# Ecuaciones de segundo orden – Algunos ejemplos de modelación matemática

Sistemas Dinámicos Prof. J. Rivera Noriega

ITAM

Otoño de 2020

Revisaremos un modelo matemático que describen esta relación, bajo ciertas premisas que simplifican su descripción.

### Ejemplo (Curva de Phillips)

Consideramos las siguientes variables:

- u(t) la tasa de desempleo;
- p(t) el logaritmo del nivel de precios;

Notemos que si P(t) denota el nivel de precios, entonces tendríamos  $\dot{p}=\frac{P}{P}$ 

Esto se interpreta como una tasa instantánea de cambio en el nivel de precio. Por esto p se concibe como la tasa de inflación.

## Ejemplo (Curva de Phillips)

Ahora suponemos que la dinámica de estas funciones obedece a las siguientes ecuaciones:

$$\dot{u} = -\alpha(\overline{m} - p) + \beta(\overline{u} - u), \qquad \dot{p} = \gamma(\overline{u} - u)$$

Las constantes involucradas son  $\alpha, \beta, \gamma > 0$  cumpliendo  $\beta^2 > 4\alpha\gamma$ . Además:

m denota el logaritmo de la cantidad nominal de dinero (circulante);

 $\overline{u}$  tasa "natural" de desempleo.

 $\overline{m}$  usualmente se determina desde el Banco Central, y  $\overline{u}$  es un umbral estimado bajo la suposición de que no todos los individuos economicamente activos están empleados. Su valor depende de la buena o mala previsión de los agentes.

## Ejemplo (Curva de Phillips)

Así, la ecuación

$$\dot{u} = -\alpha(\overline{m} - p) + \beta(\overline{u} - u)$$

dice que el cambio en la tasa del desempleo depende de dos factores:

- Del término  $\alpha(\overline{m}-p)$ , que en esencia está determinado por la política monetaria
- Del término  $\beta(\overline{u}-u)$ , que mide la discrepancia entre las tasas real y natural de desempleo.

La ecuación  $\dot{p} = \gamma(\overline{u} - u)$  se conoce como **relación de Phillips**. Establece una relación entre la inflación  $\dot{p}$  y el desempleo.

Nótese que de la ecuación  $\dot{p} = \gamma(\overline{u} - u)$  obtenemos  $\dot{u} = -\frac{\ddot{p}}{\gamma}$ Sustituyendo  $\dot{u}$  y  $(\overline{u} - u)$  en la primera ecuación llegamos a

$$\ddot{\mathbf{p}} + \beta \dot{\mathbf{p}} + \alpha \gamma \mathbf{p} = \alpha \gamma \overline{\mathbf{m}}$$

Los métodos desarrollados en clase llevan a que una solución general para esta ecuación es

$$p(t) = C_1 e^{r_1 t} + C_2 e^{r_2 t} + \overline{m}$$

ya que, usando la fórmula cuadrática

$$r_{1,2} = \frac{-\beta \pm \sqrt{\beta^2 - 4\alpha\gamma}}{2}$$

podemos deducir que  $r_1, r_2 < 0$ , pues  $\sqrt{\beta^2 - 4\alpha\gamma} < \beta$ .

Su derivada puede sustituirse en la relación de Phillips para obtener

$$u(t) = \overline{u} - \frac{\dot{p}}{\gamma} = \overline{u} - \frac{1}{\gamma} \left( C_1 r_1 e^{r_1 t} + C_2 r_2 e^{r_2 t} \right)$$

Como siempre, las constantes pueden determinarse dando condiciones iniciales  $p(0) = p_0$ ,  $u(0) = u_0$ .

Notemos que esta última condición puede visualizarse como una condición sobre  $\dot{p}$ , pues de la relación de Phillips  $\dot{p}=\gamma(\overline{u}-u)$ , implica que una condición sobre u(0) inmediatamente implica una condición sobre  $\dot{p}(0)$ .

Luego de algunas cuentas obtendríamos los valores de  $C_1$  y  $C_2$ . Por tanto

$$\lim_{t\to\infty} p(t) = \overline{m}, \qquad \lim_{t\to\infty} u(t) = \overline{u}$$

Esto tiene una interpretación directa, recordando el significado de cada variable.

Consideremos una masa sostenida por un resorte (en posición vertical) con longitud inicial  $\ell$ , y supongamos que la masa causa una elongación del resorte de modo que tiene una nueva longitud  $L>\ell$ .

Las fuerzas inicialmente actuando en este sistema son

- El peso de magnitud mg
- La resistencia del resorte que es proporcional a la longitud elongada -kL

Se tendrá en estas circunstancias la condición de reposo mg = kL.

Se supone ahora que una tercera fuerza actúa en el sistema, cuando este se encuentra en reposo, e imprime un desplazamiento u=u(t)

Se tendrán ahora tres fuerzas actuando:

- El peso w = mg
- La resistencia del resorte que es proporcional a la longitud elongada  $F_s = -k(L+u)$
- Una fuerza de resistencia que suponemos proporcional a la velocidad de la masa, actuando en direccón opuesta al movimiento:  $F_r = -\gamma u'$

Finalmente supongamos que hay una fuerza externa F(t), que puede provenir del movimiento del punto donde se montó el resorte, o bien una fuerza aplicada directamente a la masa.

