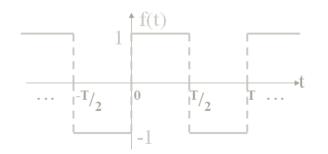
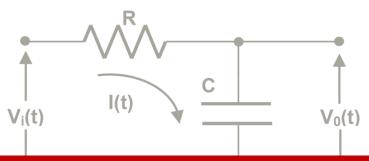
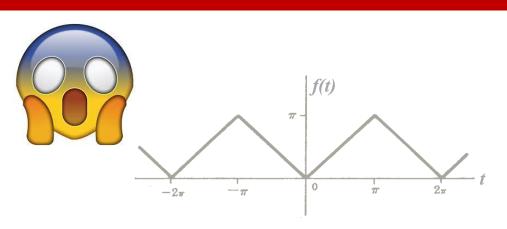
Ecuaciones Diferenciales Ordinarias

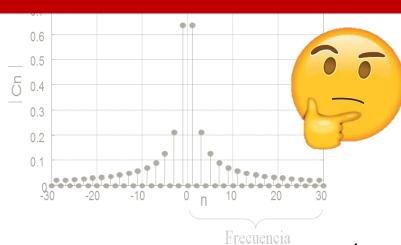






Introducción a **Ecuaciones Diferenciales Ordinarias**







Ecuaciones

Algebraicas

$$x^3 + 5x = 8$$

$$e^{-\cos(3x^2)} - 5 = 0$$

La incógnita es un valor o conjunto de valores que satisfacen una expresión

Dierenciales

$$u = f(x, y);$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0$$

$$\psi = f(\bar{r}, t); \quad -\frac{\hbar^2}{2m} \; \overline{\nabla}^2 \; \psi + V \; \psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

La incógnita es una función: debo encontrar una función (o familia de funciones) que satisfagan una expresión.



Ecuaciones Diferenciales

Ordinarias

$$y = f(x); \quad \frac{\mathrm{d}^2 y}{\mathrm{d}x^2} - \frac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}x} + 3y = 5x$$

$$z = f(x, y);$$
 $y \frac{d^2z}{dx^2} + 3 \frac{dz}{dx} = 5xy$

Las derivadas aparecen respecto de *una única* variable **independiente**

En derivadas parciales

$$u = f(x, y); \qquad \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0$$
(Ec. de Laplace)

$$u = f(x,t); \qquad \frac{\partial^2 u}{\partial t} = k \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

(Ec. del calor Fourier)

$$\psi = f(\bar{r}, t); \quad -\frac{\hbar^2}{2m} \, \overline{\nabla}^2 \, \psi + V \, \psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

(Ec. de Schrödinger)



Ecuaciones Diferenciales Ordinarias

Lineales:

$$a_n(t) \left(\frac{d^n y}{dt^n} \right) + a_{n-1}(t) \left(\frac{d^{n-1} y}{dt^{n-1}} \right) + \dots + a_1(t) \left(\frac{dy}{dt} + a_0(t) \right) y = g(t)$$

$$y = f(t)$$

Ej:
$$t\frac{d^3y}{dt^3} + \ln(t)\frac{dy}{dt} + 3y = \sin(t)$$

No-lineales:
$$t \left(\frac{d^3y}{dt^3}\right)^2 + \ln(t) y \frac{dy}{dt} + 3\sqrt{y} = \sin(t)$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{\lambda}{T_H} \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2}$$
 (Ec. de la catenaria)



Ecuaciones Diferenciales Ordinarias Lineales

$$a_n(t) \frac{d^n y}{dt^n} + a_{n-1}(t) \frac{d^{n-1} y}{dt^{n-1}} + \dots + a_1(t) \frac{dy}{dt} + a_0(t) y = g(t)$$

Coeficientes variables:

$$-t\frac{d^3y}{dt^3} + \ln(t)\frac{dy}{dt} + 3y = \sin(t)$$

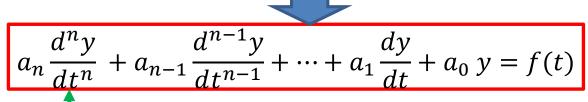
Coeficientes constantes:

$$3 \frac{d^3y}{dt^3} + \ln(2) \frac{dy}{dt} - 3y = t^2$$



Ecuaciones Diferenciales Ordinarias Lineales a Coeficientes Constantes

$$a_n(t) \frac{d^n y}{dt^n} + a_{n-1}(t) \frac{d^{n-1} y}{dt^{n-1}} + \dots + a_1(t) \frac{dy}{dt} + a_0(t) y = g(t)$$



