

TEOREMA DE GREEN

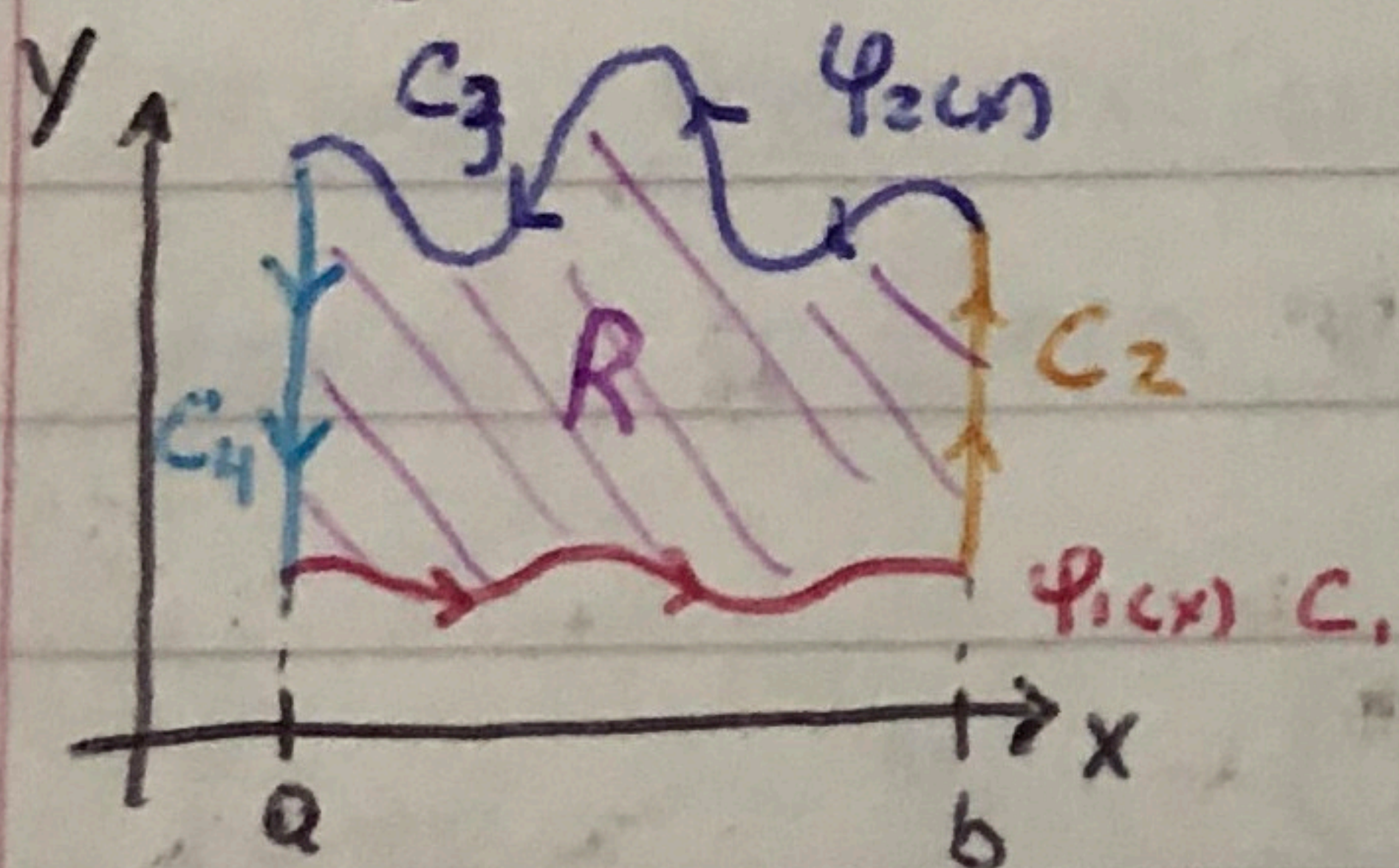
Sea F un campo vectorial / $F = (P(x,y), Q(x,y))$,
 $P, Q: A \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $F: A \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $F \in C^1$, C una curva
 cerrada simple y suave a trozos que encierra un región
 R de Tipo III / $R \subseteq A \Rightarrow \iint_R \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy = \int_{C^+} P dx + Q dy$.

Tomo: $F = F_1 + F_2$, $F_1 = (P, 0)$, $F_2 = (0, Q)$

$$\Rightarrow \int_{C^+} F ds = \int_{C^+} F_1 ds + \int_{C^+} F_2 ds = \int_{C^+} P dx + \int_{C^+} Q dy$$

Como R es una región de Tipo III en particular es de Tipo I y entonces puedo escribir R como:

$$R = \left\{ (x,y) \in \mathbb{R}^2 / x \in [a,b], y \in [\varphi_1(x), \varphi_2(x)] \right\}$$



$$C^+ = C_1^+ + C_2^+ + C_3^+ + C_4^+$$

$$\Rightarrow \int_{C^+} P dx = \int_{C_1^+} P dx + \int_{C_2^+} P dx + \int_{C_3^+} P dx + \int_{C_4^+} P dx$$

$$\int_{C_1^+} P dx = \int_a^b \langle (P(x, \varphi_1(x)), 0), (1, \varphi_1'(x)) \rangle dx = \int_a^b P(x, \varphi_1(x)) dx$$

$$\int_{C_2^+} P dx = \int_{\varphi_1(b)}^{\varphi_2(b)} \langle (P(b, t), 0), (0, 1) \rangle dx = \int_{\varphi_1(b)}^{\varphi_2(b)} 0 dx = 0$$

$$\int_{C_3^+} P dx = \int_b^a \langle (P(x, \varphi_2(x)), 0), (1, \varphi_2'(x)) \rangle dx = - \int_a^b P(x, \varphi_2(x)) dx$$

$$\int_{C_4^+} P dx = \int_{\varphi_2(a)}^{\varphi_1(a)} \langle (P(a, t), 0), (0, 1) \rangle dx = - \int_{\varphi_1(a)}^{\varphi_2(a)} 0 dx = 0$$

$$\Rightarrow \int_{C^+} P dx = \int_a^b (P(x, \varphi_1(x)) - P(x, \varphi_2(x))) dx$$

Notemos: $\iint_R \frac{\partial P}{\partial y} dx dy = \int_a^b \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} \frac{\partial P}{\partial y}(x,y) dx dy = \int_a^b (P(x, \varphi_2(x)) - P(x, \varphi_1(x))) dx$
Por Teorema Fundamental del Cálculo

$\Rightarrow \int_c^d P dx = - \iint_R \frac{\partial P}{\partial y}(x,y) dx dy$

Ahora, tomando R como una región de Tipo II de la forma:

$R = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 / x \in [\varphi_1(y), \varphi_2(y)], y \in [c,d]\}$

Se demuestra análogamente que: $\int_{c'}^{d'} Q dy = \iint_R \frac{\partial Q}{\partial x}(x,y) dx dy$

$\Rightarrow \int_{c'}^{d'} F ds = \int_{c'}^{d'} P dx + Q dy = \iint_R \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy$ Q.E.D.

ÁREA DE UNA SUPERFICIE

Sea C una curva cerrada simple y suave a trozos que encierra una región R de Tipo III, $R \in \mathbb{R}^2$

$$\Rightarrow \text{Área}(R) = \frac{1}{2} \int_{C^+} -y dx + x dy.$$

Tomo: $F(x,y) = (-\frac{1}{2}y, \frac{1}{2}x) = (P, Q)$

$$\Rightarrow \int_{C^+} F ds = \frac{1}{2} \int_{C^+} -y dx + x dy = \iint_R \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy \quad \text{Por Teorema de Green.}$$

$$= \iint_R \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2} \right) dx dy = \iint_R dx dy = \text{Área}(R) \quad \text{Q.E.D.}$$

DIVERGENCIA EN UN PLANO

Sea F un campo vectorial / $F = (P(x,y), Q(x,y))$, $P, Q: A \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $F: A \rightarrow \mathbb{R}^2$, $F \in C^1$, C una curva cerrada simple y suave a trozos que encierra una Región de Tipo III $R / R \subset A$ con normal unitaria exterior a C^+ $\Rightarrow \int_{C^+} F ds = \iint_R \nabla \cdot F dx dy$.

