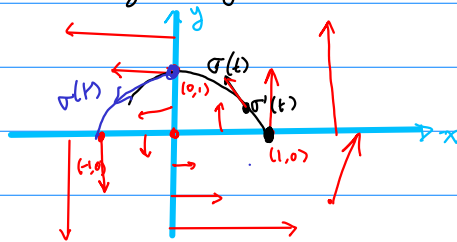


- Hoy:
- (1) \* Campos vectoriales y curvas parametrizadas
  - (2) Ejemplo uso critico de la 2<sup>da</sup> derivada

Los campos vectoriales ( $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $n=2,3$ ) tienen dos interpretaciones físicas distintas:

- Como campo de velocidades
- Como campo de fuerzas

Ej:  $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$   
 $F(x,y) = (-y, x)$   $F(1,0) = (-0, 1)$



Problema 1: Qué trayectoria sigue una partícula que inicia en (0,1) y sigue el campo de velocidades  $F(x,y) = (-y, x)$ ?

Sol: Sea  $\sigma(t) = (x(t), y(t))$  la trayectoria.

Queremos encontrar las funciones  $x(t)$  y  $y(t)$ .

"inicia en (0,1)"  $\leadsto \sigma(0) = (0,1)$   
 $\begin{cases} x(0) = 0 \\ y(0) = 1 \end{cases}$

"sigue el campo de velocidades  $F(x,y)$ "

$\sigma'(t) = F(\sigma(t))$

CAMPO DE VELOCIDADES

Para encontrar  $\sigma(t)$  tenemos que resolver el problema

$\begin{cases} \sigma'(t) = F(\sigma(t)) & \text{ec. diferencial} \\ \sigma(0) = (0,1) & \text{condición inicial} \end{cases}$

En nuestro ejemplo  $\sigma(t) = (x(t), y(t))$   
 $F(x,y) = (-y, x)$

$\begin{cases} \begin{bmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y(t) \\ x(t) \end{bmatrix} \\ x(0) = 0 \\ y(0) = 1 \end{cases}$

Planteamiento es lo más importante \*

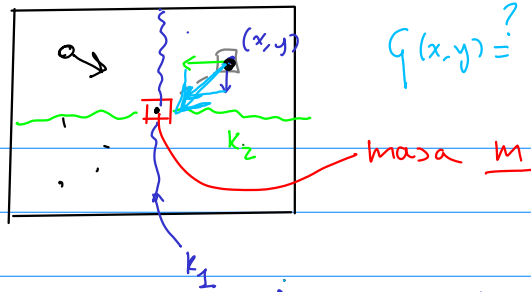
Resuelven ...

$x' = -y$   
 $x'' = -y' = -x$

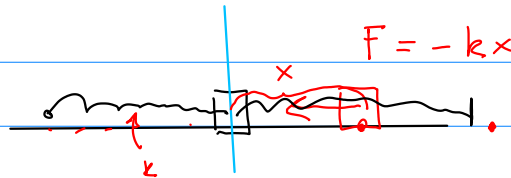
igual que en rob. 2  
 $x'' = -x$   
 $y = -x'$   
 con  $x(t)$  se calcula

Problema 2:

$$c(t) = (x(t), y(t))$$



¿Qué trayectoria sigue el centro de masa de la caja si empieza desde el reposo en posición (1,1) y sigue el campo de fuerzas debido por la Ley de Hooke



Por ley de Hooke nuestro campo de fuerzas

e)

$$Q(x, y) = (-k_2 x, -k_1 y)$$

"empieza desde el reposo  
en posición (1,1)"

$$\left. \begin{array}{l} c(0) = (1, 1) \\ c'(0) = (0, 0) \end{array} \right\} \text{Campo de fuerzas.}$$

"tiene masa m y  
sigue el campo "  
de fuerzas Q(x, y)"

$$m c''(t) = Q(c(t))$$

2da ley de Newton!!

Resolver:  $c(t) = (x(t), y(t))$  \*\*

$$\begin{cases} m \begin{bmatrix} x''(t) \\ y''(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -k_2 x(t) \\ -k_1 y(t) \end{bmatrix} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} x(0) &= 1 \\ y(0) &= 1 \\ x'(0) &= 0 \\ y'(0) &= 0 \end{aligned}$$

$$\rightarrow m y'' = -k_1 y$$

$$y = e^{rt} ?$$

$$m r^2 e^{rt} = -k_1 e^{rt} \quad \underbrace{(m r^2 + k_1)}_0 e^{rt} = 0$$

$$m r^2 + k = 0 \Rightarrow r = \sqrt{-\frac{k}{m}} = \pm i \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$y(t) = A \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}} t\right) + B \sin\left(\sqrt{\frac{k}{m}} t\right)$$

$$y(0) = 1 = A \quad \checkmark$$

$$y'(t) = -A \sin\left(\sqrt{\frac{k}{m}} t\right) \sqrt{\frac{k}{m}} + B \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}} t\right) \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$y'(0) = B \sqrt{\frac{k}{m}} = 0 \Rightarrow B = 0 \quad \checkmark$$

$$y(t) = \cos\left(\sqrt{\frac{k_1}{m}} t\right)$$

More arguments  $x(t) = \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}} t\right)$

$$c(t) = \left( \cos\left(\sqrt{\frac{k_2}{m}} t\right), \cos\left(\sqrt{\frac{k_1}{m}} t\right) \right)$$