UZ Examen -IIIIN

Examen del parcial 2, periodo 202150

Se ha registrado el correo del encuestado (kpquezada@espe.edu.ec) al enviar este formulario.

Indicaciones generales:

- El examen consta de 20 preguntas de selección.

No se requiere normalizar la EDO

Puede ser aplicada a cualquier forma de la función h(x)

Permite obtener directamente la forma de la solución general (Ysg)

- Escoja UNA SOLA OPCIÓN en cada pregunta
- Tiempo máximo dispone: 20 minutos
- Cualquier intento de copia o fraude será sancionado

Ingrese primero sus APELLIDOS, luego Nombres. * Quezada Baque Kelvin Peter
Sección S1
Escoja una sola opción.
Cuál es la principal ventaja del uso del método del Operador Anulador respecto al de Coeficientes Indeterminados. *
Solo es aplicable a las formas definidas de fi(x)

En la EDO mostrada en la imagen, para encontrar la solución los métodos a
utilizar son: *

$$x^2y'' - xy' + 4y = (x+1)e^{x}$$

- Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler para segundo orden y operador anulador
- Ec. Característica en f(Lambda) de segundo grado y variación de parámetros
- Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler no homogenea
- Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler para segundo orden y variación de parámetros

Cuál es una ventaja del uso del método de Variación de Parámetros respecto al uso del Operador Anulador L*

- Puede ser aplicada a cualquier forma de la función h(x)
- No se requere normalizar la EDO
- Solo es aplicable a las formas definidas de fi(x)
- Permite obtener directamente la forma de la solución general (Ysg)

En una EDO de orden k homogenea que cumple el modelo de Cauchy-Euler, la Ec. Auxiliar esta formada por: *

- Un Polinomio de orden n en función de m: Pm(n)
- Ninguna de las mostradas
- Un Polinomio de orden n en función de x: Pm(x)
- Un Polinomio de orden k en función de m: Pk(m)

En un movimiento oscilatorio con amortiguamiento, se puede identificar los subtipos del movimiento a través de: *
El orden de la ecuación característica (lambda)
El tipo de raíces de la ecuación característica (lambda)
El coeficiente de amortiguamiento, si diferente de cero.
El tipo de EDO que debe ser una sola curva
Continuación S2
Escoja una sola opción.
En una EDO de tercer orden que cumple el modelo de Cauchy-Euler, se esperaría que: *
La solución contenga constantes: C, C1, C2
La solución contenga constantes: C, C1, C2 Se proporcione al menos dos condiciones iniciales para la solución
Se proporcione al menos dos condiciones iniciales para la solución

En la EDO mostrada, cuál es el proceso inicial más adecuado para encontrar la solución? *

$$2 x^{2}y''' + x y'' + y' = x . Inx$$

- Multiplicar por x la expresión, luego aplicar la Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler
- Dividir para x la expresión, luego aplicar la Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler
- Normalizar la expresión, luego aplicar la Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler
- Dividir para ln x la expresión, luego aplicar la Ec. Auxiliar de Cauchy-Euler

En el movimiento vibratorio amortiguado, la fuerza que define el amortiguamiento depende del valor de: *

- La derivada de la posición x con respecto al tiempo
- La velocidad instantánea del sistema
- El coeficiente de amortiguamiento
- Todas las opciones mostradas

Cuál es una ventaja del uso del método Operador Anulador L respecto al de Coeficientes Indeterminados? *

- La solución propuesta (Yp) es linealmente independiente (L.I)
- No es necesario calcular coeficientes (o constanstes) en la Yp
- Es aplicable a cualquier forma de la función fi(x)
- No se requiere normalizar la EDO

Cuál es una desventaja del uso del método Operador Anulador (L) respecto al de variación de parámetros ? *
Sólo es aplicable a determinadas funciones f(x) para la cuales se pueda calcular L
Es necesario utilizar un factor de corrección de la forma X ⁿ para asegurar la Independencia lineal de Yp
Les aplicable a cualquier tipo de funciones f(x)
Se debe previamente normalizar o estandarizar la EDO
Continuación S3
Escoja una sola opción.
Respecto a la forma de expresar un tipo de solución en una EDO de orden superior, la solución homogenea (Yh) es de que tipo? *
O Paramétrica
Una curva específica
O Implícita
Una familia de curvas

La función X(t) que mejor representaría la solución para una aplicación de un sistema vibratorio sería? *

- $X(t) = e^{-2x} [sen x + cos x]$
- X(t)= C1 sen 2x + C2 cos 2x
- X(t)= C1 cos 2t + C2 sen 2t
- $X(t) = e^{-2t} [sen t + cos t]$

Que método(s) se podría(an) utilizar para encontrar la solución de la siguiente EDO.*

x'' - m x' = sen t cos t donde m es una constante

- Coeficientes Indeterminados y Operador Anulador
- Variable ausente x
- Variación de Parámetros
- Todos los mostrados

El modelo aplicativo asociado a la EDO mostrada, representaría qué tipo de movimiento? *

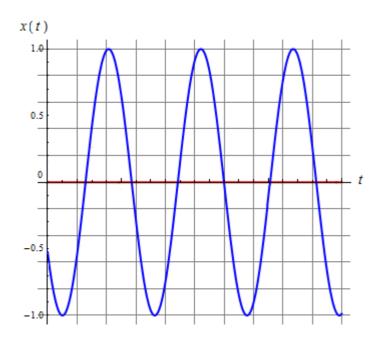
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{dx}{dt} + 4x - \operatorname{sen} t = 0$$

- Vibratorio libre y amortiguado
- Vibratorio amortiguado
- Vibratorio forzado y amortiguado
- Vibratorio libre

En una EDO de orden superior de orden n, la solución propuesta (Yp) deberá: * Estar multiplicada por un factor Xⁿ Ser lineal e independiente de la Ysg Ser linealmente dependiente de la Yh No contener ninguna constante arbitraria Continuación S4 Escoja una sola opción. Los métodos aplicables para encontrar la solución general de la ED mostrada en la imagen, son: * y'''' = n y'' - m y'''donde: m = primer dígito de su cédula n = último número de su cédula si alguno es cero, sustituya por 1 Varible ausente x Variable ausente y Ec. Caracterísitica en f(Lambda) Todos los mostrados

Para un modelo aplicativo la dx/dt , evaluada en x=0, representa: *
La velocidad promedio del movimiento
La velocidad instantanea con que inicia el movimiento
El cambio de la posición X en función del tiempo
La tasa de cambio de la velocidad
Si el resultado del Wronskiano aplicado a la solución homogénea de una EDO, es distinto a cero, implica que: *
Ninguna de las mostradas
Las raíces de la Ec. Característica son reales y distintas
El conjunto de soluciones es Linealmente Dependiente (L.D)
Las raíces de la Ec. Característica son repetidas

> La gráfica mostrada en la imagen, representa a un movimiento vibratorio/oscilatorio, de tipo: *



- Sin amortiguamiento con una posición inicial de 0,5 sobre la posición de equilibrio P.E.
- Amortiguado con una condición: X(0)= 0.5
- Forzado con una posición de partida desde la 0,5 bajo la P.E
- Libre con una posición inicial de 0,5 bajo la posición de equilibrio

La solución homogénea (Yh) también se le conoce como: *

- Solución general
- Solución complementaria (Yc)
- Solución trivial
- Solución propuesta

Este formulario se creó en espe.edu.ec.

Google Formularios