Tomo: $X(t) = (X(t), Y(t))$ para parametrización regular de C^+

$$\Rightarrow \eta = \frac{(Y'(t), -X'(t))}{\|(X'(t), Y'(t))\|} \text{ es la normal unitaria exterior a } C^+.$$

$$\Rightarrow \int_{C^+} F ds = \int_{C^+} \langle F(X(t), Y(t)), \frac{1}{\|X'(t)\|} (Y'(t), -X'(t)) \rangle \|X'(t)\| dt$$

$$= \int_{C^+} (P(X(t), Y(t)) Y'(t) - Q(X(t), Y(t)) X'(t)) dt = \int_{C^+} \langle (-Q(X(t), Y(t)), P(X(t), Y(t))), (X'(t), Y'(t)) \rangle dt$$

$$= \int_{C^+} \overset{\text{Green}}{\cancel{P} dy - Q dx} = \iint_R \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} \right) dx dy = \iint_R \nabla \cdot F dx dy \quad \text{Q.E.D.}$$

TEOREMA DE STOKES

Sea $S \subseteq \mathbb{R}^3$; $T: D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ parametrización regular de S , D unión de regiones Tipo III, $T \in C^2$, ∂D^+ suave a trozos, S orientada por T , $\partial S^+ = T(\partial D^+)$ y $F: S \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial, $F \in C^1 \Rightarrow \iint_S \nabla \times F ds = \int_{\partial S^+} F ds$.

Tomo: $F = (P(x,y,z), Q(x,y,z), R(x,y,z))$

q.v.q.: $\int_{\partial S^+} P dx = \iint_S (0, \frac{\partial P}{\partial z}, -\frac{\partial P}{\partial y}) ds$, $\int_{\partial S^+} Q dy = \iint_S (-\frac{\partial Q}{\partial z}, 0, \frac{\partial Q}{\partial x}) ds$,

$\int_{\partial S^+} R dz = \iint_S (\frac{\partial R}{\partial y}, -\frac{\partial R}{\partial x}, 0) ds$ ya que:

$\iint_S \nabla \times F ds = \iint_S (\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}, \frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}, \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}) ds$

$\rightsquigarrow T = (T_1, T_2, T_3)$

$\iint_S (0, \frac{\partial P}{\partial z}, -\frac{\partial P}{\partial y}) ds = \iint_D \langle (0, \frac{\partial P}{\partial z}(T(u,v)), -\frac{\partial P}{\partial y}(T(u,v))), \left\{ \frac{\partial T}{\partial u} \times \frac{\partial T}{\partial v} \right\rangle du dv$

* $\frac{\partial T}{\partial u} \times \frac{\partial T}{\partial v} = \left(\frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_3}{\partial v} - \frac{\partial T_3}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v}, \frac{\partial T_3}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} - \frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_3}{\partial v}, \frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} - \frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} \right)$

$\Rightarrow \iint_S (0, \frac{\partial P}{\partial z}, -\frac{\partial P}{\partial y}) ds = \iint_D \left(\frac{\partial P}{\partial z} \left(\frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_3}{\partial v} - \frac{\partial T_3}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} \right) - \frac{\partial P}{\partial y} \left(\frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} - \frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} \right) \right) du dv$

$\int_{\partial S^+} (P, 0, 0) ds = \int_a^b \langle (P(T(x(t))), 0, 0), (T_1'(x(t)), T_2'(x(t)), T_3'(x(t))) \rangle dt$

$= \int_a^b \left(P(T(x(t))) \frac{\partial T_1}{\partial u} K_1'(t) + P(T(x(t))) \frac{\partial T_1}{\partial v} K_2'(t) \right) dt$

$= \int_a^b \langle (P \circ T \frac{\partial T_1}{\partial u}, P \circ T \frac{\partial T_1}{\partial v}), (K_1'(t), K_2'(t)) \rangle dt$

Por Teorema de Green

$$\frac{\partial(P_0 T \frac{\partial T_1}{\partial v})}{\partial u}$$

$$= \int_{\partial D'} P_0 T \frac{\partial T_1}{\partial u} du + P_0 T \frac{\partial T_1}{\partial v} dv = \iint_D \left(\frac{\partial(P_0 T \frac{\partial T_1}{\partial v})}{\partial u} - \frac{\partial(P_0 T \frac{\partial T_1}{\partial u})}{\partial v} \right) dudv$$

$$= \iint_D \left(\left(\frac{\partial P_0 T}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} + P_0 T \frac{\partial^2 T_1}{\partial u \partial v} \right) - \left(\frac{\partial P_0 T}{\partial v} \frac{\partial T_1}{\partial u} + P_0 T \frac{\partial^2 T_1}{\partial v \partial u} \right) \right) dudv$$

$$= \iint_D \left(\frac{\partial P_0 T}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} - \frac{\partial P_0 T}{\partial v} \frac{\partial T_1}{\partial u} + P_0 T \left(\frac{\partial^2 T_1}{\partial u \partial v} - \frac{\partial^2 T_1}{\partial v \partial u} \right) \right) dudv \quad \text{Porque } T \in C^2$$

$$= \iint_D \left(\frac{\partial P_0 T}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} - \frac{\partial P_0 T}{\partial v} \frac{\partial T_1}{\partial u} \right) dudv$$

$$= \iint_D \left(\frac{\partial P}{\partial x} \frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} + \frac{\partial P}{\partial y} \frac{\partial T_1}{\partial v} \frac{\partial T_2}{\partial u} + \frac{\partial P}{\partial z} \frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} - \frac{\partial P}{\partial x} \frac{\partial T_2}{\partial v} \frac{\partial T_1}{\partial u} - \frac{\partial P}{\partial y} \frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} - \frac{\partial P}{\partial z} \frac{\partial T_2}{\partial v} \frac{\partial T_1}{\partial u} \right) dudv$$

$$= \iint_D \left(\frac{\partial P}{\partial z} \left(\frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} - \frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} \right) - \frac{\partial P}{\partial y} \left(\frac{\partial T_1}{\partial u} \frac{\partial T_2}{\partial v} - \frac{\partial T_2}{\partial u} \frac{\partial T_1}{\partial v} \right) \right) dudv$$

$$\Rightarrow \iint_S \left(0, \frac{\partial P}{\partial z}, -\frac{\partial P}{\partial y} \right) ds = \int_{\partial S'} (P, 0, 0) ds$$

Analogamente se puede demostrar que: $\iint_S \left(-\frac{\partial Q}{\partial z}, 0, \frac{\partial Q}{\partial x} \right) ds = \int_{\partial S'} (0, Q, 0) ds$

$$\iint_S \left(\frac{\partial R}{\partial y}, -\frac{\partial R}{\partial x}, 0 \right) ds = \int_{\partial S'} (0, 0, R) ds$$

$$\Rightarrow \iint_S \nabla \times F = \int_{\partial S'} F ds \quad \text{Q.E.D.}$$

TEOREMA DE LA DIVERGENCIA

Sea $\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ una región de Tipo IV, $\partial\Omega$ una superficie cerrada con normal exterior y F un campo vectorial diferenciable

$$\Rightarrow \iint_{\partial\Omega} F ds = \iiint_{\Omega} \nabla \cdot F dx dy dz.$$

Tomo: $F = (P, Q, R) \Rightarrow \nabla \cdot F = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$