Por la segunda ley de Newton, se sabe que

mu'' = Suma de las fuerzas actuando

por lo que obtenemos

$$mu''(t) = w + F_s + F_r + F = mg - k(L + u(t)) - \gamma u'(t) + F(t)$$

Reordenando y usando la condición de reposo obtenemos la ecuación

$$mu''(t) + \gamma u'(t) + ku(t) = F(t)$$

Pueden, por supuesto, añadirse condiciones iniciales  $u(0) = u_0$ ,  $u'(0) = v_0$ .

#### Ejemplo

Una masa que pesa 3kg. (fuerza) estira un resorte 5 cm. La masa se desplaza otros 10 cm. hacia abajo para luego ser liberada. Supongamos que hay una resistencia del medio de 4kg. (fuerza) cuando la masa tiene velocidad 60 cm/seg. Formular un problema de valores iniciales que describa el movimiento de esta masa.

Para este ejemplo se deben determinar las constantes que aparecerán en la ecuación.

$$m = \frac{3}{9.8}, \qquad k = \frac{3}{0.05}, \qquad \gamma = \frac{4}{0.6}$$

Al no mencionarse fuerzas externas, asumimos que  $F(t)\equiv 0$ .

Tenemos pues  $\frac{3}{9.8}u'' + \frac{40}{6}u' + 60u = 0$  con condiciones iniciales u(0) = 0.1 y u'(0) = 0.

#### Ejemplo (Vibraciones libres sin resistencia)

En estas se asume que  $F(t) \equiv 0$  y que  $\gamma = 0$ , por lo que se tiene

$$mu'' + ku = 0$$

Así que la solución general tendrá la forma

$$u(t) = A\cos(\omega_0 t) + B\sin(\omega_0 t),$$
 con  $\omega_0^2 = k/m$ 

Las constantes A y B se obtienen con adecuadas condiciones iniciales.

Para una discusión a fondo de este caso, escribimos esta solución en la forma

$$u(t) = R\cos(\omega_0 t - \delta)$$

Recordando identidades trigonométricas tendremos que

$$R\cos(\omega_0 t - \delta) = R\cos\delta\cos(\omega_0 t) + R\sin\delta\sin(\omega_0 t)$$

Así, la constante  $\delta$  debe elegirse de manera que  $A=R\cos\delta$  y  $B=R\sin\delta$ , por lo que

$$R = \sqrt{A^2 + B^2}$$
  $\delta = \arctan\left(\frac{B}{A}\right)$ 

Es por ésto que la gráfica de u será la de una función coseno "desplazada y ampliada".

Por ejemplo, en la ecuación  $u^{\prime\prime}+192u=0$  se tiene la solución general de la forma

$$u(t) = \frac{1}{6}\cos(8\sqrt{3}t) - \frac{1}{8\sqrt{3}}\sin(8\sqrt{3}t)$$

En este caso  $\omega_0=\sqrt{192}\approx 13{,}86$ , y  $R=\sqrt{\frac{1}{36}+\frac{1}{192}}\approx 0{,}182$ 

Además 
$$\delta = \arctan\left(\frac{-1/(8\sqrt{3})}{1/6}\right) = \arctan\left(-\sqrt{3}/4\right)$$

Como en este caso  $\cos\delta>0$  y sen  $\delta<0$  tenemos  $\delta\approx-0.41$  (en radianes)

Así es como se escribiría a la solución en la forma

$$u(t) = R\cos(\omega_0 t - \delta)$$

#### Ejemplo (Vibraciones forzadas sin resistencia)

En este caso se asume que  $\gamma=0$  y que hay una fuerza externa F(t), que suponemos de la forma  $F(t)=F_0\cos(\omega t)$ . Por tanto tenemos la ecuación

$$mu'' + ku = F_0 \cos(\omega t)$$

Suponiendo que  $\omega_0 = \sqrt{k/m} \neq \omega$ , la solución general será

$$u(t) = u_H + u_P = C_1 \cos(\omega_0 t) + C_2 \sin(\omega_0 t) + \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos(\omega t)$$

En efecto, se propondría  $u_P = A\cos(\omega t) + B\sin(\omega t)$  y se seguiría la rutina de calcular u'(t), u''(t) y sustituir en la ecuación para determinar las constantes A y B, resultando  $A = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  y B = 0.

Suponiendo que tenemos condiciones iniciales u(0) = 0 y u'(0) = 0 entonces se puede probar que

$$C_1 = -\frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}, \qquad C_2 = 0$$

y entonces la solución queda

$$u(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \left( \cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t) \right)$$

La gráfica de esta función es una sinuidal dentro de otra sinuidal.

Para esta situación podemos tratar de resolver  $u'' + u = 0.5\cos(0.8t)$  con datos iniciales u(0) = 0, u'(0) = 0.