Orden n: la derivada de *mayor* orden me indica el orden de la EDO

Orden 1
$$\xrightarrow{dy} dx + \lambda y = f(x)$$

Orden 2
$$\xrightarrow{d^2y} a \frac{dy}{dx^2} + a \frac{dy}{dx} + b y = f(x)$$

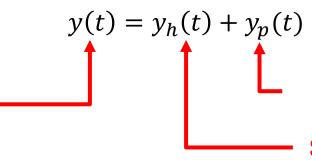


¿Y cómo se resuelven?

$$\frac{dy}{dt} + 5 y = f(t)$$

Una forma es proponer que nuestra solución tiene la siguiente forma:

Solución final del problema (nuestra incógnita)



Solución particular

Solución homogénea

Solución homogénea

Se obtienen igualando la EDO a cero

$$a_n \frac{d^n y}{dx^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + a_1 \frac{dy}{dx} + a_0 y = 0$$

Solución homogénea para EDO de orden 1: $\frac{dy}{dt} + \lambda y = f(t)$

$$\frac{dy_h}{dt} + \lambda y_h = 0 \qquad \Rightarrow \quad \frac{dy_h}{dt} = -\lambda y_h \qquad \Rightarrow \quad \frac{dy_h}{y_h} = -\lambda dt$$

$$\Rightarrow \int \frac{dy_h}{y_h} = \int -\lambda \, dt \quad \Rightarrow \quad \ln(y_h) = -\lambda t + C \qquad \Rightarrow \quad y_h(t) = e^{-\lambda t + C}$$

$$\Rightarrow y_h(t) = e^{-\lambda t} e^C \Rightarrow y_h(t) = Ke^{-\lambda t}$$



Resolvamos, por ejemplo, la siguiente EDO:

$$\frac{dy}{dt} + 5 y = 2 t$$

Solución homogénea para EDO de orden 1:

$$\frac{dy_h}{dt} + 5 y_h = 0 \leftarrow \textit{Homogénea} \Rightarrow \textit{Igualo a 0}$$

Propongo como solución $y_h(t) = Ke^{-\lambda t}$

$$\frac{d}{dt}(Ke^{-\lambda t}) + 5Ke^{-\lambda t} = 0$$

$$\Rightarrow -\lambda Ke^{-\lambda t} + 5Ke^{-\lambda t} = 0$$

$$\Rightarrow Ke^{-\lambda t}(-\lambda + 5) = 0 \qquad \Rightarrow \lambda = 5$$

$$\therefore y_h(t) = Ke^{-5t}$$



¿Y la solución particular?

$$y_p(t) \sim f(t)$$

$$\frac{dy}{dt} + 5 y = f(t)$$

Si f(t) es una función polinómica $\Rightarrow y_p(t)$ es una función polinómica

$$f(t) = CTE \Rightarrow y_p(t) = A$$

$$f(t) = 3t \Rightarrow y_p(t) = At + B$$

$$f(t) = t^2 + 3t \implies y_p(t) = At^2 + Bt + C$$
 $f(t) = 2t^2 \implies y_p(t) = At^2 + Bt + C$

$$f(t) = 2t^2 \Rightarrow y_p(t) = At^2 + Bt + C$$

Si f(t) es una función exponencial $\Rightarrow y_p(t)$ es una función exponencial de mismo exponente

$$f(t) = e^{-3t} \Rightarrow y_p(t) = Ae^{-3t}$$

$$f(t) = e^{-3t} \Rightarrow y_p(t) = Ae^{-3t}$$
 $f(t) = e^{-t} + t \Rightarrow y_p(t) = Ae^{-t} + Bt + C$

Si f(t) es una función trigonométrica $\Rightarrow y_p(t)$ es una combinación

$$f(t) = 4\cos(3t) \Rightarrow y_p(t) = A\cos(3t) + B\sin(3t)$$
 lineal de senos y cosenos de la misma frecuencia

$$f(t) = 4\cos(3t) + \sin(t) \Rightarrow y_p(t) = A\cos(3t) + B\sin(3t) + C\cos(t) + D\sin(t)$$

¿Y cómo averiguo esas constantes de la solución particular $y_p(t)$?

