## Universidad de Granada. Ecuaciones Diferenciales I 12 de Septiembre de 2016

1 Consideramos la ecuación

$$(\star) \quad t^2 x'' - 2x = 0, \ t > 0.$$

- a) [10] Encuentra una solución no trivial y polinómica de esta ecuación.
- b) [10] Dada cualquier solución x(t) de  $(\star)$  que no se anule en un intervalo I contenido en  $[0,\infty[$ , se define

$$y(t) = \frac{x'(t)}{x(t)}, \ t \in I.$$

Demuestra que y(t) cumple una ecuación de primer orden que designaremos por  $(\star\star)$ .

- c) [10] ¿Es la ecuación  $(\star\star)$  de alguno de los tipos vistos en clase? En caso afirmativo explica el método a seguir para resolverla. No es necesario efectuar los cálculos pero sí se especificará el cambio de variable que se debe usar.
- 2. Se considera el sistema de ecuaciones integrales

$$x_1(t) = 1 + \int_0^t x_2(s)ds, \quad x_2(t) = 2 + \int_0^t x_1(s)ds,$$

donde las incógnitas  $x_1, x_2 : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$  son funciones continuas.

- a) [5] Reduce este sistema a un problema de valores iniciales equivalente.
- b) [5] Justifica la existencia y unicidad de solución.
- c) [15] Calcula dicha solución.
- **3** [30] Encuentra la curva en forma explícita y = y(x) que pasa por el punto (1,1) y cumple la siguiente propiedad:

en cada punto de la curva la distancia al origen coincide con la ordenada del punto de corte de la recta tangente y el eje vertical.

Indicación:  $\int \frac{1}{\sqrt{1+\xi^2}} d\xi = \arg \sinh \xi$ , argumento del seno hiperbólico, función inversa del seno hiperbólico.

**4.** Se consideran dos funciones  $P,Q:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R},\ P=P(x,y),\ Q=Q(x,y)$  que son de clase  $C^1$  y se define

$$U(x,y) = \int_0^x P(\xi,0)d\xi + \int_0^y Q(x,\eta)d\eta.$$

- a) [5] Demuestra que la función U también es de clase  $\mathbb{C}^1.$
- b) [10] Se supone ahora que P y Q cumplen la condición  $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$ . Demuestra que en este caso U es de clase  $C^2$ .

$$(\star)$$
  $t^2x'' - 2x = 0, t > 0$ 

a) [10] Encuentra una solución no trivial y polinómica de esta ecuación.

b) [10] Dada cualquier solución x(t) de  $(\star)$  que no se anule en un intervalo I contenido en  $]0,\infty[$ , se define

$$y(t) = \frac{x'(t)}{x(t)}, \ t \in I.$$

Demuestra que y(t) cumple una ecuación de primer orden que designaremos por  $(\star\star)$ .

c) [10] ¿Es la ecuación  $(\star\star)$  de alguno de los tipos vistos en clase? En caso afirmativo explica el método a seguir para resolverla. No es necesario efectuar los cálculos pero sí se especificará el cambio de variable que se debe usar.

## A)

$$x'' - \frac{2x}{t^2} = 0 \implies x'' = \frac{2}{t^2} \times$$
Vernos  $x(t) = \frac{t^2}{2}$  verifica la ecuación
$$x'(t) = t \qquad y = y = 1$$

$$x'''(t) = 1 \qquad y = y = 1$$

B)

$$V'(t) = \frac{x'' \times - x' \times'}{x^2} = \frac{2}{12} \times x - x' \times' = \frac{2}{12} \times^2 - (x')^2 = \frac{2}{12} \times (x - x')^2 = \frac{2}{12} \times (x - x')^2$$

2. Se considera el sistema de ecuaciones integrales

$$x_1(t) = 1 + \int_0^t x_2(s)ds, \ x_2(t) = 2 + \int_0^t x_1(s)ds,$$

donde las incógnitas  $x_1,x_2:\mathbb{R}\to\mathbb{R}$  son funciones continuas.

- a) [5] Reduce este sistema a un problema de valores iniciales equivalente.
- b) [5] Justifica la existencia y unicidad de solución.
- c) [15] Calcula dicha solución.

## A)

Al ser 
$$Y_{11}Y_{21}$$
 cont,  $X_{11}X_{21}$  e C (18) por t.F.C. con:  
 $X_{1}(t) = X_{2}(t)$ ,  $Y_{1}(0) = 1$   
 $X_{1}(t) = X_{1}(t)$ ,  $X_{2}(0) = 2$ 

Notice of the 
$$x_1 = Y(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = X(t) \times V(t) = X(t) \times$$

for to Existencia y Unicidad, en estas condiciones Inxe C1(R,R) que resultve el sist y cumple las condiciones iniciales.

C)

como 
$$x_1 \in C^1(\mathbb{R}^2) \Rightarrow x_1 \in C^2(\mathbb{R}^2) \Rightarrow x_1'' = x_1 \Rightarrow x_1(1) = c_1e^{+} + c_2e^{-+}$$
 es sol general del sist.

Por tauto,  $x(t) = \begin{pmatrix} c_1e^{+} + c_2e^{-+} \\ c_1e^{+} - c_2e^{-+} \end{pmatrix}$  es sol general del sist.

4. Se consideran dos funciones  $P,Q:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R},\,P=P(x,y),\,Q=Q(x,y)$  que son de clase  $C^1$  y se define

$$U(x,y) = \int_0^x P(\xi,0)d\xi + \int_0^y Q(x,\eta)d\eta.$$

- a) [5] Demuestra que la función U también es de clase  $C^1$ .
- b) [10] Se supone ahora que P y Q cumplen la condición  $\frac{\partial P}{\partial y}=\frac{\partial Q}{\partial x}$ . Demuestra que en este caso U es de clase  $C^2$ .

## A)

See 
$$Q_{x}(y): \mathbb{R} \to \mathbb{R} / Q_{x}(y) = Q(x_{1}y_{1}) \in C^{1}(\mathbb{R}), \forall x \in \mathbb{R} \to P(x_{1}), Q_{x} \in C(\mathbb{R}) \text{ then } P(x_{1}y_{2}) \in C^{1}(\mathbb{R}^{3}) \text{ I POV } P_{x_{1}, x_{2}, y_{3}, y_{4}, y_{5}} \in C(\mathbb{R}) \text{ then } P(x_{1}y_{3}) \in C^{1}(\mathbb{R}^{3}) \text{ I POV } P_{x_{1}, x_{2}, y_{3}, y_{4}, y_{5}} \in C(\mathbb{R}) \text{ then } P(x_{1}y_{3}) \in C(\mathbb{R}) \text$$

$$\frac{3n}{5n}(\lambda^{1}A) = 0 + G(\lambda^{1}A) \in C_{1}(\mathbb{L}_{5})$$

$$\frac{3n}{5n}(\lambda^{1}A) = 0 + G(\lambda^{1}A) \in C_{1}(\mathbb{L}_{5})$$

$$\frac{3x}{5n}(\lambda^{1}A) = b(\lambda^{1}A) - b(\lambda^{1}A) = b(\lambda^{1}A) \in C_{1}(\mathbb{L}_{5})$$

$$\frac{3x}{5n}(\lambda^{1}A) = b(\lambda^{1}A) + \int_{A}^{A} \frac{3x}{5n}(\lambda^{1}A) du = b(\lambda^{1}A) + \int_{A}^{A} \frac{3n}{5n}(\lambda^{1}A) du = \int_{B}^{A} \frac{3n}{5n}(\lambda^{1}A) du = \int_{$$