



## ECUACIONES DIFERENCIALES

**Definiciones:** Se llama **ecuación diferencial** a toda ecuación que incluya una función, que es la incógnita, y alguna de sus derivadas o diferenciales.

♦ Las ecuaciones diferenciales se clasifican según su:

- **TIPO:**

**Ordinarias** si la función incógnita es de una sola variable independiente.

*Ejemplo:*  $y'' + y' + x = \cos x$ , siendo  $y=f(x)$ .

**Derivadas parciales** si la función incógnita depende de dos o más variables independientes.

*Ejemplo:*  $\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = 0$ , siendo  $z=f(x,y)$ .

- **ORDEN:**

*El de la derivada de mayor orden* que aparece en la ecuación.

*Ejemplo:*  $y'' + y' + x = \cos x$ , siendo  $y=f(x)$ , se trata de una ecuación diferencial de **segundo orden**; ya que aparece  $y''$ .

♦ Se llama **solución** de una ecuación diferencial a toda función  $f$  que junto con sus derivadas satisfaga la ecuación diferencial.

Estudiaremos las **ecuaciones diferenciales ordinarias de primer orden**.

### Introducción.

Una **ecuación diferencial ordinaria de primer orden** es una ecuación de la forma  $F(x,y,y')=0$  (1).

A veces la ecuación anterior se puede expresar en la forma  $y'=G(x,y)$  (2), diremos que la ecuación diferencial viene expresada en forma **normal**.

- Decimos que una función derivable  $y=f(x)$  es solución de (2) en un intervalo  $I$  si la función  $f$  y su derivada  $f'$  satisface la relación  $f'(x)=G(x,f(x))$  para cada  $x \in I$ . El caso más sencillo se presenta

cuando  $G(x,y)=Q(x)$ , entonces  $y'=Q(x) \Rightarrow y = \int Q(x)dx + C$ .

- Obsérvese que para cada valor de  $C$  se obtiene una función cuya representación gráfica es una curva plana. El conjunto de todas las funciones que son solución de la ecuación constituye una

**familia o haz de curvas planas.**





# Ecuaciones Diferenciales de 1<sup>er</sup> orden



Cada una de estas curvas planas se denomina **integral o solución particular** de la ecuación, pues queda determinada por un punto cualquiera  $(x_0, y_0)$  tal que  $y'_0 = G(x_0, y_0)$ . El par  $(x_0, y_0)$  recibe el nombre de **condición inicial**.

El haz o familia de curvas (que podemos expresar como  $y=f(x, C)$ ,  $C \in \mathbf{R}$ ) es la **solución o integral general** de la ecuación.

- En general se demuestra que para toda ecuación diferencial  $y'=G(x,y)$  definida en un recinto  $D$  del plano  $\mathbf{R}^2$  y para todo  $(x_0, y_0) \in D$ , tal que:

1.  $G(x,y)$  es continua, como función de dos variables, en  $D$ .
2.  $G(x,y)$  admite  $G'_y$  continua, respecto de  $x$  e  $y$ , en  $D$ .

existe una, y sólo una, solución  $y=f(x)$  de la ecuación dada que satisface la condición inicial  $(x_0, y_0)$ . Geométricamente esto significa que se busca la curva integral que pasa por el punto  $(x_0, y_0)$  del plano.

Estudiaremos seguidamente las siguientes ecuaciones diferenciales de primer orden

- 1.- De variables separadas y separables.
- 2.- Homogéneas.
- 3.- Lineales.
- 4.- Diferenciales exactas

## 1. Ecuaciones con variables separadas y ecuaciones reducibles a ellas.

- Toda ecuación de la forma  $\mathbf{f(y)dy=g(x)dx}$  se llama ecuación de **variables separadas**. La

solución general es de la forma  $\int f(y)dy - \int g(x)dx = C$

- Las ecuaciones de la forma  $\mathbf{f(y)h(x)dy=g(x)m(y)dx}$  donde los coeficientes de las diferenciales se descomponen en factores que dependen solo de  $x$ , o solo de  $y$ , se llaman ecuaciones con **variables separables**.

