

MAT 1640 - Ecuaciones Diferenciales

Interrogación N° 2

1. a) Escriba la ecuación diferencial homogénea de menor orden posible que tenga entre sus soluciones a la función $f(t) = t + \operatorname{sen}(2t)$.

Solución : Debemos hallar el aniquilador de $f(t)$. Este es

$$P(D) = D^2(D^2 + 4) = D^4 + 4D^2.$$

Luego, la ecuación deseada es

$$(D^4 + 4D^2)y = 0 \quad \text{o, equivalentemente,} \quad y^{(iv)} + 4y'' = 0$$

- b) Demuestre que el conjunto de funciones

$$\left\{ \operatorname{arctan}(x), \operatorname{arctan}(2x), \operatorname{arctan}\left(\frac{3x}{1-2x^2}\right) \right\}$$

es *l.d.* y muestre una forma de expresar alguno de sus elementos como combinación lineal de los otros. .

Respuesta : Denotando por $y_1(x)$, $y_2(x)$, $y_3(x)$ las funciones del enunciado (en el orden en que aparecen) tenemos que

$$y'_1(x) = \frac{1}{1+x^2}; \quad y'_2(x) = \frac{2}{1+4x^2}; \quad \text{e}$$

$$\begin{aligned} y'_3(x) &= \frac{1}{1+\left(\frac{9x^2}{(1-2x^2)^2}\right)} \cdot \frac{3(1+2x^2)}{(1-2x^2)^2} = \frac{3(1+2x^2)}{(1-2x^2)^2 + 9x^2} \\ &= \frac{3(1+2x^2)}{(1+4x^2)^2(1+x^2)} = y'_1(x) + y'_2(x). \end{aligned}$$

Y, como $y_1(0) = y_2(0) = y_3(0) = 0$, tenemos que

$$y_3(x) = y_1(x) + y_2(x) \quad \text{y por tanto las funciones son *l.d.*} \quad \square$$

2. Encuentre la solución general de la ecuación

$$x^2y''(x) - xy'(x) + 2y(x) = x$$

si se sabe que $y_1 = x \cos(\ln(x))$ es solución de la ecuación homogénea asociada.

Respuesta : La solución general es

$$Y(t) = y_H(t) + y_P(t),$$

donde y_H es la solución general de la ecuación homogénea asociada, $x^2y''(x) - xy'(x) + 2y(x) = 0$ e y_P es cualquier solución particular.

- Para hallar y_H buscamos una segunda solución de la forma $y_2(x) = v(x)y_1(x)$ (y que sea independiente con la primera)

Derivando dos veces y exigiendo que y_2 satisfaga la ecuación homogénea llegamos a

$$0 = x^2y_2'' - xy_2' + 2y_2 = x^2y_1v'' + (2x^2y_1' - xy_1)v' + (x^2y_1'' - xy_1' + 2y_1)v,$$

donde el último paréntesis es cero pues y_1 es solución.

De este modo tenemos que

$$x^2y_1v'' + (2x^2y_1' - xy_1)v' = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{v''}{v'} = \frac{xy_1 - 2x^2y_1'}{x^2y_1}$$

pero, como $y_1 = x \cos(\ln(x))$ tenemos que $y_1' = \cos(\ln(x)) - \frac{1}{x} \sin(\ln(x))$.

Sustituyendo obtenemos

$$\frac{v''}{v'} = \frac{2}{x} \tan(\ln(x)) - \frac{1}{x}.$$

Integrando,

$$\ln v' = \ln \left(\frac{\sec^2(\ln(x))}{x} \right) \quad \Rightarrow \quad v' = \frac{\sec^2(\ln(x))}{x}.$$

E integrando de nuevo llegamos finalmente a que

$$v(x) = \tan(\ln(x)) \quad \Rightarrow \quad y_2(x) = x \tan(\ln(x))$$

y por tanto,

$$y_H(x) = C_1 x \cos(\ln(x)) + C_2 x \sin(\ln(x)).$$

- Para hallar y_P usamos el *método de variación de parámetros*, para lo cual primero debemos escribir la ecuación en forma normal:

$$y''(x) - \frac{1}{x} y'(x) + \frac{2}{x} y(x) = \frac{1}{x}.$$

Entonces,

$$y_p = -y_1(x) \int \frac{y_2(x)}{W} \cdot \frac{1}{x} dx + y_2(x) \int \frac{y_1(x)}{W} \cdot \frac{1}{x} dx,$$

donde W es el *wronskiano*,

$$W = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y'_1(x) & y'_2(x) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x \cos(\ln(x)) & x \sin(\ln(x)) \\ \cos(\ln(x)) - \sin(\ln(x)) & \cos(\ln(x)) + \sin(\ln(x)) \end{vmatrix} = x,$$

de modo que

$$\begin{aligned} y_p &= -x \cos(\ln(x)) \int \sin(\ln(x)) \cdot \frac{dx}{x} + x \sin(\ln(x)) \int \cos(\ln(x)) \cdot \frac{dx}{x} \\ &= -x \cos(\ln(x))(-\cos(\ln(x))) + x \sin(\ln(x)) \sin(\ln(x)) = x. \end{aligned}$$