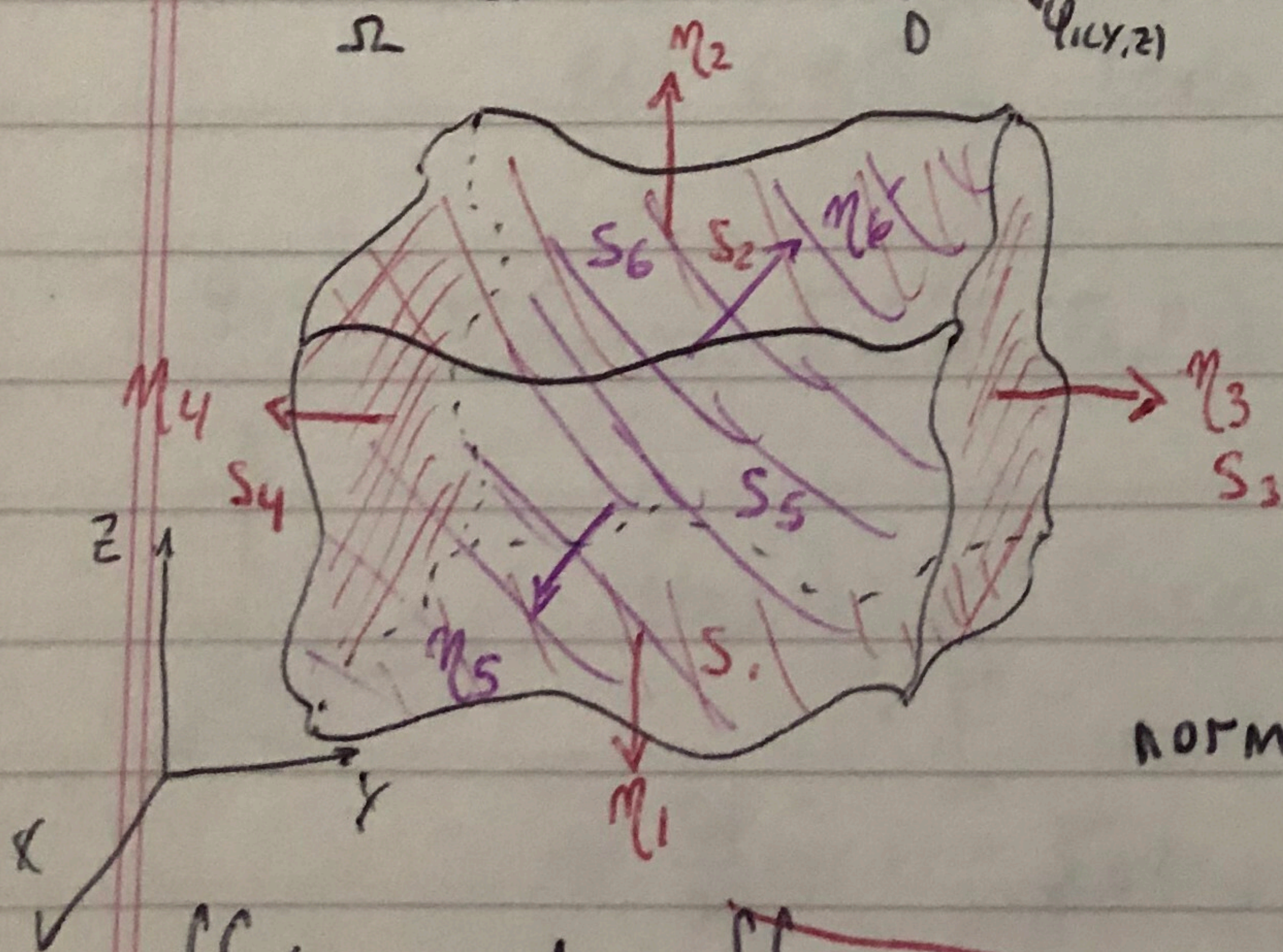
q.v.q.: $\iint_{\partial\Omega} (P, 0, 0) ds = \iiint_{\Omega} \frac{\partial P}{\partial x} dx dy dz$, $\iint_{\partial\Omega} (0, Q, 0) ds = \iiint_{\Omega} \frac{\partial Q}{\partial y} dx dy dz$,

$$\iint_{\partial\Omega} (0, 0, R) ds = \iiint_{\Omega} \frac{\partial R}{\partial z} dx dy dz.$$

Como Ω es una Región de Tipo IV puedo tomarla como:

$$\Omega = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / (y, z) \in D, x \in [\varphi_1(y, z), \varphi_2(y, z)] \right\}$$

$$\Rightarrow \iiint_{\Omega} \frac{\partial P}{\partial x} dx dy dz = \iint_D \left(\int_{\varphi_1(y, z)}^{\varphi_2(y, z)} \frac{\partial P}{\partial x} dx \right) dy dz = \iint_D (P(\varphi_2(y, z), y, z) - P(\varphi_1(y, z), y, z)) dy dz$$



$$\partial\Omega = S_1 + S_2 + S_3 + S_4 + S_5$$

S_5 y S_6 tienen normales paralelas al eje x mientras que las otras tienen normales perpendiculares al eje x .

$$\iint_{\partial\Omega} (P, 0, 0) ds = \iint_{S_1} \langle (P, 0, 0), (0, 0, -1) \rangle ds + \iint_{S_2} \langle (P, 0, 0), (0, 0, 1) \rangle ds$$

$$+ \iint_{S_3} \langle (P, 0, 0), (0, 1, 0) \rangle ds + \iint_{S_4} \langle (P, 0, 0), (0, -1, 0) \rangle ds + \iint_{S_5} \langle (P, 0, 0), (1, 0, 0) \rangle ds + \iint_{S_6} \langle (P, 0, 0), (-1, 0, 0) \rangle ds$$

Las integrales de las caras perpendiculares se eliminan ya que el producto interno con la normal es nulo.

$$\Rightarrow \iint_{\partial\Omega} (P, 0, 0) ds = \iint_{S_5} \langle (P, 0, 0), (1, 0, 0) \rangle ds + \iint_{S_6} \langle (P, 0, 0), (-1, 0, 0) \rangle ds$$

$$= \iint_D P(\varphi_2(x, z), y, z) dy dz - \iint_D P(\varphi_1(x, z), y, z) dy dz$$

$$\Rightarrow \iiint_{\Omega} \frac{\partial P}{\partial y} dx dy dz = \iint_{\partial\Omega} (P, 0, 0) ds$$

Análogamente se puede repetir la demostración para:

$$\iiint_{\Omega} \frac{\partial Q}{\partial x} dx dy dz = \iint_{\partial\Omega} (0, Q, 0) ds \quad \text{y} \quad \iiint_{\Omega} \frac{\partial R}{\partial z} dx dy dz = \iint_{\partial\Omega} (0, 0, R) ds$$

Tomando $\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, z) \in \tilde{D}, y \in [\varphi_1(x, z), \varphi_2(x, z)]\}$ y
 $\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, y) \in \hat{D}, z \in [s_1(x, y), s_2(x, y)]\}$ respectivamente.

$$\Rightarrow \iint_{\partial\Omega} F ds = \iiint_{\Omega} \nabla \cdot F dx dy dz \quad \text{Q.E.D.}$$

CAMPOS CONSERVATIVOS

Sea F un campo vectorial, $F \in C^1$ salvo quizás en finitos puntos entonces es conservativo si:

① $\oint F ds = 0$.

③ $F = \nabla f$, $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.

② $\int_{C_1} F ds = \int_{C_2} F ds$ para C_1 y C_2 curvas que empiezan y terminan en los mismos puntos.

④ $\nabla \times F = \vec{0}$.

Si F cumple alguna de estas condiciones entonces cumple todas.