Dividiendo por  $h(x)m(y)$  la anterior ecuación, se obtiene una de variables separadas:

$$\frac{f(y)}{m(y)} dy = \frac{g(x)}{h(x)} dx \Rightarrow \int \frac{f(y)}{m(y)} dy = \int \frac{g(x)}{h(x)} dx$$

**Observación.** La división por  $h(x)m(y)$  puede dar lugar a que se pierdan las soluciones particulares que anulan el producto  $h(x) m(y)$ .





# Ecuaciones Diferenciales de 1<sup>er</sup> orden



Ejercicio. Resolver la ecuación diferencial  $3e^x \operatorname{tg} y dx + (2 - e^x) \sec^2 y dy = 0$ .

Solución: 
$$\frac{\operatorname{tg} y}{(2 - e^x)^3} = C$$

## 2. Ecuaciones homogéneas y reducibles a ellas.

- Toda ecuación diferencial que pueda escribirse de la forma  $\frac{dy}{dx} = F\left(\frac{y}{x}\right)$  se dice que es

**homogénea**. También puede venir dada en la forma  $P(x,y)dx + Q(x,y)dy = 0$  siendo  $P(x,y)$ ,  $Q(x,y)$  funciones homogéneas del mismo grado.

*Nota:* Una función  $f(x,y)$  es **homogénea de grado**  $n$  si se verifica que  $f(tx,ty) = t^n f(x,y)$ .

Las ecuaciones homogéneas se reducen a una ecuación de variables separables haciendo  $\frac{y}{x} = u$ ,

$$\Rightarrow y = xu \Rightarrow \frac{dy}{dx} = u + x \frac{du}{dx}.$$

- Las ecuaciones de la forma  $\frac{dy}{dx} = F\left(\frac{a_1 x + b_1 y + c_1}{a_2 x + b_2 y + c_2}\right)$  se reducen a homogéneas trasladando el

origen de coordenadas al punto  $(x_0, y_0)$  intersección de las rectas  $\begin{cases} a_1 x + b_1 y + c_1 \\ a_2 x + b_2 y + c_2 \end{cases}$ , mediante la

traslación  $\begin{cases} x = X + x_0 \\ y = Y + y_0 \end{cases}$ .

Si las rectas son paralelas, entonces  $a_1 x + b_1 y = \lambda(a_2 x + b_2 y)$  para algún  $\lambda \in \mathbb{R}$  y, si hacemos el cambio  $a_2 x + b_2 y = u$ , la ecuación queda  $\frac{dy}{dx} = \frac{du - a_2 dx}{b_2 dx} = F\left(\frac{\lambda u + c_1}{u + c_2}\right)$  que es de variables separadas.

Ejercicios. Resolver las ecuaciones:

a)  $xy' = \sqrt{x^2 - y^2} + y$ .

Solución: 
$$\arcsen \frac{y}{x} = \ln Cx$$

b)  $(x+y-2)dx + (x-y+4)dy = 0$ .

Solución: 
$$x^2 + 2xy - y^2 - 4x + 8y = C$$





# Ecuaciones Diferenciales de 1<sup>er</sup> orden



## 3. Ecuaciones lineales de primer orden. Ecuaciones de Bernoulli.

- Se llama ecuación diferencial **lineal de primer orden** a la que es lineal respecto de la función incógnita y su derivada. Es de la forma:

$$\frac{dy}{dx} + p(x)y = q(x)$$

- Si  $q(x)=0$  la ecuación se denomina **lineal homogénea** y es de variables separables; entonces:

$$\frac{dy}{dx} + p(x)y = 0 \Rightarrow \frac{dy}{y} = -p(x)dx \Rightarrow \ln y = -\int p(x)dx + C_1 \Rightarrow \boxed{y = Ce^{-\int p(x)dx}}$$

