  admite  $n$  raízes (contando multiplicidades), as quais podem ser reais ou complexas.
- 2 Sendo os coeficientes da equação números reais, as raízes complexas ocorrem em pares conjugados (i.e., se  $\alpha + \beta i$  é uma raiz, então  $\alpha - \beta i$  também é uma raiz).
- 3 Para equações de grau superior a 4 não há fórmulas para determinar raízes<sup>3</sup> → encontrar algumas raízes por tentativas e usar a Regra de Ruffini!

---

<sup>3</sup>E para equações do 3º e 4º graus, as fórmulas existentes são complicadas!



De seguida, vamos considerar uma equação diferencial linear de ordem  $n$ , homogénea e de coeficientes constantes

$$a_n y^{(n)}(x) + a_{n-1} y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = 0 \quad (5)$$

e discutir a forma da sua solução geral, em função do comportamento das raízes da respetiva equação característica

$$P(r) := a_n r^n + a_{n-1} r^{n-1} + \cdots + a_1 r + a_0 = 0. \quad (6)$$



# I. Raízes não repetidas

## (A) Raízes reais

Se a equação característica  $P(r) = 0$  admite  $n$  raízes reais distintas  $r_1, r_2, \dots, r_n$ , então as  $n$  funções

$$y_1(x) = e^{r_1x}, y_2(x) = e^{r_2x}, \dots, y_n(x) = e^{r_nx}$$

são soluções da equação diferencial.

Além disso, pode mostrar-se que tais funções são linearmente independentes em  $\mathbb{R}$ .

Assim sendo, podemos concluir que, neste caso, a solução geral da equação diferencial (5) é

$$y(x) = C_1 e^{r_1x} + C_2 e^{r_2x} + \dots + C_n e^{r_nx}, \quad C_1, C_2, \dots, C_n \in \mathbb{R}. \quad (7)$$



## Exemplo – raízes reais não repetidas

Considere-se a equação diferencial

$$y''(x) + 5y'(x) + 6y(x) = 0$$

A equação característica correspondente a esta equação é

$$r^2 + 5r + 6 = 0$$

a qual admite as raízes  $r_1 = -2$  e  $r_2 = -3$ .

Então, a solução geral da equação é

$$y(x) = C_1 e^{-2x} + C_2 e^{-3x}, \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}.$$



# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Se a equação característica tem raízes complexas, elas ocorrem sempre em pares conjugados, isto é, se  $r_1 = \alpha + i\beta$  é uma raiz da equação (6), também  $r_2 = \bar{r}_1 = \alpha - i\beta$  é uma raiz dessa equação.

Se a equação característica não tiver raízes repetidas, então a solução geral da equação ainda é dada por

$$y(x) = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{r_2 x} + \dots + C_n e^{r_n x}, C_1, \dots, C_n \in \mathbb{R}.$$

No entanto, neste caso, surgem funções da forma  $e^{(\alpha+i\beta)x}$  e  $e^{(\alpha-i\beta)x}$ .

Que significado tem  $e^{(\alpha+i\beta)x}$  e  $e^{(\alpha-i\beta)x}$ ?



# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Para dar significado às expressões anteriores, é necessário saber o conceito de função exponencial complexa (a qual pode ser vista como uma generalização da função exponencial, para argumentos que são números complexos).

Para o que necessitamos nesta disciplina, apenas temos que saber que:

- A exponencial complexa satisfaz

$$e^{z_1+z_2} = e^{z_1}e^{z_2}, \quad \forall z_1, z_2 \in \mathbb{C}$$

- Para argumentos imaginários puros,  $z = i\theta, \theta \in \mathbb{R}$ , é válida a chamada **Fórmula de Euler**