Una vez que identifiqué la forma de $y_p(t)$, la reemplazo dentro de la EDO

Por ej:
$$\frac{dy}{dt} + 5 y = 2 t \Rightarrow y_p(t) = At + B$$

Reemplazo $y_p(t)$ dentro de la EDO

$$\frac{d}{dt}(At + B) + 5(At + B) = 2t$$

$$\Rightarrow A + 5At + 5B = 2t + 0 \begin{cases} 5At = 2t \\ A + 5B = 0 \end{cases}$$

$$A = \frac{2}{5}, B = -\frac{2}{25}$$

$$\Rightarrow y_p(t) = \frac{2}{5}t - \frac{2}{25}$$



 $\frac{dy}{dt} + 5 y = 2t$

¿Y cómo se resuelven?

$$y(t) = y_h(t) + y_p(t)$$

$$y_h(t) = Ke^{-5t}$$
 $y_p(t) = \frac{2}{5}t - \frac{2}{25}$

$$y(t) = Re^{-5t} + \frac{t}{5} - \frac{1}{25}$$

¿Terminamos? ¡NO!

$$y(0) = 1$$

$$y(0) = Ke^{-5.0} + \frac{2}{5}$$

Condiciones iniciales:
$$y(0) = 1$$
 $y(0) = Ke^{-5.0} + \frac{2}{5} \cdot 0 - \frac{2}{25} = 1 \implies K = \frac{27}{25}$

Condiciones iniciales nulas:
$$y(0) = 0$$
 $y(0) = Ke^{-5.0} + \frac{2}{5} \cdot 0 - \frac{2}{25} = 0 \implies K = \frac{2}{25}$

¿Terminamos? ¡SÍ!

La solución de la EDO con condiciones iniciales nulas (CIN)

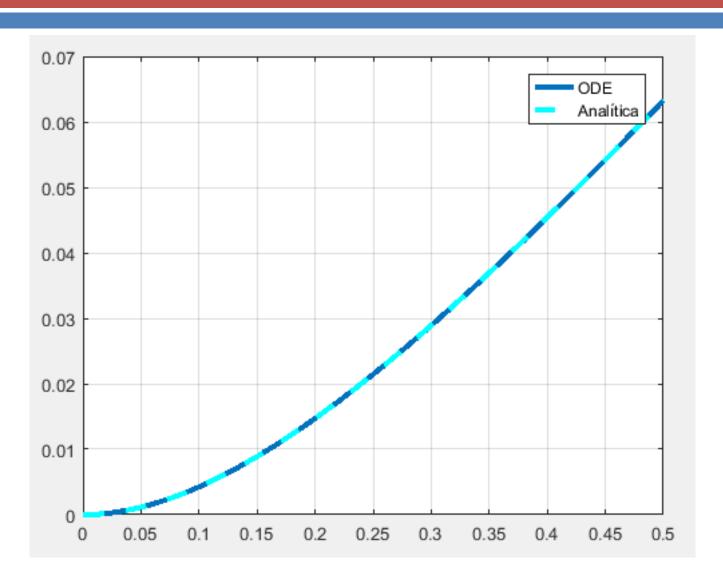


$$\frac{dy}{dt} = -5 y + 2t$$
 ¿Y en Matlab? \longrightarrow ode45, ode23



Repaso: FDOs

Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072





¿Y las de 2do orden?

$$y'' + ay' + by = f(t)$$

En principio buscaremos una solución similar a lo que hicimos para las EDO de orden 1:

separar en una solución homogénea y otra particular

$$y(t) = y_h(t) + y_p(t)$$

El caso de la solución particular $y_p(t)$ se aborda de la misma manera que antes:

se propone una $y_p(t)$ de acuerdo con la naturaleza de la $\mathbf{f}(t)$ y se reemplaza en la EDO



¿Y la solución homogénea?