- Si  $q(x)\neq 0$  la ecuación se denomina **lineal no homogénea** y su solución se calcula:

i) O bien, a partir de la solución de la homogénea utilizando el llamado método de variación de la constante, según el cual se busca una solución de la forma  $y = C(x)e^{-\int p(x)dx}$  que verifique la ecuación dada.

ii) O bien, haciendo  $y=u(x)v(x)$  en la ecuación dada obteniéndose:

$$u'v + uv' + pu v = q(x) \Leftrightarrow u'v + (v' + pv)u = q(x)$$

Resolviendo  $v' + pv = 0$  (variables separadas) se halla  $v=v(x)$ , a continuación, se calcula  $u(x)$ .

*Ejercicios. Resolver las ecuaciones diferenciales:*

a)  $y' + 2xy = 2xe^{-x^2}$

Solución:  $\boxed{y = (x^2 + c)e^{-x^2}}$ .

b)  $\frac{dy}{dx} = \frac{1}{x \cos y + \sin 2y}$

Esta ecuación es lineal si consideramos  $x$  función de  $y$  ( $x=g(y)$ ), entonces:

$$\frac{dx}{dy} = x \cos y + \sin 2y \Rightarrow \frac{dx}{dx} - x \cos y = \sin 2y \quad \text{Solución: } \boxed{x = ce^{\sin y} - 2 \sin y - 2}$$

- Se llama **ecuación de Bernoulli** a toda ecuación de la forma  $\frac{dy}{dx} + p(x)y = q(x)y^n$  donde  $n \neq 0$  y  $n \neq 1$ , ya que en dichos casos sería lineal. La ecuación se reduce a una lineal haciendo la sustitución  $z = \frac{1}{y^{n-1}}$ .

◇ Sin embargo, resulta más conveniente resolver la ecuación de Bernoulli utilizando la sustitución  $y=u(x)v(x)$  (sin reducirla previamente a lineal) tal y como se explica en el apartado ii) anterior.

*Ejercicio: Resolver la ecuación  $xy' + y = y^2 \ln x$  Solución:*  $\boxed{y = \frac{1}{1 + cx + \ln x}}$



## 4. Ecuaciones diferenciales exactas. Factor integrante.

La ecuación  $M(x,y)dx+N(x,y)dy=0$  (1) se llama **ecuación diferencial exacta o ecuación en diferenciales totales** si  $M(x,y)$  y  $N(x,y)$  son funciones continuas y derivables que verifican:

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} \text{ siendo } \frac{\partial M}{\partial y}, \frac{\partial N}{\partial x} \text{ continuas en un cierto dominio.}$$

Estas hipótesis lo que suponen es que (1) es la diferencial total de una cierta función  $U(x,y)=0$  que sería solución de la ecuación.

**Cálculo de  $U(x,y)$ :** Como  $dU = \frac{\partial U}{\partial x} dx + \frac{\partial U}{\partial y} dy$ , entonces ha de verificarse que

$$\begin{cases} M = \frac{\partial U}{\partial x} \Rightarrow U = \int M dx + \varphi(y) \\ N = \frac{\partial U}{\partial y} \Rightarrow \frac{\partial}{\partial y} \left( \int M dx \right) + \varphi'(y) \end{cases}, \text{ luego } \varphi'(y) = N - \frac{\partial}{\partial y} \left( \int M dx \right) \Rightarrow$$

$$\varphi(y) = \int \left[ N - \frac{\partial}{\partial y} \left( \int M dx \right) \right] dy, \text{ y por lo tanto:}$$

$$U(x,y) = \int M dx + \int \left[ N - \frac{\partial}{\partial y} \left( \int M dx \right) \right] dy + C$$

### Factor integrante.

Supongamos que el primer miembro de la ecuación (1) no es una diferencial total. A veces se puede elegir una función  $\mu(x,y)$  tal que al multiplicar (1) por  $\mu(x,y)$  proporciona una ecuación diferencial exacta.