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \operatorname{sen} \theta$$

# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Assim, temos

$$\begin{aligned}e^{(\alpha+i\beta)x} &= e^{\alpha x} e^{i\beta x} = e^{\alpha x} (\cos \beta x + i \operatorname{sen} \beta x) \\ &= e^{\alpha x} \cos \beta x + i e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}e^{(\alpha-i\beta)x} &= e^{\alpha x} e^{-i\beta x} = e^{\alpha x} (\cos(-\beta x) + i \operatorname{sen}(-\beta x)) \\ &= e^{\alpha x} (\cos \beta x - i \operatorname{sen} \beta x) = e^{\alpha x} \cos \beta x - i e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x\end{aligned}$$



# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Com o significado anterior para  $e^{r_1 x}$  e  $e^{\overline{r_1} x}$ , a solução da equação pode, de facto, ser dada por

$$y(x) = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{\overline{r_1} x} + \dots + C_n e^{r_n x}, C_1, \dots, C_n \in \mathbb{R}.$$

No entanto, seria preferível exprimir a solução geral apenas em termos de funções reais, isto é, gostaríamos de substituir as duas funções **complexas**  $y_1(x) = e^{r_1 x}$  e  $y_2(x) = e^{\overline{r_1} x}$  por duas funções **reais** (ainda solução da equação homogénea e tal que a independência linear das funções usadas se mantivesse).

Tal pode fazer-se, do modo como descrevemos de seguida.





# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Se considerarmos a função que corresponde à raiz  $r_1 = \alpha + i\beta$ ,

$$y_1(x) = e^{r_1 x} = e^{(\alpha+i\beta)x} = e^{\alpha x} \cos \beta x + i e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x$$

pode provar-se que as duas funções que constituem, respetivamente, a sua parte real e sua parte imaginária, i.e as funções

$$Y_1(x) = e^{\alpha x} \cos \beta x$$

e

$$Y_2(x) = e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x$$

são ambas solução da equação diferencial homogênea considerada e podem ser usadas para “substituir” a parte da solução geral correspondente à raiz  $r_1$  e à sua conjugada  $\bar{r}_1$ , ou seja, podem ser usadas para substituir as funções  $y_1$  e  $y_2$ .



# I. Raízes não repetidas

## (B) Raízes complexas

Quer dizer, neste caso, a solução geral da equação homogênea vem dada por

$$y(x) = C_1 e^{\alpha x} \cos \beta x + C_2 e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x + C_3 e^{r_3 x} + \dots + C_n e^{r_n x}, \quad C_i \in \mathbb{R}$$

### Notas:

- 1 Se considerássemos a outra raiz,  $r_2 = \bar{r}_1 = \alpha - i\beta$ , esta originaria as funções  $e^{\alpha x} \cos \beta x$  e  $-e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x$  que são, aparte o sinal da segunda função, as mesmas que obtemos com  $r_1$ , ou seja, conduzem à mesma “parte” da solução geral  $C_1 e^{\alpha x} \cos \beta x + C_2 e^{\alpha x} \operatorname{sen} \beta x$ .
- 2 Se alguma das raízes  $r_3, \dots, r_n$  não for real, aplica-se o mesmo processo de substituição das exponenciais complexas correspondentes a essa raiz (e à sua conjugada), pelas respectivas partes real e imaginária.



## Exemplo - raízes reais e complexas não repetidas

Considere-se a equação diferencial

$$y'''(x) + y''(x) + 3y'(x) - 5y(x) = 0.$$

A equação característica correspondente é

$$r^3 + r^2 + 3r - 5 = 0 = (r - 1)(r^2 + 2r + 5) = 0.$$

As raízes da equação característica são  $r_1 = 1$ ,  $r_2 = -1 + 2i$  e  $r_3 = -1 - 2i$ . A solução geral da equação diferencial é, assim

$$y(x) = C_1 e^x + C_2 e^{-x} \cos 2x + C_3 e^{-x} \sin 2x, \quad C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R}$$



