

Clase 07/05

Biblia. recomendada:

Gelfand & Fomin, Calculus of variations.

(A)

Funcionales

Una funcional es una correspondencia que asigna un número real a cada curva o función perteneciente a cierta clase.

Es una función de funcionales $J: \text{funciones} \rightarrow \mathbb{R}$

Ej 1

Sobre el conjunto de curvas en un plano, la funcional podría darne la longitud.

Ej 2

Sobre el conjunto de curvas que unen dos puntos A y B en un plano. Suponemos que una partícula se puede mover por esta curva con velocidad $v(x,y)$ en el punto (x,y) , la funcional podría darne el tiempo que tarda la partícula en ir de A a B.

Ej 3

Sea $F(x, y, z)$ una función continua \Rightarrow

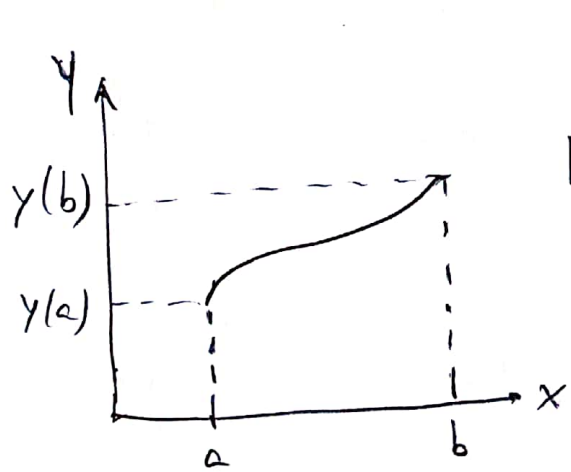
$$J[y] = \int_a^b F[x, y(x), y'(x)] dx$$

con $y(x)$ continua y diferenciable en $[a, b]$.

⊙ Diferentes F 's me dan diferentes funcionales J .

⊙ Si $F(x, y, z) = \sqrt{1 + z^2} \Rightarrow J[y]$

$\Rightarrow J[y]$ es la longitud de la curva $y(x)$.



$$Long = \int_a^b \sqrt{1 + \left(\frac{\partial y}{\partial x}\right)^2} dx.$$

Así como para funciones ordinarias podemos analizar continuidad, diferenciable, buscar extremos, etc.

Con funcionales podemos hacer lo mismo.

Espacios de Fréchet

©

Def: Espacio lineal es un conjunto \mathcal{R} de elementos x, y, z, \dots para los cuales la suma y multiplicación por números reales cumple:

- ① $x + y = y + x$
- ② $(x + y) + z = x + (y + z)$
- ③ $\exists 0 \in \mathcal{R} / x + 0 = x \quad \forall x \in \mathcal{R}$.
- ④ $\forall x \in \mathcal{R}, \exists (-x) \in \mathcal{R} / x + (-x) = 0$
- ⑤ $1 \cdot x = x$
- ⑥ $\alpha(\beta x) = (\alpha\beta)x$
- ⑦ $(\alpha + \beta)x = \alpha x + \beta x$
- ⑧ $\alpha(x + y) = \alpha x + \alpha y$

Def: Un espacio lineal es normado si a todo $x \in \mathcal{R}$ se asocia un número no negativo $\|x\|$ ("norma de x ") /

- ① $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$
- ② $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$
- ③ $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$

Ejemplos de espacios lineales normados:

(1)

① $C(a, b)$: Espacio de funciones continuas en $[a, b]$.

La norma se define como el máximo de su valor absoluto:

$$\|y\|_0 = \max_{a \leq x \leq b} |y(x)|$$

② $D_1(a, b)$: Espacio de funciones continuas y con primera derivada continua en $[a, b]$.

La norma se define como:

$$\|y\|_1 = \max_{a \leq x \leq b} |y(x)| + \max_{a \leq x \leq b} |y'(x)|$$

Das funciones en D_1 se consideran cercanas si $\forall x \in [a, b]$

$$|y(x) - z(x)| < \epsilon, \quad |y'(x) - z'(x)| < \epsilon$$

③ $D_n(a, b)$: Espacio de funciones continuas con derivadas continuas hasta el orden n en $[a, b]$.

La norma se define como

$$\|y\|_n = \sum_{i=0}^n \max_{a \leq x \leq b} |y^{(i)}(x)|$$

Continuidad de un funcional

$J: R \rightarrow R$ con R espacio lineal normado.