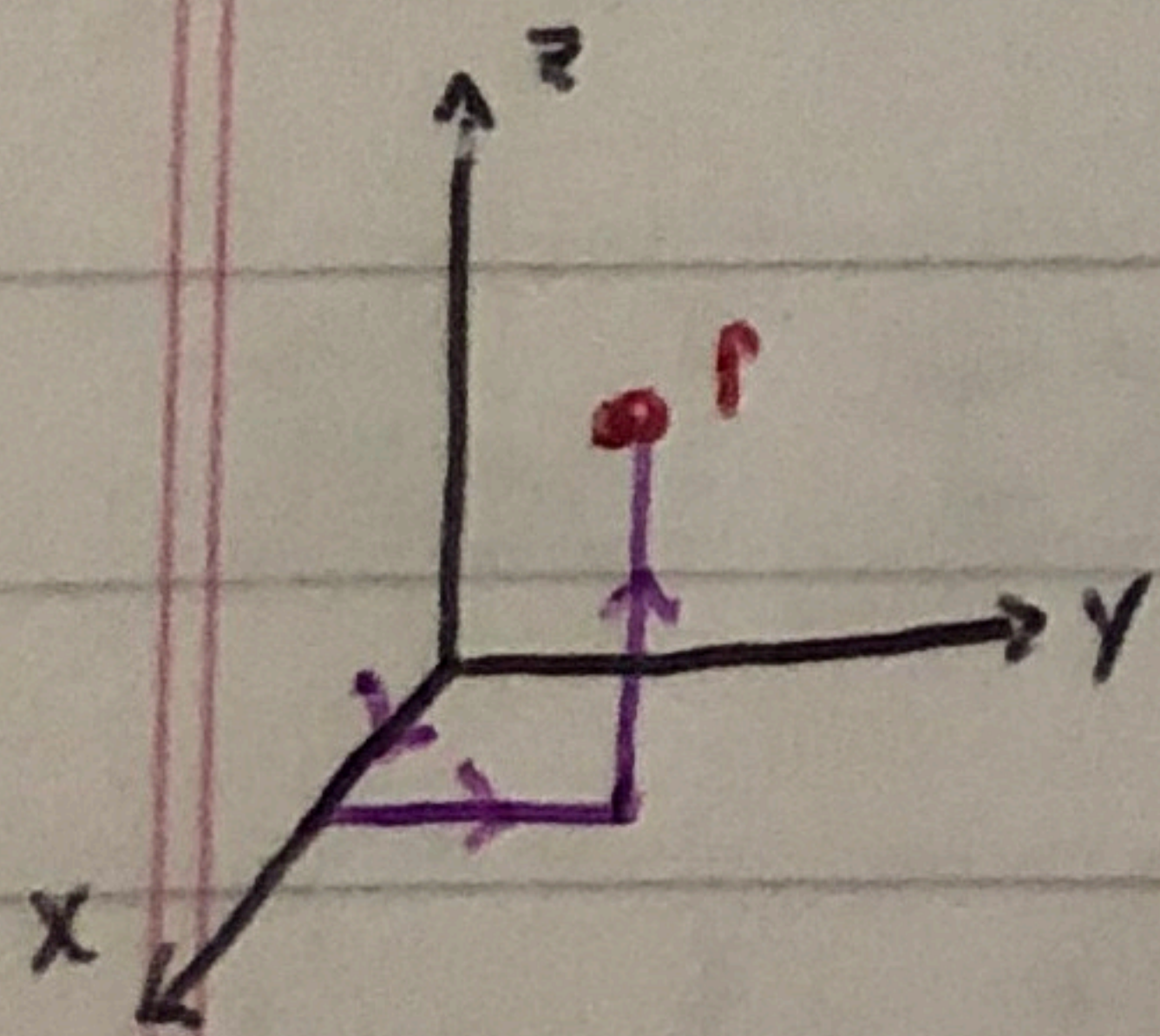
① \Rightarrow ②: $\int_{C_1^+} F ds = \int_{C_2^+} F ds$, Tomo: $\tilde{C} = C_1^+ \cup C_2^-$, \tilde{C} es una curva cerrada.

$\Rightarrow \int_{\tilde{C}} F ds = \int_{C_1^+} F ds + \int_{C_2^-} F ds = \int_{C_1^+} F ds - \int_{C_2^+} F ds = 0$.

Si C_1 y C_2 fueran a intersecarse en finitos puntos entonces tomo las curvas entre los puntos para demostrarlo así.

② \Rightarrow ③: Tomemos una curva C que empieza en el origen y termina en $p \in \mathbb{R}^3$. Tomo: $f(x,y,z) = \int_{C^+} F ds$

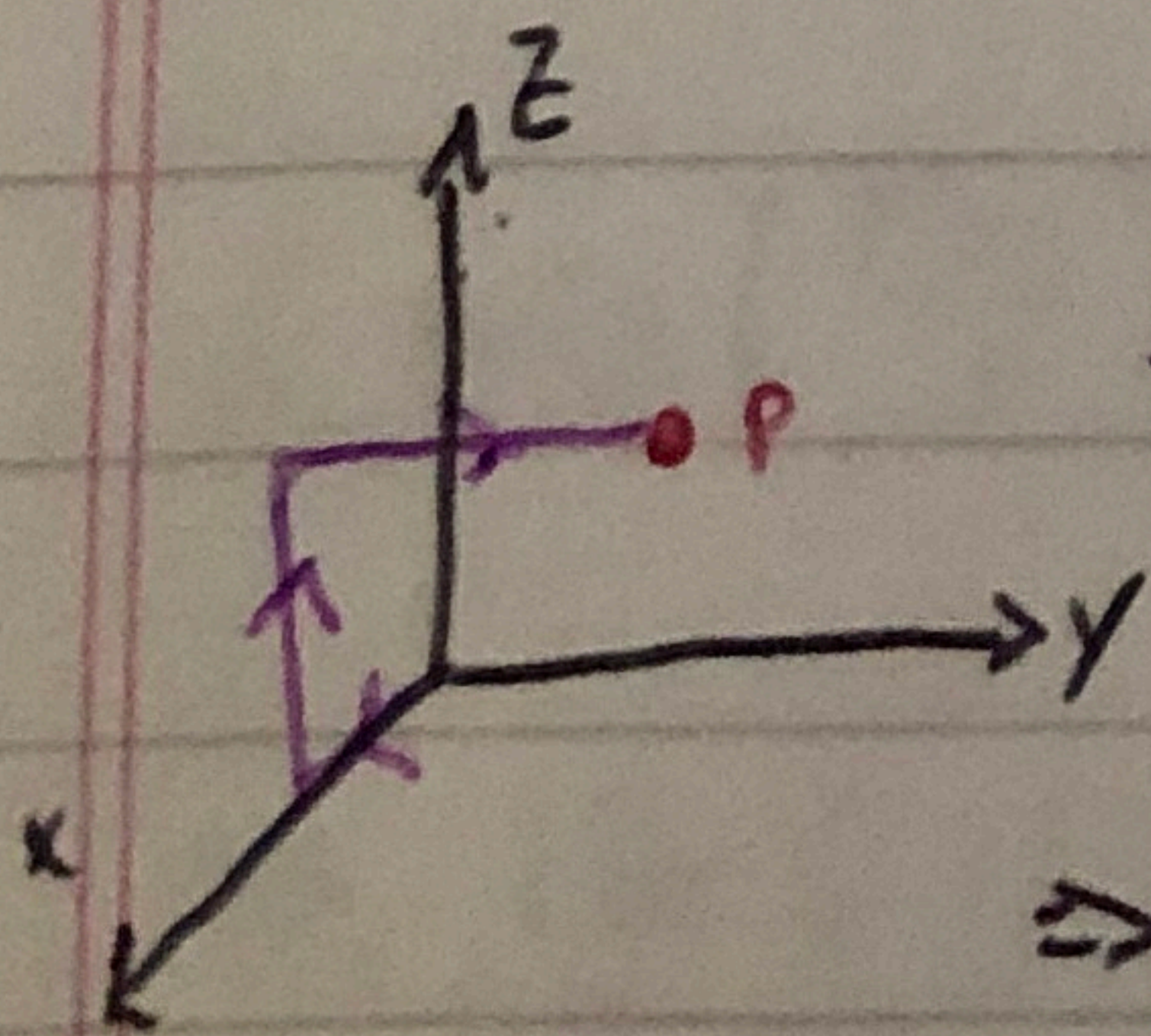
Qvq: $\nabla f(x,y,z) = F = (F_1, F_2, F_3)$



$$f(x,y,z) = \int_0^x \langle F(t,0,0), (1,0,0) \rangle dt + \int_0^y \langle F(x,t,0), (0,1,0) \rangle dt + \int_0^z \langle F(x,y,t), (0,0,1) \rangle dt$$