## II. Raízes repetidas

Se a equação característica tem uma raiz  $r_1$  de multiplicidade  $m$  (ou seja, se temos  $m$  raízes iguais  $r_1 = r_2 = \dots = r_m$ ), então as funções correspondentes a essas raízes,  $y_1(x) = e^{r_1x}$ ,  $y_2(x) = e^{r_2x} = e^{r_1x}$ ,  $\dots$ ,  $y_m(x) = e^{r_mx} = e^{r_1x}$  não são linearmente independentes (são iguais!), pelo que a solução geral da equação **não pode** ser dada pela expressão

$$y(x) = C_1e^{r_1x} + \dots + C_me^{r_mx} + \dots + C_ne^{r_nx}, C_i \in \mathbb{R}.$$

No entanto, neste caso, pode provar-se que as funções

$$y_1(x) = e^{r_1x}, y_2(x) = xe^{r_1x}, \dots, y_m(x) = x^{m-1}e^{r_1x}$$

são ainda solução da equação homogênea considerada e que a “parte” da solução geral correspondente à raiz múltipla é da forma

$$\begin{aligned} & C_1e^{r_1x} + C_2xe^{r_1x} + \dots + C_mx^{m-1}e^{r_1x} \\ &= (C_1 + C_2x + \dots + C_mx^{m-1})e^{r_1x}. \end{aligned}$$



## 1 (A) Raízes reais repetidas

Se a raiz  $r_1$  que está repetida é real, então a parte da solução geral correspondente a esta raiz é da forma

$$(C_1 + C_2x + \cdots + C_mx^{m-1})e^{r_1x}, \quad C_1, \dots, C_m \in \mathbb{R}.$$

## 2 (B) Raízes complexas repetidas

Se a raiz repetida  $m$  vezes é uma raiz complexa  $r_1 = \alpha + i\beta$ , então também a sua raiz conjugada  $\bar{r}_1$  aparece repetida  $m$  vezes. Nesse caso, as  $2m$  funções complexas

$$e^{r_1x}, xe^{r_1x}, \dots, x^{m-1}e^{r_1x}, e^{\bar{r}_1x}, xe^{\bar{r}_1x}, \dots, x^{m-1}e^{\bar{r}_1x}$$

podem ser substituídas pelas  $2m$  funções reais

$$e^{\alpha x} \cos \beta x, xe^{\alpha x} \cos \beta x, \dots, x^{m-1}e^{\alpha x} \cos \beta x,$$

$$e^{\alpha x} \sin \beta x, xe^{\alpha x} \sin \beta x, \dots, x^{m-1}e^{\alpha x} \sin \beta x,$$

ou seja a parte da solução geral da equação correspondente a estas raízes é da forma

$$e^{\alpha x} [(C_1 + C_2x + \cdots + C_mx^{m-1}) \cos \beta x \\ + (C_{m+1} + C_{m+2}x + \cdots + C_{2m}x^{m-1}) \sin \beta x]$$



## Exemplo - raízes repetidas

Consideremos a equação diferencial

$$y^{(4)}(x) + 2y^{(2)}(x) + y(x) = 0,$$

à qual corresponde a equação característica

$$r^4 + 2r^2 + 1 = (r^2 + 1)^2 = 0.$$

Esta equação tem duas raízes complexas,  $r_1 = i$  e  $r_2 = -i$ , ambas de multiplicidade dois.

A solução geral da equação é, assim,

$$y(x) = (C_1 + C_2x) \cos x + (C_3 + C_4x) \sin x, \quad C_1, C_2, C_3, C_4 \in \mathbb{R}.$$



## Equação não homogênea

Debruçamo-nos agora sobre o caso em que a equação diferencial dada não é homogênea. Tem-se o seguinte resultado.