La función  $\mu(x,y)$  se denomina **factor integrante de la ecuación** (1).

Para hallar un factor integrante  $\mu=\mu(x,y)$  se procede de la forma siguiente:

- ◆ Multiplicamos la ecuación (1) por  $\mu$ :  $\mu M dx + \mu N dy = 0$ .
- ◆ Si esta nueva ecuación es diferencial exacta entonces:

$$\frac{\partial(\mu M)}{\partial y} = \frac{\partial(\mu N)}{\partial x} \Rightarrow \frac{\partial \mu}{\partial y} M + \mu \frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial \mu}{\partial x} N + \mu \frac{\partial N}{\partial x} \Rightarrow \mu \left( \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right) = N \frac{\partial \mu}{\partial x} - M \frac{\partial \mu}{\partial y}.$$

- ◆ Dividiendo por  $\mu$ :



# Ecuaciones Diferenciales de 1<sup>er</sup> orden



$$\left( \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right) = N \frac{\partial \mu / \partial x}{\mu} - M \frac{\partial \mu / \partial y}{\mu} = N \frac{\partial \ln \mu}{\partial x} - M \frac{\partial \ln \mu}{\partial y} \quad (2).$$

Toda función  $\mu(x,y)$  que satisfaga (2) es un factor integrante de la ecuación (1).

La ecuación (2) es una ecuación en derivadas parciales siendo  $\mu$  una función desconocida que depende de  $x$  e  $y$ .

Se puede demostrar que, bajo ciertas condiciones, (2) posee infinidad de soluciones y que, por tanto, pueden encontrarse factores integrantes para la ecuación (1) Pero, en el caso general el problema de resolver la ecuación (2) para calcular  $\mu$  es más difícil que integrar la propia ecuación (1) dada. Sólo en algunos casos particulares se logra determinar, con cierta facilidad, la función  $\mu(x,y)$ . Por ejemplo, cuando:

- La ecuación  $M(x,y)dx+N(x,y)dy=0$  admite un factor integrante que depende sólo de  $x$ , es decir

$$\mu=\mu(x), \text{ entonces } \frac{\partial \ln \mu}{\partial y}=0, \text{ luego } \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} = N \frac{\partial \ln \mu}{\partial x} \Rightarrow$$

$$\frac{\partial \ln \mu}{\partial x} = \frac{\frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x}}{N} \quad (\text{El segundo miembro es una expresión que no depende de } y).$$

- La ecuación  $M(x,y)dx+N(x,y)dy=0$  admite un factor integrante que depende sólo de  $y$ , es decir

$$\mu=\mu(y). \text{ Procediendo de manera análoga, se tiene que } \frac{\partial \ln \mu}{\partial x}=0; \text{ luego, } \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} = -$$

$$M \frac{\partial \ln \mu}{\partial y} \Rightarrow \frac{\partial \ln \mu}{\partial y} = \frac{\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y}}{M} \quad (\text{el segundo miembro es una expresión que no depende de } x).$$

*Ejercicios. Resolver las ecuaciones diferenciales:*

a)  $(x^3 + xy^2)dx + (x^2y + y^3)dy = 0$

Solución:  $x^4 + 2x^2y^2 + y^4 = C$

b)  $(x + y^2)dx - 2xydy = 0 \quad (\mu=\mu(x))$

Solución:  $x = Ce^{\frac{y^2}{x}}$

c)  $2xy \ln y dx + (x^2 + y^2 \sqrt{y^2 + 1})dy = 0 \quad (\mu=\mu(y))$  Solución:  $x^2 \ln y + \frac{1}{3}(y^2 + 1)^{\frac{3}{2}} = C$