$$= \int_0^x F_1(t,0,0) dt + \int_0^y F_2(x,t,0) dt + \int_0^z F_3(x,y,t) dt$$

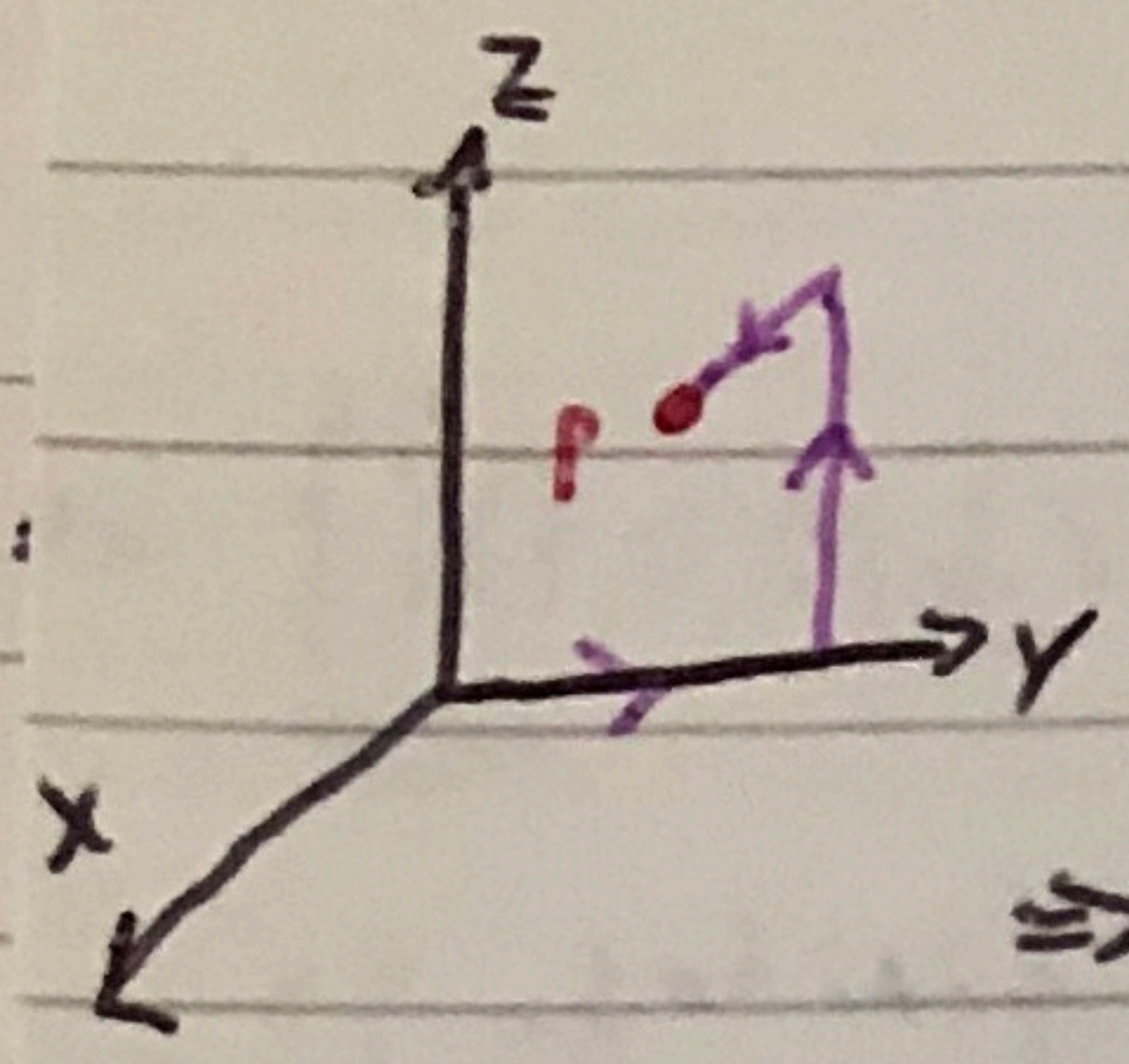
$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial z}(x,y,z) = F_3(x,y,z)$ Por el Teorema Fundamental del Cálculo



$$f(x,y,z) = \int_0^x \langle F(t,0,0), (1,0,0) \rangle dt + \int_0^y \langle F(x,t,z), (0,1,0) \rangle dt + \int_0^z \langle F(x,0,t), (0,0,1) \rangle dt$$

$$= \int_0^x F_1(t) dt + \int_0^y F_2(x,t,z) dt + \int_0^z F_3(x,0,t) dt$$

$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial y}(x,y,z) = F_2(x,y,z)$ Por el TFC.



$$f(x,y,z) = \int_0^x \langle F(t,y,z), (1,0,0) \rangle dt + \int_0^y \langle F(x,t,0), (0,1,0) \rangle dt + \int_0^z \langle F(x,y,t), (0,0,1) \rangle dt$$

$$= \int_0^x F_1(t,y,z) dt + \int_0^y F_2(x,t,0) dt + \int_0^z F_3(x,y,t) dt$$

$$\Rightarrow \underline{\frac{\partial f}{\partial x}(x,y,z) = F_1(x,y,z)} \quad \text{Por el TFC.}$$

$$\Rightarrow \underline{\nabla f = F}$$

$$\textcircled{3} \Rightarrow \textcircled{4}: F = \nabla f \Rightarrow \nabla \times F = \nabla \times (\nabla f) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}, \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}, \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \end{pmatrix}$$

Como $F \in C^1 \Rightarrow$ las derivadas cruzadas de f son iguales

$$\Rightarrow \underline{\nabla \times F = \vec{0}}$$

$\textcircled{4} \Rightarrow \textcircled{1}$: Tomemos C una curva cerrada simple y orientada que encierre una superficie S donde F sea C^1 . Por el Teorema de Stokes:

$$\iint_S \nabla \times F ds = \oint F ds \quad \nabla \times F = \vec{0} \Rightarrow \underline{\oint F ds = 0}$$

Como demostré $\textcircled{1} \Rightarrow \textcircled{2} \Rightarrow \textcircled{3} \Rightarrow \textcircled{4} \Rightarrow \textcircled{1}$ las propiedades están conectadas y entonces si una se cumple entonces las cuatro deben cumplirse. **Q.E.D.**

TEOREMA DE EXISTENCIA

Sea $I \subseteq \mathbb{R}$, $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ Lipschitz en x , $\Gamma \in I$, $\xi \in \mathbb{R}$:

Primitiva $\Rightarrow \exists \lambda > 0$, $x: [\Gamma - \lambda, \Gamma + \lambda] \rightarrow \mathbb{R}$, $x \in C^1 /$

$$x'(t) = f(t, x(t)) \quad \forall t \in [\Gamma - \lambda, \Gamma + \lambda]$$

$$x(\Gamma) = \xi$$

f es Lipschitz $\Rightarrow f$ es continua y $\exists L > 0 / |f(t, x) - f(t, y)| \leq L|x - y|$
 $\forall x, y \in \mathbb{R}, t \in I$.

Tomo: $\lambda_0 = \frac{1}{2L}$, $\lambda = \begin{cases} \lambda_0 & , [\Gamma - \lambda_0, \Gamma + \lambda_0] \subseteq I \\ m \in (0, \lambda_0) / \\ [\Gamma - m, \Gamma + m] \subseteq I & , [\Gamma - \lambda_0, \Gamma + \lambda_0] \not\subseteq I \end{cases}$

Defino: $X_{k+1}(t) = \xi + \int_{\Gamma}^t f(s, X_k(s)) ds$, $\{X_k\}_{k \in \mathbb{N}}$ una sucesión de funciones continuas, $X_k: [\Gamma - \lambda, \Gamma + \lambda] \rightarrow \mathbb{R}$

$T(y(t)) = \xi + \int_{\Gamma}^t f(s, y(s)) ds$ un operador.

$\Rightarrow X_{k+1}(t) = T(X_k(t))$, q.v.q.: X_k es uniformemente de Cauchy.

Sea $M_k = \max(|X_{k+1}(t) - X_k(t)|) \Rightarrow M_k = \max\left(\left|\int_{\Gamma}^t (f(s, X_k(s)) - f(s, X_{k-1}(s))) ds\right|\right)$

Tomo: $t \geq \Gamma \Rightarrow M_k \leq \max\left(\int_{\Gamma}^t |f(s, X_k(s)) - f(s, X_{k-1}(s))| ds\right)$

f es Lipschitz $\Rightarrow M_k \leq \max\left(\int_{\Gamma}^t L |X_k(s) - X_{k-1}(s)| ds\right)$
 $\leq \max(L M_{k-1} (t - \Gamma)) \leq \max(L M_{k-1} \lambda)$

$\leq \max\left(\frac{M_{k-1}}{2}\right) \Rightarrow M_k \leq \frac{1}{2} M_{k-1} \quad \forall k \in \mathbb{N}$

$\Rightarrow M_k \leq M_0 \left(\frac{1}{2}\right)^k$ A medida que k crece los máximos decrecen.