### Teorema

Considere-se uma equação diferencial

$$L[y] := y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + p_0(x)y(x) = g(x), \quad (8)$$

com  $p_i$  e  $g$  funções contínuas num certo no intervalo aberto  $I$  de  $\mathbb{R}$ . Seja  $y_p(x)$  uma solução particular dessa equação (no intervalo  $I$ ) e seja  $\{y_1, y_2, \dots, y_n\}$  um conjunto fundamental de soluções (no intervalo  $I$ ) da equação homogênea correspondente

$$L[y] := y^{(n)}(x) + p_{n-1}(x)y^{(n-1)}(x) + \cdots + p_0(x)y(x) = 0. \quad (9)$$

Então, toda a solução da equação (8) no intervalo  $I$  pode ser escrita na forma

$$y(x) = y_p(x) + C_1y_1(x) + C_2y_2(x) + \cdots + C_ny_n(x), \quad C_i \in \mathbb{R}. \quad (10)$$

**Dem:**  $\Rightarrow$ )

- $y_p$  solução da equação  $L[y] = g \Rightarrow L[y_p] = g$
- $y_1, \dots, y_n$  soluções da equação homogênea  $L[y] = 0 \Rightarrow$   
 $L[C_1y_1 + \dots + C_ny_n] = 0$

- Então, temos

$$L[y_p + C_1y_1 + \dots + C_ny_n] = L[y_p] + L[C_1y_1 + \dots + C_ny_n] = g + 0 = g$$

$\rightarrow y_p + C_1y_1 + \dots + C_ny_n$  é solução da equação  $L[y] = g$ .

$\Leftarrow$ )

- Seja  $y_q$  uma solução da equação  $L[y] = g$ , i.e. seja  $y_q$  tal que  $L[y_q] = g$ .
- Por hipótese,  $y_p$  é solução da equação, i.e. temos  $L[y_p] = g$ .
- Então, tem-se  $L[y_q - y_p] = L[y_q] - L[y_p] = g - g = 0 \rightarrow y_q - y_p$  é solução da equação homogênea  $L[y] = 0$ . Como  $y_1, \dots, y_n$  é um conjunto fundamental de soluções desta equação, segue-se que  $y_q - y_p = C_1y_1 + \dots + C_ny_n$ , para certas constantes  $C_i \in \mathbb{R}$ , ou seja, temos

$$y_q = y_p + C_1y_1 + \dots + C_ny_n,$$

com  $C_i \in \mathbb{R}$ , c.q.d.





## Solução geral da equação não homogênea

Dada a equação linear de ordem  $n$ , não homogênea  $L[y] = g$ , a expressão

$$y(x) = y_p(x) + C_1y_1(x) + \cdots + C_ny_n(x),$$

em que  $y_p(x)$  é uma sua solução particular e  $y_1, \dots, y_n$  formam um conjunto fundamental de soluções da correspondente equação homogênea  $L[y] = 0$  (ou seja, onde  $C_1y_1(x) + \cdots + C_ny_n(x)$  é a solução geral da equação homogênea  $L[y] = 0$ ) é chamada **solução geral** da equação não homogênea.



No caso em que a equação não homogénea é de coeficientes constantes

$$L[y] := a_n y^{(n)}(x) + a_{n-1} y^{(n-1)}(x) + \cdots + a_0 y(x) = g(x),$$

como já sabemos determinar a solução geral da correspondente equação homogénea  $L[y] = 0$ , para determinarmos a sua solução geral, basta-nos-á, então, encontrar uma sua solução particular.

O método que iremos descrever agora – chamado **método dos coeficientes indeterminados** – permite-nos encontrar essa solução particular, mas apenas para certo tipo de funções  $g$ .  
Começemos por analisar alguns exemplos.



## Exemplo 1

Consideremos a seguinte equação diferencial

$$L[y](x) := y''(x) + 3y'(x) + 2y(x) = 3x + 1$$

Pretendemos encontrar uma função  $y_p$  tal que  $L[y_p](x) = 3x + 1$ .

$$y_p(x) = Ax + B \quad ?$$

Virá

$$L[y_p](x) = 0 + 3A + 2(Ax + B) = 2Ax + (3A + 2B)$$

Igualando a  $3x + 1$ , obtemos o sistema

$$\begin{cases} 2A = 3 \\ 3A + 2B = 1, \end{cases}$$

que tem como solução  $A = \frac{3}{2}$  e  $B = -\frac{7}{4}$ .