$$y'' + ay' + by = f(t)$$

Propongamos una solución similar a laque usamos para las de orden 1:

$$y_h(t) = Ke^{\lambda t}$$

Reemplazamos $y_h(t)$ en la EDO:

$$\frac{d^2}{dt^2}(Ke^{\lambda t}) + a\frac{d}{dt}(Ke^{\lambda t}) + bKe^{\lambda t} = 0 \qquad \textbf{Homogénea}$$

$$\lambda^2 Ke^{\lambda t} + a\lambda Ke^{\lambda t} + bKe^{\lambda t} = 0$$

$$(Ke^{\lambda t})(\lambda^2 + a\lambda + b) = 0$$

Repaso: Consigna #A

$$(Ke^{\lambda t})(\underbrace{\lambda^2 + a\lambda + b}_{0}) = 0$$

$$\begin{aligned} \textbf{Posibilidades} \left\{ \begin{array}{l} \lambda_1, \lambda_2 \in \Re \ / \ \lambda_1 \neq \lambda_2 \\ \lambda_1, \lambda_2 \in \Re \ / \ \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda \\ \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \ / \ \lambda_{1,2} = a \pm jb \end{array} \right. \end{aligned}$$

Raíces reales distintas

$$y_h(t) = K_1 e^{\lambda_1 t} + K_2 e^{\lambda_2 t}$$

Raíces reales iguales

$$y_h(t) = K_1 e^{\lambda t} + K_2 t e^{\lambda t}$$

Raíces complejas conjugadas



$$y_h(t) = e^{at} \left[K_1 \cos(bt) + K_2 \sin(bt) \right]$$

Consigna #A

Supongamos que ya conocemos el resultado de la solución homogénea ($\lambda_1=-3,\ \lambda_2=-10$) y particular $y_p(t)=5$

$$y(t) = K_1 e^{-3t} + K_2 e^{-10t} + 5$$

Ya no tenemos un único valor de K que averiguar como en el caso de las EDO de primer orden, sino K_1 y K_2

Por lo tanto, necesitamos dos condiciones iniciales: una sobre y(t) y otra sobre su derivada $\dot{y}(t)$

Si fuesen condiciones iniciales nulas (CIN):

$$\begin{cases} y(0) = 0 & \Rightarrow K_1 e^0 + K_2 e^0 + 5 = 0 \\ \dot{y}(0) = 0 & \Rightarrow -3K_1 e^0 - 10K_2 e^0 = 0 \end{cases} \begin{cases} K_1 = -\frac{50}{7} \\ K_2 = \frac{15}{7} \end{cases}$$



Repaso: Consigna #A

¿Y en Matlab?

En Matlab se complica un poco la situación porque las funciones ode23() y ode45() no saben calcular ecuaciones diferenciales de órdenes mayores que 1

Pero lo que saben hacer es resolver sistemas de ecuaciones de orden 1

Entonces, ¿cómo se trabaja?

Se transforma la EDO de orden 'n' en 'n' EDOs de orden 1

$$a_n \frac{d^n y}{dx^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + a_1 \frac{dy}{dx} + a_0 y = f(x)$$

$$= \begin{cases} y_n' = k_n y_n + k_{n-1} y_{n-1} + \dots + k_0 y_0 \\ \dots \\ y_1' = y_0 \end{cases}$$



Consigna #A

Ejemplo: EDO de segundo orden genérica

$$ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f(t)$$

Despejamos la derivada de mayor orden

$$y''(t) = -\frac{b}{a}y'(t) - \frac{c}{a}y(t) + \frac{1}{a}f(t)$$

Cambio de variable #1

$$y(t) = y_1$$
$$y_1'' = -\frac{b}{a}y_1' - \frac{c}{a}y_1 + \frac{1}{a}f(t)$$

Cambio de variable #2

$$y_1' = y_2 \implies y_1'' = y_2'$$

 $y_2' = -\frac{b}{a}y_2 - \frac{c}{a}y_1 + \frac{1}{a}f(t)$



Repaso: Consigna #A

Y voilà... ya tenemos las dos EDOs de orden 1

$$\begin{cases} y_1' = y_2 & y_1' = 0 \cdot y_1 + 1 \cdot y_2 + 0 \cdot f(t) \\ y_2' = -\frac{b}{a} y_2 - \frac{c}{a} y_1 + \frac{1}{a} f(t) & y_2' = -\frac{c}{a} y_1 - \frac{b}{a} y_2 + \frac{1}{a} f(t) \end{cases}$$

¿Cómo escribimos esto en Matlab?