¶ vq.: $|X_n(t) - X_m(t)| \leq \varepsilon \quad \forall t \in I, \quad n \geq m$. Para ver si es Uniformemente de Cauchy.

$$\begin{aligned} \Rightarrow |X_n(t) - X_m(t)| &= |X_n(t) - X_{n-1}(t) + X_{n-1}(t) - X_{n-2}(t) + X_{n-2}(t) - \dots + X_{m+1}(t) - X_m(t)| \\ &\leq |X_n(t) - X_{n-1}(t)| + |X_{n-1}(t) - X_{n-2}(t)| + \dots + |X_{m+1}(t) - X_m(t)| \leq M_{n-1} + M_{n-2} + \dots + M_m \\ &\leq M_0 \left(\frac{1}{2^{n-1}} + \frac{1}{2^{n-2}} + \dots + \frac{1}{2^m} \right) = M_0 \left(\sum_{j=0}^{n-1} \left(\frac{1}{2}\right)^j - \sum_{j=0}^{m-1} \left(\frac{1}{2}\right)^j \right) = M_0 \left(\frac{\frac{1}{2^m} - \frac{1}{2^n}}{\frac{1}{2}} \right) \end{aligned}$$

$$= M_0 \left(\frac{1}{2^{n-1}} - \frac{1}{2^{m-1}} \right) \leq \frac{M_0}{2^{m-1}} = \frac{M_0}{2^{n_0-1}} < \varepsilon \Rightarrow X_k \text{ es Uniformemente de Cauchy.}$$

Tomando: $X(t) = \lim_{k \rightarrow \infty} X_k(t) = \lim_{k \rightarrow \infty} \left(\xi + \int_{\tau}^t f(s, X_k(s)) ds \right) = \xi + \int_{\tau}^t f(s, X(s)) ds$
 porque f es continua

$$\Rightarrow X(t) = \xi + \int_{\tau}^t f(s, X(s)) ds, \quad \begin{cases} X(\tau) = \xi \\ X'(t) = f(t, X(t)) \end{cases} \quad \text{Q.E.D.}$$

Por Teorema Fundamental del cálculo

Análogamente se repite la demostración para $t \leq \tau$.

LEMA DE GRONWAL

Sea $g: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $a \in I$, $g \geq 0$ y $g(t) \leq A + B \left| \int_a^t g(s) ds \right| \forall t \in I$,
 $A, B > 0 \Rightarrow g(t) \leq A e^{B|t-a|} \forall t \in I$.

Tomo: $t \geq a$, $G(t) = \int_a^t g(s) ds \Rightarrow G'(t) = g(t)$

$G'(t) \leq A + B \int_a^t g(s) ds$, Tomo: $H(t) = G(t) e^{-B(t-a)}$

$$\Rightarrow H'(t) = G'(t) e^{-B(t-a)} - G(t) B e^{-B(t-a)} = e^{-B(t-a)} (G'(t) - B G(t))$$

$$\leq e^{-B(t-a)} (A + B \int_a^t g(s) ds - B \int_a^t g(s) ds) = A e^{-B(t-a)}$$

$$\Rightarrow \int_a^t H'(s) ds \leq A \int_a^t e^{-B(s-a)} ds = \frac{A}{B} (1 - e^{-B(t-a)})$$

$$\Rightarrow G(t) e^{-B(t-a)} \leq \frac{A}{B} (1 - e^{-B(t-a)}) \Rightarrow G(t) \leq \frac{A}{B} (e^{B(t-a)} - 1)$$

$$\Rightarrow \int_a^t g(s) ds \leq \frac{A}{B} (e^{B(t-a)} - 1) \Rightarrow g(t) \leq A + B \left(\frac{A}{B} (e^{B(t-a)} - 1) \right)$$

$$\Rightarrow \underline{g(t) \leq A e^{B(t-a)}}$$

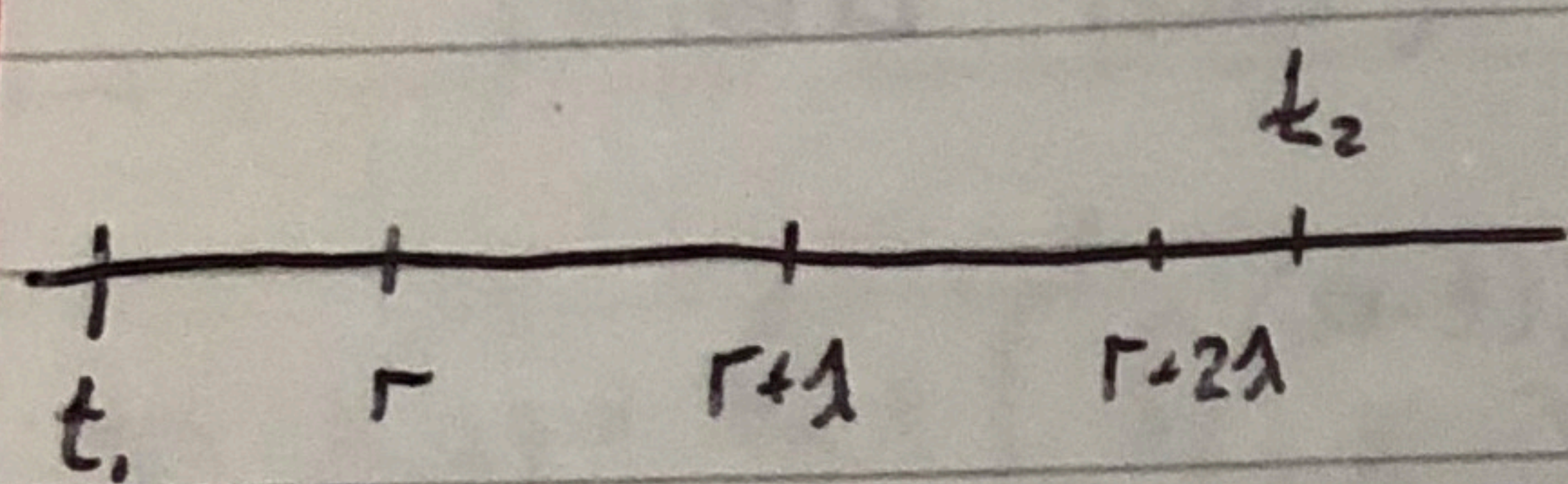
Análogamente se repite la demostración para $t \leq a$. **Q.E.D.**

Propiedad de Globalidad de la Solución Maximal

Sea $X'(t) = f(t, X(t))$, $X(t_1) = \xi$, $X: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $X \in C^1$, f Lipschitz en un intervalo $[t_1, t_2] \subseteq I \Rightarrow$ La solución maximal del sistema es global.

Tomo: $\tau \in [t_1, t_2]$, $t_1 < t_2$

Como f es Lipschitz $\Rightarrow X'(t) = f(t, X(t)) \quad \forall t \in [\tau, \tau + \lambda]$, $\lambda \leq \frac{1}{2L}$.
 $X_1(\tau) = \xi$



Busquemos un $X' = f(t, X) / X(\tau + \lambda) = X_1(\tau + \lambda)$

$$\Rightarrow \begin{cases} X'(t) = f(t, X(t)) \\ X(\tau + \lambda) = X_1(\tau + \lambda) \end{cases}$$

Existe solución $X_2: [\tau + \lambda, \tau + 2\lambda] \rightarrow \mathbb{R}$

Tomo: $\tilde{X}_1(t) = \begin{cases} X_1(t), & t \in [\tau, \tau + \lambda] \\ X_2(t), & t \in [\tau + \lambda, \tau + 2\lambda] \end{cases}$, $\tilde{X}_1(t)$ es solución.

Si: $\tau + 2\lambda < t_2 \Rightarrow$ Repito el proceso.

Sabemos que el proceso va a terminar ya que $\exists k \in \mathbb{N} / \tau + k\lambda > t_2$ así que logramos extender la solución hasta t_2 . Análogamente se puede extender la solución a t_1 y entonces la solución es global.

Q.E.D.

TEOREMA DE ESPACIO VECTORIAL DE SOLUCIONES

Sea $I \subseteq \mathbb{R}$ cerrado, $A: I \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$ con coeficientes continuos
 \Rightarrow Las soluciones del sistema $X'(t) = A(t)X(t)$, $X: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ existen en un espacio vectorial de dimensión n .

Tomo: $S = \{X: I \rightarrow \mathbb{R}^n / X \text{ es solución de } X' = AX\}$

q.v.q.: S es un espacio vectorial y que $\dim(S) = n$

$0 \in S$? \checkmark $0 = A \cdot 0$, Tomo: $X_1, X_2 \in S$

$X_1 + X_2 \in S$? \checkmark $(X_1 + X_2)' = X_1' + X_2' = AX_1 + AX_2 = A(X_1 + X_2)$

Tomo: $\lambda \in \mathbb{R}$, $\lambda X_1 \in S$? \checkmark $(\lambda X_1)' = \lambda X_1' = \lambda AX_1 = A(\lambda X_1)$

\Rightarrow S es un espacio vectorial.