Conclusão:  $y_p(x) = \frac{3}{2}x - \frac{7}{4}$  é uma solução particular da equação dada.



## Exemplo 2

Consideremos agora a seguinte equação diferencial

$$L[y](x) := y''(x) + 3y'(x) + 2y(x) = e^{2x}$$

Neste caso, pretendemos encontrar uma função  $y_p$  tal que  $L[y_p](x) = e^{2x}$ .

$$y_p(x) = Ae^{2x} ?$$

Se  $y_p(x) = Ae^{2x}$ , virá

$$L[y_p](x) = 4Ae^{2x} + 3(2Ae^{2x}) + 2(Ae^{2x}) = 12e^{2x}$$

Igualando a  $e^{2x}$ , ter-se-á  $A = \frac{1}{12}$ .

Conclusão:  $y_p(x) = \frac{1}{12}e^{2x}$  é uma solução particular da equação considerada.



### Exemplo 3

Seja dada a seguinte equação diferencial

$$L[y](x) := y''(x) - y'(x) = \text{sen } x$$

Neste caso, pretendemos encontrar uma função  $y_p$  tal que

$$L[y_p](x) = \text{sen } x.$$

$$y_p(x) = A \text{sen } x ?$$

Se  $y_p(x) = A \text{sen } x$ , virá

$$L[y_p](x) = -A \text{sen } x - A \cos x$$

Igualando a  $\text{sen } x$ , ter-se-ia<sup>4</sup>  $A = -1$  e  $A = 0$  (Impossível!).

---

<sup>4</sup>Note-se que as funções  $\text{sen } x$  e  $\cos x$  são linearmente independentes em  $\mathbb{R}$



### Exemplo 3 (cont.)

$$L[y](x) := y''(x) - y'(x) = \text{sen } x$$

$$y_p(x) = A \text{sen } x + B \text{cos } x \quad ?$$

Neste caso, virá

$$\begin{aligned} L[y_p](x) &= (-A \text{sen } x - B \text{cos } x) - (A \text{cos } x - B \text{sen } x) \\ &= (-A + B) \text{sen } x - (A + B) \text{cos } x \end{aligned}$$

Igualando a  $\text{sen } x$  obtém-se o sistema

$$\begin{cases} -A + B = 1 \\ A + B = 0, \end{cases} \quad ,$$

o qual tem solução  $A = -\frac{1}{2}$  e  $B = \frac{1}{2}$ .

Conclusão:  $y_p(x) = -\frac{1}{2} \text{sen } x + \frac{1}{2} \text{cos } x$  é uma solução particular da equação dada.



# Funções CI

Chamam-se **funções de coeficientes indeterminados**, ou abreviadamente, **funções CI**, a todas funções da seguinte forma:

- $x^n$ ,  $n \in \mathbb{N}_0$
- $e^{\alpha x}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}, \alpha \neq 0$
- $\text{sen}(bx + c)$ ,  $\text{cos}(bx + c)$ ,  $b \neq 0$
- Produtos finitos de quaisquer funções anteriores.

Por exemplo, as funções  $g_1(x) = x^3$ ,  $g_2(x) = e^{3x} \text{sen } 2x$  e  $g_3(x) = x^2 e^x \text{cos } x$  são funções CI.



# Conjuntos CI

A cada função CI está associado um conjunto, chamado **conjunto CI** dessa função, do seguinte modo:

- $x^n, n \in \mathbb{N}_0 \rightarrow \{1, x, \dots, x^n\}$
- $e^{\alpha x}, \alpha \in \mathbb{R}, \alpha \neq 0 \rightarrow \{e^{\alpha x}\}$
- $\text{sen}(bx + c), \cos(bx + c), b \neq 0 \rightarrow \{\text{sen}(bx + c), \cos(bx + c)\}$
- Produto de duas funções anteriores  $\rightarrow$  conjunto formado pelos produtos obtidos multiplicando todos os elementos do conjunto CI da primeira pelos elementos do conjunto CI da segunda.