Def: $J[y]$ es continua en $\hat{y} \in R$ si $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 /$
 $|J[y] - J[\hat{y}]| < \epsilon$ si $\|y - \hat{y}\| < \delta.$

Variación de un funcional

Def: Una funcional continua $\phi: R \rightarrow R$ es lineal si:

- ① $\phi[\alpha h] = \alpha \phi[h] \quad \forall h \in R, \forall \alpha \in R.$
- ② $\phi[h_1 + h_2] = \phi[h_1] + \phi[h_2] \quad \forall h_1, h_2 \in R.$

Def: El incremento de un funcional $\Delta J[h] \equiv J(y+h) - J(y).$
Es funcional de $h \in R$ cuando y está fijo.

Def: Una funcional continua es diferenciable si se puede escribir.

$$\Delta J[h] = \underbrace{\delta J[h]}_{\text{funcional continua lineal}} + \underbrace{\epsilon}_{\epsilon \rightarrow 0} \|h\|$$

$\|h\| \rightarrow 0$

se llama la variación de $J(y)$.

Def: $J(y)$ tiene un extremo en \hat{y} si $\exists \delta > 0 /$ (F)

$\Delta J[y - \hat{y}] = J[y] - J[\hat{y}]$ tiene el mismo signo $\forall y / \|y - \hat{y}\| < \delta$

Importante La variación $\delta J[h]|_{\hat{y}} = 0$ es condición necesaria para que $J(y)$ diferenciable tenga un extremo en \hat{y} .

Demostración: Consideremos $J(y)$ con extremo en \hat{y} .

Para ser $J(y)$ diferenciable en $\hat{y} \Rightarrow$

$$\Delta J[h] = J[\hat{y} + h] - J[\hat{y}] \equiv \delta J[h] + \varepsilon \|h\|$$

Para ser $\varepsilon \xrightarrow{\|h\| \rightarrow 0} 0$, $\exists \delta /$ cuando $\|h\| < \delta$

$\Delta J[h]$ y $\delta J[h]$ tienen el mismo signo.

Supongamos que $\delta J[h] \neq 0$: cuando $\|h\| < \delta$.

\Rightarrow Para ser lineal, $\delta J[-h] = -\delta J[h] \Rightarrow$

$\delta J[h]$ cambia de signo en el intervalo $\|h\| < \delta$

$\Rightarrow \Delta J[h]$ cambia de signo en el intervalo $\|h\| < \delta$.

$\Rightarrow J(y)$ no tiene un extremo en \hat{y}

$\Rightarrow \boxed{J(y) \text{ tiene extremo en } \hat{y} \Rightarrow \delta J[h]|_{\hat{y}} = 0}$

Ecuación de Euler

6

Consideremos la funcional

$$J[y] = \int_a^b F(x, y, y') dx$$

- ⊙ $F(x, y, z)$ una función con derivadas primeras y segundas continuas para cualquiera de sus argumentos.
- ⊙ $y(x)$ con derivado primero continuo en $x \in [a, b]$ y condiciones de contorno fijas $y(a) = A$, $y(b) = B$.

¿Que condiciones debe satisfacer F para que $J[y]$ tenga un extremo? Vimos que una condición necesaria es $\delta J = 0$.

Calculamos δJ :

$$\begin{aligned} \Delta J[h] &= J[y+h] - J[y] \quad \text{con } h(a) = h(b) = 0 \\ &= \int_a^b F(x, y+h, y'+h') dx - \int_a^b F(x, y, y') dx \end{aligned}$$

Desarrollo de Taylor para F :

$$\Delta J(h) = \int_a^b \left[\underbrace{F(x, \bar{y}, \bar{y}')} + F_y(x, \bar{y}, \bar{y}')h + F_{y'}(x, \bar{y}, \bar{y}')h' + \dots - F(x, \bar{y}, \bar{y}') \right] dx \quad (\text{desarrollar parciales})$$

$$= \int_a^b \left[F_y(x, \bar{y}, \bar{y}')h + F_{y'}(x, \bar{y}, \bar{y}')h' + \dots \right] dx$$

$$\Rightarrow \delta J[h] = \int_a^b \left[F_y(x, \bar{y}, \bar{y}')h + F_{y'}(x, \bar{y}, \bar{y}')h' \right] dx$$

$$= \int_a^b \left[F_y h + (F_{y'} h)' - (F_{y'})' h \right] dx$$

$$= \underbrace{[F_{y'} h]_a^b}_{=0} + \int_a^b \left[F_y - (F_{y'})' \right] h dx \stackrel{!}{=} 0$$