~~Ad~~ $\forall i \in [1, n] \subseteq \mathbb{N}$ Tomo $X_i: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ la única solución de
 $\begin{cases} X_i'(t) = A(t)X_i(t) \\ X_i(\tau) = e_i \end{cases}$, $\tau \in I$, e_i : el vector canónico i .

$\Rightarrow B_S = \{X_i\}$, q.v.q.: El conjunto $\{X_i\}$ es L.I. ~~no es L.I.~~

$\alpha_1 X_1 + \alpha_2 X_2 + \dots + \alpha_n X_n = 0 \quad \forall t \in I$, $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$

$t = \tau$ $\Rightarrow \alpha_1 X_1 + \alpha_2 X_2 + \dots + \alpha_n X_n = \alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \dots + \alpha_n e_n = 0 \Rightarrow \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n = 0$

Sea $X \in S$ q.v.q.: $\exists c_i / X = \sum_{i=1}^n c_i X_i$

Tomo: $X(r) = \xi \Rightarrow X(r) = \xi_1 e_1 + \xi_2 e_2 + \dots + \xi_n e_n$
 $= \xi_1 X_1(r) + \xi_2 X_2(r) + \dots + \xi_n X_n(r)$

Tomo: $Y(t) = \sum_{i=1}^n \xi_i X_i(t)$, q.v.q.: $Y(t) = X(t) \quad \forall t \in I$

YES? ✓ Porque es una combinación lineal de soluciones.

$Y(r) = \xi = X(r)$

$\Rightarrow X(t) = Y(t)$ porque existe una única solución.

$\Rightarrow \{X_i\}$ es un conjunto L.I. ya que cualquier solución se puede escribir como una combinación lineal de $\{X_i\}$

$\Rightarrow B = \{X_i\}$ es base de soluciones de S con n elementos

$\Rightarrow S$ es un espacio vectorial de dimensión n . Q.E.D.

TEOREMA DE UNICIDAD

Sea $f: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ Lipschitz, $r \in I$, $\xi_1, \xi_2 \in \mathbb{R}$, $\eta > r \in I$

$X_i: [r, \eta] \rightarrow \mathbb{R}$ C' / $X_i'(t) = f(t, X_i(t)) \quad \forall t \in [r, \eta]$, $i \in [1, 2] \subseteq \mathbb{N}$

$$X_i(r) = \xi_i$$

$$\Rightarrow \exists C(\eta) > 0 / |X_1(t) - X_2(t)| \leq C(\eta) |\xi_1 - \xi_2|$$

$$X_i'(t) = f(t, X_i(t)) \Rightarrow \int_r^t X_i'(s) ds = \int_r^t f(s, X_i(s)) ds = X_i(t) - X_i(r)$$

$$X_i(r) = \xi_i$$

$$\Rightarrow X_i(t) = X_i(r) + \int_r^t f(s, X_i(s)) ds = \xi_i + \int_r^t f(s, X_i(s)) ds$$

$$\Rightarrow X_1(t) = \xi_1 + \int_r^t f(s, X_1(s)) ds, \quad \text{Tomando: } f(s, X_1(s)) = f_1$$

$$X_2(t) = \xi_2 + \int_r^t f(s, X_2(s)) ds$$

$$\Rightarrow |X_1(t) - X_2(t)| = \left| \xi_1 + \int_r^t f_1 ds - \xi_2 - \int_r^t f_2 ds \right| = \left| (\xi_1 - \xi_2) + \int_r^t (f_1 - f_2) ds \right|$$

$$\text{Como } f \text{ es Lipschitz } \Rightarrow |f_1 - f_2| \leq L |X_1(s) - X_2(s)|$$

$$\Rightarrow |X_1(t) - X_2(t)| \leq |\xi_1 - \xi_2| + \int_r^t |f_1 - f_2| ds$$

$$|X_1(t) - X_2(t)| \leq |\xi_1 - \xi_2| + L \int_r^t |X_1(s) - X_2(s)| ds$$

$$\text{Por Gronwall: } |X_1(t) - X_2(t)| \leq |\xi_1 - \xi_2| e^{L(t-r)}$$

$$\Rightarrow \underline{|X_1(t) - X_2(t)| \leq e^{L(\eta-r)} |\xi_1 - \xi_2|} \quad \text{Q.E.D.}$$

$C(\eta)$

LEMA DE SISTEMA DE ECUACIONES LIPSCHITZ

Sea el sistema $F(t, x) = A(t)X(t) + b(t)$ con $A: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$ continua, $b: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ continua y $X: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ C, si I es cerrado y acotado $\Rightarrow F$ es Lipschitz en X .

$$\forall v, w: \|F(t, x_w) - F(t, y_w)\| \leq L \|x_w - y_w\|$$

$$\|F(t, x) - F(t, y)\|^2 = \|A(x-y)\|^2 = \sum_{j=1}^n (A(x-y))_j^2$$

$$|(A(x-y))_j| = \left| \sum_{i=1}^n (a_{ji}(x_i - y_i)) \right| \leq \left(\sum_{i=1}^n a_{ji}^2 \right)^{1/2} \left(\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2 \right)^{1/2}$$

$$\Rightarrow \sum_{j=1}^n (A(x-y))_j^2 \leq \|x-y\|^2 \sum_{i,j=1}^n a_{ji}^2$$

Como A es continua e I es compacto $\Rightarrow |a_{ji}| \leq K \forall t$

$$\Rightarrow \|F(t, x) - F(t, y)\|^2 \leq K^2 n^2 \|x-y\|^2$$

$$\Rightarrow \|F(t, x) - F(t, y)\| \leq \underbrace{Kn}_L \|x-y\|$$

$\|F(t, x_w) - F(t, y_w)\| \leq L \|x_w - y_w\|$, F es Lipschitz en X .

Q.E.D.

Propiedad de Soluciones Linealmente Independientes

Sean $\{X_i\}$, $i \in [1, n] \subseteq \mathbb{N}$ un conjunto de soluciones L.I. del sistema
 $X'(t) = A(t)X(t)$, $t \in I \subseteq \mathbb{R}$, $X_i: I \rightarrow \mathbb{R}^n$, $A: I \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$ continuo,
 $\tau \in I \iff X_i(\tau)$ son L.I.

$$\Rightarrow) \text{ Tomo: } X(t) = \sum_{i=1}^n \alpha_i X_i(t), \quad \alpha_i \in \mathbb{R} / \sum_{i=1}^n \alpha_i X_i(t) = 0$$

$$\Rightarrow X(\tau) = 0, \quad \text{q.v.q.: } \alpha_i = 0 \quad \forall i$$

X es solución única así que por unicidad $X(t) = 0 \quad \forall t \in I$.
porque 0 es solución

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n \alpha_i X_i(t) = 0 \quad \forall t \in I. \text{ Como } X_i \text{ son L.I. } \Rightarrow \alpha_i = 0 \quad \forall i$$

$$\Rightarrow \underline{X_i(\tau) \text{ son L.I.}}$$

$$\Leftarrow) \text{ Tomo: } \alpha_i \in \mathbb{R} / \sum_{i=1}^n \alpha_i X_i(t) = 0 \quad \forall t \in I$$

$$\underline{t = \tau}: \sum_{i=1}^n \alpha_i X_i(\tau) = 0, \text{ Como } X_i(\tau) \text{ son L.I. } \Rightarrow \alpha_i = 0 \quad \forall i$$

$$\Rightarrow \underline{X_i(t) \text{ son L.I. } \quad \forall t \in I.} \quad \text{Q.E.D.}$$

TEOREMA DE SOLUCIÓN HOMOGÉNEA Y PARTICULAR

Sea el sistema $X'(t) = A(t)X(t) + b(t)$, $A: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$ continua, $b: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ continua, $X: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ c, sea $X_p(t)$ una solución del sistema y $X_h(t)$ la solución del sistema homogéneo asociado

$\Leftrightarrow S = \{X: I \rightarrow \mathbb{R}^n / X(t) = X_p(t) + X_h(t)\}$ es el conjunto de soluciones del sistema.

