

**Declaro que segui o código de ética do Curso de Engenharia Ambiental ao realizar esta prova**

NOME: GABARITO

Assinatura: \_\_\_\_\_

**1** [20] Dado o algoritmo abaixo,

```
der[0] ← 0 ;  
der[1] ← 1 ;  
for  $n = 2$  to 15 do  
     $r = n \bmod 4$  ;  
    switch  $r$  do  
        case  $r = 0$  do  
             $der[n] \leftarrow 0$   
        end  
        case  $r = 1$  do  
             $der[n] = -2 * der[n-2]$  ;  
        end  
        case  $r = 2$  do  
             $der[n] = -2 * der[n-1]$   
        end  
        case  $r = 3$  do  
             $der[n] = -der[n-1]$   
        end  
    end  
end
```

traduza-o para Python. **Atenção: ao contrário de Python, o *for* do algoritmo varre  $n$  de 2 a 15 inclusive. MAIS ATENÇÃO: DEIXE CLARA SUA INDENTAÇÃO COM LINHAS VERTICAIS COMO NO ALGORITMO ACIMA.**

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

```
der = [0.0]*16  
der[1] = 1.0  
for n in range(2,16):  
    r = n % 4  
    if r == 0 :  
        der[n] = 0.0  
    elif r == 1 :  
        der[n] = -2*der[n-2]  
    elif r == 2 :  
        der[n] = -2*der[n-1]  
    else :  
        der[n] = -der[n-1]  
    pass  
pass
```

2 [20] Resolva o sistema de equações diferenciais lineares acoplado

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix};$$

expanda a sua solução com o auxílio da fórmula de Euler até garantir que  $u_1(t)$  e  $u_2(t)$  sejam reais. **Lembre-se de que, na base dos autovetores, o sistema fica desacoplado.**

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

Como sempre, supomos inicialmente que o problema está na base canônica. Buscamos a solução  $\mathbf{u}(t) = u_1(t)\mathbf{e}_1 + u_2(t)\mathbf{e}_2$ . Os autovalores e autovetores do problema são

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= 1 - i; & \mathbf{f}_1 &= (1, i), \\ \lambda_2 &= 1 + i; & \mathbf{f}_2 &= (1, -i). \end{aligned}$$

Na base dos autovetores o problema é

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 - i & 0 \\ 0 & 1 + i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix},$$

cujas soluções são

$$\begin{aligned} v_1 &= k_1 e^{(1-i)t}, \\ v_2 &= k_2 e^{(1+i)t}. \end{aligned}$$

Note que  $k_1$  e  $k_2$ , em princípio, são números complexos. A solução do problema, portanto, é

$$\mathbf{u}(t) = v_1(t)\mathbf{f}_1 + v_2(t)\mathbf{f}_2.$$

O retorno à base canônica é imediato:

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = k_1 e^{(1-i)t} \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} + k_2 e^{(1+i)t} \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix}$$

Vamos escolher  $k_1$  e  $k_2$  de tal forma que  $u_1(t)$  seja real, na esperança (razoável) de que os mesmos  $k_1$  e  $k_2$  também produzam  $u_2(t)$  real. Sejam, por brevidade,  $C = \cos(t)$  e  $S = \sin(t)$ , e

$$\begin{aligned} k_1 &= (A + iB)/2, \\ k_2 &= (A - iB)/2; \end{aligned}$$

então,

$$\begin{aligned} u_1(t) &= k_1 e^t e^{-it} + k_2 e^t e^{+it}, \\ &= \frac{e^t}{2} \{ (A + iB)(C - iS) + (A - iB)(C + iS) \} \\ &= \frac{e^t}{2} \{ AC - i^2 BS - iAS + iBC + AC - i^2 BS - iBC + iAS \} \\ &= e^t [AC + BS] = e^t [A \cos t + B \sin t]. \end{aligned}$$

Repetimos para  $u_2$ :

$$\begin{aligned} u_2(t) &= ik_1 e^t e^{-it} - ik_2 e^t e^{+it}, \\ &= \frac{e^t}{2} \{ i(A + iB)(C - iS) - i(A - iB)(C + iS) \} \\ &= \frac{e^t}{2} \{ i [AC - i^2 BS - iAS + iBC] - i [AC - i^2 BS - iBC + iAS] \} \\ &= e^t [-i^2 AS + i^2 BC] = e^t [A \sin t - B \cos t] \blacksquare \end{aligned}$$

**3** [20] Calcule a divergência de

$$\mathbf{v} = (3x^3 + 2y^2 + z, 3y^3 + 2z^2 + x, 3z^3 + 2x^2 + y)$$

---

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

$$\begin{aligned}\nabla \cdot \mathbf{v} &= \frac{\partial}{\partial x}(3x^3 + 2y^2 + z) + \frac{\partial}{\partial y}(3y^3 + 2z^2 + x) + \frac{\partial}{\partial z}(3z^3 + 2x^2 + y) \\ &= 9x^2 + 9y^2 + 9z^2 \blacksquare\end{aligned}$$

4 [20] Classifique **completamente** cada uma das equações diferenciais a seguir.

a) [5]

$$y''' + xy = 1$$

b) [5]

$$(y')^2 + y = 0$$

c) [5]

$$x^2 y'' + xy' + y = 1$$

d) [5]

$$y'' - 2y' + y = \sin(x)$$

---

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

a) Ordem 3, linear, coeficientes não-constantes, não-homogênea.

b) Ordem 1, não-linear, coeficientes constantes, homogênea.

c) Ordem 2, linear, coeficientes não-constantes, não-homogênea.

d) Ordem 2, linear, coeficientes constantes, não-homogênea.

5 [20] Obtenha a solução geral de

$$\frac{dy}{dx} + \operatorname{sen}(x)y = \operatorname{sen}(x)$$

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

Procuramos uma solução homogênea:

$$\frac{dy_h}{dx} + \operatorname{sen}(x)y_h = 0,$$

$$\frac{dy_h}{dx} = -\operatorname{sen}(x)y_h,$$

$$\frac{dy_h}{y_h} = -\operatorname{sen}(x) dx,$$

$$\ln |y_h| = \cos(x) + k_1,$$

$$|y_h| = \exp(k_1) \exp(\cos(x)) = k_2 \exp(\cos(x)) \Rightarrow$$

$$y_h = k \exp(\cos(x)).$$

Agora buscamos uma solução da equação completa na forma

$$y(x) = u(x)y_h(x); \Rightarrow$$

$$u(x) \frac{dy_h}{dx} + y_h \frac{du}{dx} + \operatorname{sen}(x)u(x)y_h = \operatorname{sen}(x);$$

$$u(x) \left[ \frac{dy_h}{dx} + \operatorname{sen}(x)y_h \right] + y_h \frac{du}{dx} = \operatorname{sen}(x)$$

$$k \exp(\cos(x)) \frac{du}{dx} = \operatorname{sen}(x);$$

$$du = \frac{\operatorname{sen}(x) dx}{k \exp(\cos(x))} = -\frac{1}{k} \frac{dw}{\exp(w)}$$

$$(w = \cos(x))$$

$$= \frac{1}{k} \exp(-w) d(-w).$$

Portanto,

$$u(x) = \frac{1}{k} \exp(-w) + k_3 = \frac{1}{k} \exp(-\cos(x)) + k_3;$$

$$y(x) = u(x)y_h(x) = \left[ \frac{1}{k} \exp(-\cos(x)) + k_3 \right] [k \exp(\cos(x))]$$

$$= 1 + (k_3 k) \exp(\cos(x)) = 1 + C \exp(\cos(x)) \blacksquare$$