

• **Tema 15: Aceleración gravitacional variable (Solucionario)**

Resumen de la aplicación de las EDO en Aceleración gravitacional variable (Solución al ejercicio propuesto: Plano de Fase y Estabilidad).

- **Parte C (Plano de fase y estabilidad).** Considere el sistema para la altura $y(t)$ y la velocidad $v(t)$:

$$\begin{cases} \frac{dy}{dt} = v \\ \frac{dv}{dt} = -\frac{100}{(y+1)^2} \end{cases} \quad (1)$$

1. Cálculo y clasificación de puntos críticos

Para encontrar los puntos críticos (o puntos de equilibrio), debemos igualar las derivadas temporales a cero. Buscamos valores (y^*, v^*) tales que:

$$\begin{cases} v = 0 \\ -\frac{100}{(y+1)^2} = 0 \end{cases}$$

De la primera ecuación obtenemos $v = 0$. Sin embargo, al analizar la segunda ecuación:

$$-\frac{100}{(y+1)^2} = 0$$

Observamos que el numerador es -100 (una constante distinta de cero). Para que una fracción sea cero, su numerador debe ser cero. Como $-100 \neq 0$, la segunda ecuación **no tiene solución** para ningún valor finito de y .

Por tanto, el sistema **no tiene puntos críticos**.

2. Construcción del plano de fase e interpretación

Para construir las trayectorias en el plano de fase (y, v) , eliminamos el tiempo dt usando la regla de la cadena:

$$\frac{dv}{dy} = \frac{dv/dt}{dy/dt} = \frac{-\frac{100}{(y+1)^2}}{v}$$

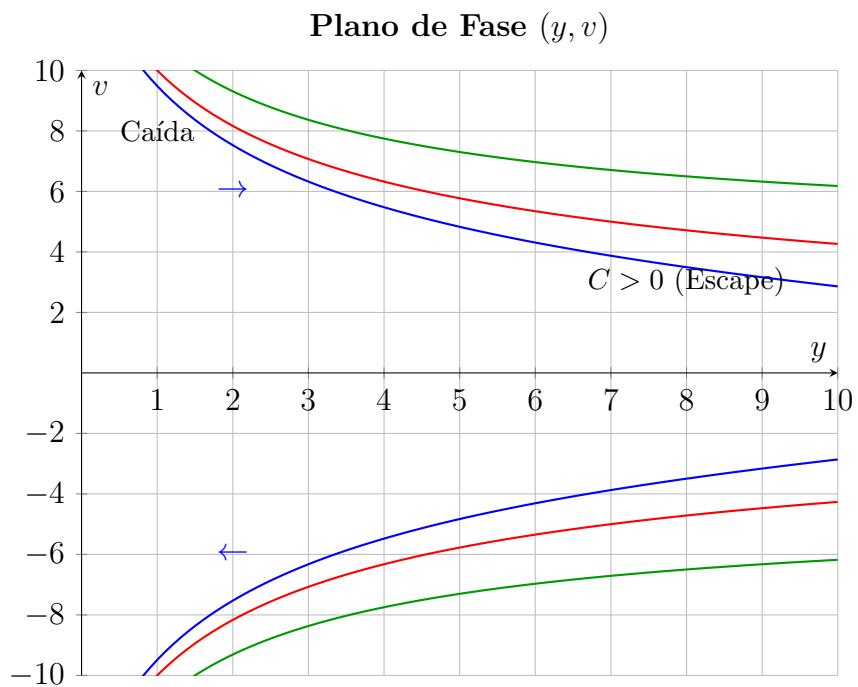
Separamos variables e integramos:

$$v dv = -100(y+1)^{-2} dy$$

$$\begin{aligned} \int v dv &= \int -100(y+1)^{-2} dy \\ \frac{1}{2}v^2 &= \frac{100}{y+1} + C \end{aligned}$$

Las trayectorias son curvas de la forma:

$$v = \pm \sqrt{2C + \frac{200}{y+1}}$$



Interpretación del Movimiento:

a) Dinámica de flujo:

- En el semiplano superior ($v > 0$): $\frac{dy}{dt} > 0$, la altura aumenta (el cuerpo sube), pero la velocidad disminuye (frenado por gravedad).
- En el semiplano inferior ($v < 0$): $\frac{dy}{dt} < 0$, la altura disminuye (el cuerpo cae) y la velocidad se hace cada vez más negativa (acelera hacia abajo).

El movimiento se interpreta como una **caída hacia el centro**. No existe acercamiento estable a órbita, ya que no hay puntos de equilibrio ni barreras centrífugas en este sistema simplificado.