\Rightarrow) Tomo: $Y(t) = X(t) - X_p(t)$, $X(t)$ solución del sistema

$$\Rightarrow Y'(t) = X'(t) - X_p'(t) = A(t)X(t) - A(t)X_p(t) = \underline{A(t)Y(t)}$$

$Y(t)$ es solución del sistema homogéneo asociado.

$$\Rightarrow Y(t) = X_h(t) = X(t) - X_p(t) \Rightarrow \underline{X(t) = X_p(t) + X_h(t)}$$

$$\Leftarrow) X(t) = X_h(t) + X_p(t) \Rightarrow X'(t) = X_h'(t) + X_p'(t) = A(t)X_h(t) + A(t)X_p(t) + b(t)$$

$$= \underline{A(t)X(t) + b(t)} \Rightarrow X(t) \text{ es solución del sistema.}$$

Q.E.D.

TEOREMA DE LA SOLUCIÓN PARTICULAR

Sea $\{X_i\}$, $i \in [1, n] \subseteq \mathbb{N}$ una base de soluciones del sistema homogéneo asociado a $X'(t) = A(t)X(t) + b(t)$, $A: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$ continua, $b: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ continua, $X: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ $C^1 \Rightarrow \exists C_i: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ C^1 / $X_p(t) = \sum_{i=1}^n C_i(t) X_i(t)$ sea una solución del sistema. Cumplen que $Q(t) (C_i(t))' = b(t)$ donde $Q(t)$ es la matriz fundamental.

Tomo: $X(t) = \sum_{i=1}^n C_i(t) X_i(t) \Rightarrow X(t) = Q(t) C(t)$

ya que $Q(t) = \begin{pmatrix} X_1 \\ \vdots \\ X_n \end{pmatrix}$ y $C(t) = \begin{pmatrix} C_1 \\ \vdots \\ C_n \end{pmatrix}$, $Q(t) \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $C(t) \in \mathbb{R}^n$.

$$\Rightarrow X'(t) = Q'(t) C(t) + Q(t) C'(t) =, \quad Q'(t) = A(t) Q(t)$$

$$\Rightarrow X'(t) = A(t) Q(t) C(t) + Q(t) C'(t) = A(t) X(t) + \underbrace{Q(t) C'(t)}_{b(t)}$$

¶ vq.: $Q(t) C'(t) = b(t) \Rightarrow X(t)$ es solución.

$C'(t) = \cancel{Q(t) b(t)}$ necesito que exista $Q^{-1}(t)$.

Como $Q(t)$ está formado por vectores L.I. $\Rightarrow \det(Q(t)) \neq 0 \Rightarrow \exists Q^{-1}(t)$.

Como $X_i(t)$ son continuas $\Rightarrow Q(t)$ es continua $\Rightarrow Q^{-1}(t)$ es continua.

$\Rightarrow C'(t) = Q^{-1}(t) b(t)$ es continua $\Rightarrow C(t)$ es C^1 . **Q.E.D.**

LEMA DEL PUNTO DE EQUILIBRIO

Sea $X(t)$ una solución de $X'(t) = F(X(t))$, $X: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$:

① Si: $t_0 \in I / X(t_0) = X_0$, $X(t) \neq X_0 \forall t \in I \setminus \{t_0\} \Rightarrow F(X_0) \neq 0$.

② Si: $\lim_{t \rightarrow t_0} X(t) = X_0 \Rightarrow F(X_0) = 0$.

① Supongamos que $F(X_0) = 0$: $\tilde{X}(t) = X_0 \forall t$ es solución

Por unicidad $\Rightarrow \tilde{X}(t) = X(t) = \text{cte.}$ **ABSURDO!**

$\Rightarrow \underline{F(X_0) \neq 0}$.

② $n=2$: $X(t) = \begin{pmatrix} X_1(t) \\ X_2(t) \end{pmatrix}$, $F(X(t)) = F(X_1(t), X_2(t)) = (f_1(X_1(t), X_2(t)), f_2(X_1(t), X_2(t)))$.

$X(t+1) - X(t) = \begin{pmatrix} X_1(t+1) - X_1(t) \\ X_2(t+1) - X_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_1'(\lambda_1) \\ X_2'(\lambda_2) \end{pmatrix}$, $\lambda_1, \lambda_2 \in [t, t+1]$ Por Teorema de Valor Medio.

$\Rightarrow X(t+1) - X(t) = \begin{pmatrix} f_1(X_1(\lambda_1), X_2(\lambda_1)) \\ f_2(X_1(\lambda_2), X_2(\lambda_2)) \end{pmatrix}$

$\lim_{t \rightarrow t_0} (X(t+1) - X(t)) = \lim_{t \rightarrow t_0} \begin{pmatrix} f_1(X_1(\lambda_1), X_2(\lambda_1)) \\ f_2(X_1(\lambda_2), X_2(\lambda_2)) \end{pmatrix} = F(X_0)$

$\lim_{t \rightarrow t_0} (X(t+1) - X(t)) = \lim_{t \rightarrow t_0} X(t+1) - \lim_{t \rightarrow t_0} X(t) = X_0 - X_0 = 0$

$\Rightarrow \underline{F(X_0) = 0}$.

Q.E.D.

Propiedad del Wronskiano

Sea $\{X_i\}$, $i \in [1, n] \subseteq \mathbb{N}$ una base de soluciones del sistema homogéneo asociado a $X^{(n)} + \sum_{i=0}^{n-1} a_i(t)X^{(i)} = f(t)$, $X: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $X \in C^n$, $a_i: I \rightarrow \mathbb{R}$ continuas $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ continua
 $\Rightarrow \exists C_i: I \rightarrow \mathbb{R}$, $C_i \in C^1 / X_p(t) = \sum_{i=1}^n C_i(t)X_i(t)$ sea una solución del sistema. Cumplen que $W(t) \begin{pmatrix} C_1(t) \\ \vdots \\ C_n(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ f(t) \end{pmatrix}$ donde $W(t)$ es la matriz del Wronskiano.

$n=2$: $X''(t) + a_1(t)X'(t) + a_0(t)X(t) = f(t)$, $\{X_1(t), X_2(t)\}$ Base de soluciones del homogéneo

q.v.q.: $\exists C_1(t), C_2(t) / X_p(t) = C_1(t)X_1(t) + C_2(t)X_2(t)$ sea solución.

$$X_p'(t) = C_1'(t)X_1(t) + C_1(t)X_1'(t) + C_2'(t)X_2(t) + C_2(t)X_2'(t)$$

$$X_p''(t) = C_1''(t)X_1(t) + 2C_1'(t)X_1'(t) + C_1(t)X_1''(t) + C_2''(t)X_2(t) + 2C_2'(t)X_2'(t) + C_2(t)X_2''(t)$$

Reemplazo en la ecuación:

$$C_1''(t)X_1(t) + 2C_1'(t)X_1'(t) + C_1(t)X_1''(t) + C_2''(t)X_2(t) + 2C_2'(t)X_2'(t) + C_2(t)X_2''(t) + a_1(t)C_1'(t)X_1(t) + a_1(t)C_1(t)X_1'(t) + a_1(t)C_2'(t)X_2(t) + a_1(t)C_2(t)X_2'(t) + a_0(t)C_1(t)X_1(t) + a_0(t)C_2(t)X_2(t) = f(t)$$

$$C_1(t) \underbrace{(X_1''(t) + a_1(t)X_1'(t) + a_0(t)X_1(t))}_{=0} + C_2(t) \underbrace{(X_2''(t) + a_1(t)X_2'(t) + a_0(t)X_2(t))}_{=0} + 2C_1'(t)X_1'(t) + a_1(t)C_1(t)X_1'(t) + C_1''(t)X_1(t) + 2C_2'(t)X_2'(t) + a_1(t)C_2(t)X_2'(t) + C_2''(t)X_2(t) = f(t)$$

$$\Rightarrow a_1(t) \underbrace{(C_1'(t)X_1'(t) + C_2'(t)X_2'(t))}_{X'(t)} + \underbrace{(C_1''(t)X_1(t) + C_1'(t)X_1'(t) + C_2''(t)X_2(t) + C_2'(t)X_2'(t))}_{W(t)} = f(t)$$

q.v.q.: $C_1'(t)X_1'(t) + C_2'(t)X_2'(t) = 0$
 $C_1'(t)X_1(t) + C_2'(t)X_2(t) = f(t)$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} X_1(t) & X_2(t) \\ X_1'(t) & X_2'(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_1(t) \\ C_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ f(t) \end{pmatrix}$$

Q.E.D.