Como h es arbitrario \Rightarrow

(ver página siguiente)

$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial y'} \right) = 0$$

Ecuación de Euler

(Este es el problema 2 de la guía 2)

Si $J(y)$ tiene un extremo en $\hat{y} \Rightarrow \hat{y}$ satisface la ecuación de Euler

En el recorrido de reción usamos que =

(I)

Si $\int_a^b \underbrace{\alpha(x)}_{\text{continua}} h(x) dx = 0$, $\forall h(x)$ con derivada continua en $[a, b]$
tal que $h(a) = h(b) = 0$

(Problema 1 de la guía 2)

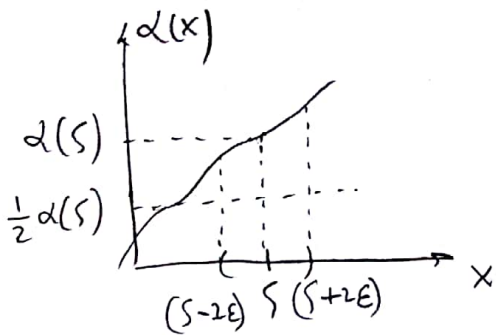
$\Rightarrow \boxed{\alpha(x) = 0 \quad \forall x \in [a, b]}$

Lo demostramos:

Supongamos lo contrario $\Rightarrow \exists \zeta \in (a, b) / \alpha(\zeta) \neq 0$
(por ejemplo $\alpha(\zeta) > 0$)

Como α es continuo $\Rightarrow \exists \epsilon > 0 / |x - \zeta| < 2\epsilon$

$\Rightarrow \frac{1}{2} \alpha(\zeta) \leq \alpha(x)$



Tome una función particular para $h(x)$:

(No se me ocurre ninguna función, pero seguro que existe!)

$$h(x) = \begin{cases} 0 & \forall x \in [a, b] \setminus (\zeta - \epsilon, \zeta + \epsilon) \\ > 0 & \forall x \in (\zeta - \epsilon, \zeta + \epsilon) \end{cases}$$

$\Rightarrow \int_a^b \alpha(x) h(x) dx = \int_{\zeta - \epsilon}^{\zeta + \epsilon} \alpha(x) h(x) dx \geq \frac{\alpha(\zeta)}{2} \int_{\zeta - \epsilon}^{\zeta + \epsilon} h(x) dx > 0$
(Contradice la supuesta).

Problema 3

(J)

Sean dos puntos del plano $P_1 = (x_1, y_1)$ y $P_2 = (x_2, y_2)$

con $x_1 \neq x_2$ y una curva $y = y(x)$ que une P_1 y P_2 .

Probar que la longitud de la curva es mínima si la curva es una recta.

Vimos antes que la longitud estaba dada por una

funcional:

$$L = J[y] = \int_{x_1}^{x_2} \underbrace{\sqrt{1 + y'^2}}_{F(x, y, y')} dx.$$

Busco extremar $L \Rightarrow$ necesito que F satisfaga la ecuación de Euler.

$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 0 \quad \text{para } F(x, y, y') = \sqrt{1 + y'^2}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dx} \left(\frac{y'}{\sqrt{1 + y'^2}} \right) = 0 \Rightarrow \frac{y'}{\sqrt{1 + y'^2}} = c = \text{cte.}$$

$$\Rightarrow y' = \frac{c}{\sqrt{1 - c^2}} \equiv a \Rightarrow \boxed{y(x) = ax + b}$$

Las constantes a y b se obtienen de pedir
que $Y(x)$ pase por P_1 y P_2 .

$$\Rightarrow \begin{cases} Y_1 = aX_1 + b \\ Y_2 = aX_2 + b \end{cases} \Rightarrow \boxed{a = \frac{Y_2 - Y_1}{X_2 - X_1}}$$

$$\Rightarrow b = Y_1 - aX_1 = Y_1 - \frac{Y_1 - Y_2}{X_1 - X_2} \cdot X_1$$

$$= \frac{\cancel{X_1}Y_1 - X_2Y_1 - \cancel{Y_1}X_1 + Y_2X_1}{X_1 - X_2} \Rightarrow \boxed{b = \frac{X_1Y_2 - X_2Y_1}{X_1 - X_2}}$$

$$\Rightarrow \boxed{Y(x) = \left(\frac{Y_2 - Y_1}{X_2 - X_1} \right) X + \left(\frac{X_1Y_2 - X_2Y_1}{X_1 - X_2} \right)}$$