## Exemplo

Considere-se a seguinte função CI

$$g(x) = xe^x \operatorname{sen} x.$$

Para procurar o conjunto CI associado a esta função, procedemos do seguinte modo:

$$x \longrightarrow \{1, x\}$$

$$e^x \longrightarrow \{e^x\}$$

$$\operatorname{sen} x \longrightarrow \{\operatorname{sen} x, \cos x\}$$

A função  $xe^x$  terá  $\{e^x, xe^x\}$  como conjunto CI e a função  $xe^x \operatorname{sen} x$  terá, então, como conjunto CI associado, o seguinte conjunto:

$$\{e^x \operatorname{sen} x, e^x \cos x, xe^x \operatorname{sen} x, xe^x \cos x\}.$$



## Exemplo 4

Considere-se agora seguinte equação diferencial

$$L[y](x) := y''(x) - y'(x) - 12y(x) = e^{4x}$$

Neste caso, pretendemos encontrar uma função  $y_p$  tal que  $L[y_p](x) = e^{4x}$ . Como o conjunto CI de  $e^{4x}$  é  $\{e^{4x}\}$ , será natural procurar uma solução da forma

$$y_p(x) = Ae^{4x}$$

Se  $y_p(x) = Ae^{4x}$ , virá

$$L[y_p](x) = 16Ae^{4x} - 4Ae^{4x} - 12Ae^{4x} = 0,$$

pelo que será impossível obter-se  $L[y_p](x) = 0 = e^{4x}$ , seja qual for o valor da constante  $A$ .

O problema vem do facto de  $e^{4x}$  ser uma solução da equação homogênea  $L[y] = y'' - y' - 12y = 0$ .

(Note que a equação caraterística é  $r^2 - r - 12 = 0$ , a qual tem como raízes  $r_1 = 4$  e  $r_2 = -3$ , pelo que as funções  $y_1(x) = e^{4x}$  e  $y_2(x) = e^{-3x}$  formam um conjunto fundamental de soluções da equação homogênea.)



## Exemplo 4 (cont.)

$$L[y](x) := y''(x) - y'(x) - 12y(x) = e^{4x}$$

Vamos procurar uma solução da forma

$$y_p(x) = Axe^{4x}$$

Quando  $y_p(x) = Axe^{4x}$ , vem

$$\begin{aligned} L[y_p](x) &= (16Ax + 8A)e^{4x} - (4Ax + A)e^{4x} - 12Axe^{4x} \\ &= 8Ae^{4x} \end{aligned}$$

Igualando a  $e^{4x}$ , obtém-se  $A = \frac{1}{8}$ .

Conclusão:  $y_p(x) = \frac{1}{8}xe^{4x}$  é uma solução particular da equação dada.



## Método dos coeficientes indeterminados

Para encontrar uma solução particular  $y_p$  de uma equação da forma

$$L[y](x) := a_n y^{(n)}(x) + \cdots + a_1 y'(x) + a_0 y(x) = g(x),$$

onde  $g(x) = \alpha_1 g_1(x) + \cdots + \alpha_m g_m(x)$ , com  $g_1, \dots, g_m$  funções CI, devemos:

- 1 Encontrar o conjunto CI associado a cada uma das funções  $g_i$ .
- 2 Eliminar, de entre estes conjuntos, os que sejam subconjunto de algum outro.
- 3 Se algum dos conjuntos resultantes contiver uma solução da equação homogênea  $L[y] = 0$ , multiplicar todos os seus elementos por  $x^s$ , onde  $s$  é o menor inteiro que garante que o conjunto resultante já não possui nenhuma solução dessa equação.
- 4 Considerar para  $y_p$  uma combinação linear (com coeficientes a determinar) de todas as funções dos conjuntos resultantes.
- 5 Partindo de  $L[y_p](x) = g(x)$ , encontrar um sistema de equações cujas incógnitas são os coeficientes de  $y_p$ .
- 6 Resolver o sistema resultante.