Por tanto, la solución general de la ecuación es

$$Y(x) = C_1 x \cos(\ln(x)) + C_2 x \sin(\ln(x)) + x \quad \square$$

3. Una *peso* de 5 libras se conecta a un resorte que cuelga del techo haciendo que se estire 1 pie para quedar en reposo. Luego se saca el peso de 5 libras y se lo reemplaza por uno de 8 libras. En $t = 0$, el peso se suelta desde un punto que está a 1/2 pie bajo la posición de equilibrio con una velocidad dirigida hacia arriba de 3 pie/seg. Si el medio ofrece una resistencia numéricamente igual a la velocidad instantánea, expresar la ecuación del movimiento en la forma $A \sin(\omega t + \alpha)$. ¿Vuelve el peso a pasar por la posición de equilibrio? Si así es, indique el tiempo en que pasa por primera vez por ella. (Use $g=32$).

Solución : La constante k de restauración del resorte satisface $5 \text{ lbs} = k \cdot 1 \text{ pie}$, de modo que $k = 5$.

La constante de amortiguación es, de acuerdo al enunciado, $c = 1$

El movimiento es, pues, gobernado por el P.V.I.

$$\frac{8}{32} x'' + x' + 5x = 0; \quad x(0) = \frac{1}{2}; \quad x'(0) = -3$$

o, equivalentemente,

$$x'' + 4x' + 20x = 0; \quad x(0) = \frac{1}{2}; \quad x'(0) = -3.$$

Siendo las raíces de la ecuación característica $-2 \pm 4i$, la solución general de la ecuación asociada es

$$x(t) = e^{-2t} (C_1 \cos(4t) + C_2 \sin(4t)).$$

Las condiciones iniciales implican que $C_1 = 1/2$; $C_2 = -1/2$, de modo que

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{e^{-2t}}{2} (\cos(4t) - \sin(4t)) \\ &= \frac{e^{-2t}}{\sqrt{2}} \left(\frac{1}{\sqrt{2}} \cos(4t) - \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(4t) \right) \\ &= \frac{e^{-2t}}{\sqrt{2}} \left(\sin\left(\frac{3\pi}{4}\right) \cos(4t) + \cos\left(\frac{3\pi}{4}\right) \sin(4t) \right) \\ &= \frac{e^{-2t}}{\sqrt{2}} \sin\left(4t + \frac{3\pi}{4}\right). \end{aligned}$$

Siendo el movimiento subamortiguado, la masa vuelve a pasar infinitas veces por el origen. La primera de ellas ocurre cuando

$$4t + \frac{3\pi}{4} = \pi \quad \Rightarrow \quad t = \frac{\pi}{16} \text{ segundos}$$

4. Usando transformadas de Laplace resuelva los siguientes problemas:

a) $y'' + 4y = g(t); \quad y(0) = y'(0) = 0$, donde

$$g(t) = \begin{cases} 0 & 0 \leq t < 5 \\ (t-5)/5 & 5 \leq t < 10 \\ 1 & t \geq 10 \end{cases}$$

Solución : Escribimos

$$g(t) = \frac{1}{5} [u_5(t)(t-5) - u_{10}(t)(t-10)]$$

Luego, aplicando Transformada de Laplace y usando las condiciones iniciales tenemos que

$$(s^2 + 4) \mathcal{L}\{y(t)\}(s) = \frac{e^{-5s} - e^{-10s}}{5s^2} \quad \Rightarrow \quad \mathcal{L}\{y(t)\}(s) = \frac{1}{5} (e^{-5s} - e^{-10s}) \frac{1}{s(s^2 + 4)}.$$

Por fracciones parciales,

$$\frac{1}{s(s^2 + 4)} = \frac{1}{4} \left(\frac{1}{s^2} - \frac{1}{s^2 + 4} \right) = \frac{1}{4} \mathcal{L} \left\{ \underbrace{t + \frac{1}{2} \operatorname{sen}(2t)}_{h(t)} \right\} (s)$$

Y la solución es, pues,

$$y(t) = \frac{1}{5} [u_5(t)h(t-5) - u_{10}(t)h(t-10)]$$

b) $2y'' + y' + 2y = \delta(t - 5); \quad y(0) = y'(0) = 0$, donde $\delta(t)$ denota el *delta de Dirac*.

Solución : Aplicamos Transformada de Laplace y usamos las condiciones iniciales para obtener

$$(2s^2 + s + 2) \mathcal{L}\{y(t)\}(s) = e^{-5s} \quad \Rightarrow \quad \mathcal{L}\{y(t)\}(s) = e^{-5s} \frac{1}{2s^2 + s + 2}.$$

Completando cuadrados,

$$\mathcal{L}\{y(t)\}(s) = \frac{e^{-5s}}{2} \cdot \frac{1}{(s + \frac{1}{4})^2 + \frac{15}{16}}.$$

Tenemos que

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{(s + \frac{1}{4})^2 + \frac{15}{16}} \right\} = \frac{4}{\sqrt{15}} e^{-t/4} \sin \left(\frac{\sqrt{15}}{4} t \right)$$

y por tanto,

$$y(t) = \frac{2}{\sqrt{15}} u_5(t) e^{-t/4} \sin \left(\frac{\sqrt{15}}{4} (t - 5) \right)$$