Notación matricial

$$\begin{bmatrix} dy_1 \\ dy_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -c/a & -b/a \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/a \end{bmatrix} f(t)$$



Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Consigna #A

Por ejemplo:

$$5y''(t) - 3y'(t) + 6y(t) = \cos(t)$$

$$y(t) = y_1$$

$$y'_1 = y_2$$

$$y''_1 = y_2'$$

$$y''(t) = 3/5 y'(t) - 6/5 y(t) + 1/5 \cos(t)$$

$$y_1'' = 3/5 y_1' - 6/5 y_1 + 1/5 \cos(t)$$

$$y_2' = 3/5 y_2 - 6/5 y_1 + 1/5 \cos(t)$$

$$\begin{cases} y_1' = y_2 \\ y_2' = -\frac{6}{5}y_1 + \frac{3}{5}y_2 + \frac{1}{5}\cos(t) \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} dy_1 \\ dy_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6/5 & 3/5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/5 \end{bmatrix} \cos(t)$$



Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072

Consigna #A

Por ejemplo: $5y''(t) - 3y'(t) + 6y(t) = \cos(t)$

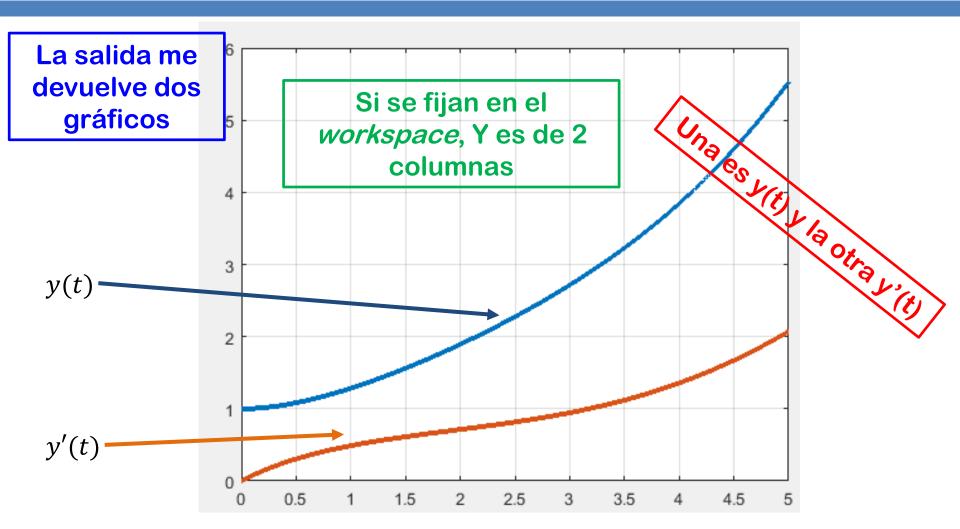
$$5y''(t) - 3y'(t) + 6y(t) = \cos(t)$$

$$\begin{bmatrix} dy_1 \\ dy_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6/5 & 3/5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/5 \end{bmatrix} \cos(t)$$

```
fun_ode1.m × fun_ode2.m × Bilineal.m × Script_2do_or Command Window
 function [ dy ] = fun ode2( t,y )
                                                   \Rightarrow dt = 0.001:
                                                   >> t = 0:dt:5:
  ft = cos(t);
                                                   >> CI = [1; 0]; % Primero la de y(0) y luego y'(0)
  dy = [0 1; -6/5 3/5] * y + [0; 1/5] .* ft;
                                                   >> [t ode, Y] = ode45(@fun ode2,t,CI);
                                                  >> plot(t,Y)
   end
```



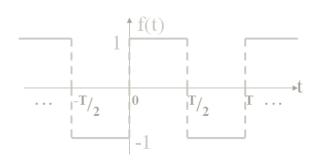
Análisis de Señales y Sistemas R2041 – R2072 Consigna #A

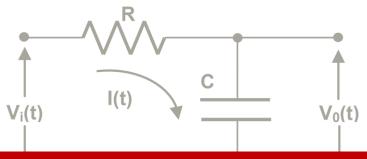




Análisis de Señales y Sistemas R2041

Repaso:: Resolución de Consignas





Repaso:

¿CONSULTAS?

Foro Campus Virtual: Transformada de Fourier

