

Pauta Evaluación Especial (521218-525221)

Problema 1.

Considere el siguiente PVI

$$\begin{cases} y'(t) = 2y(t) - e^{4t}y^2(t), \\ y(0) = 2. \end{cases}$$

(i) [05 Pts.] El PVI anterior tiene única solución. Justifique la afirmación anterior.

(ii) [15 Pts.] Haciendo el cambio de variable $u(t) = \frac{1}{y(t)}$, determina la solución del PVI dado.

Solución:

(i) Aquí se tiene la EDO $y'(t) = f(t, y(t))$ donde $f(t, y) = 2y - e^{4t}y^2$. En este caso resulta que las funciones \mathbf{f} y $\frac{\partial \mathbf{f}}{\partial y} = \mathbf{2} - 2\mathbf{e}^{4t}\mathbf{y}$ son funciones continuas sin ninguna restricción. El Teorema de Existencia y Unicidad de soluciones nos afirma que el PVI dado tiene única solución.

(ii) Puesto que la solución es única, **en un entorno del punto $(0, 2)$ la solución no puede ser cero (ya que la función $u(t) \equiv 0$ es solución de la EDO asociada al PVI)**. Entonces podemos dividir la EDO dada por $y^2(t)$, obteniendo

$$y'(t)y^{-2}(t) = 2y^{-1}(t) - e^{4t}. \quad [04\text{Pts.}]$$

Ahora el cambio de variable

$$u(t) = \frac{1}{y(t)} \text{ conduce a } u'(t) = -y^{-2}(t)y'(t)$$

y a la EDO lineal

$$u'(t) + 2u(t) = e^{4t}.$$

Para resolver esta última EDO, determinamos su factor de integración que resulta ser $\mu(t) = e^{2t}$.

Ahora multiplicando la EDO por e^{2t} , se obtiene

$$u'(t)e^{2t} + 2e^{2t}u(t) = e^{6t},$$

es decir, $\frac{d}{dt} [u(t) e^{2t}] = e^{6t}$. Se sigue que

$$u(t) e^{2t} = \int e^{6t} dt + C$$

$$= (1/6)e^{6t} dt + C.$$

donde C por ahora es una constante real arbitraria.

Así, se obtiene

$$u(t) = (1/6)e^{4t} + Ce^{-2t}.$$

Como $y(0) = 2$ sigue que $u(0) = (1/2)$ y entonces $(1/6) + C = (1/2)$, de donde $C = (1/3)$.

Finalmente,

$$u(t) = (1/6)e^{4t} + (1/3)e^{-2t}.$$

[08Pts.]

de donde

$$y(t) = ((1/6)e^{4t} + (1/3)e^{-2t})^{-1},$$

lo cual dice que

$$y(t) = \frac{6e^{2t}}{e^{6t} + 2}. \quad [03\text{Pts.}]$$

Pregunta 2. [20 puntos] Considere el sistema de EDO no homogéneo

$$\begin{cases} x'(t) = 2x(t) - y(t) + e^{3t} \\ y'(t) = 3x(t) - 2y(t) + 1 \end{cases} \quad (1)$$

(i) **(3 puntos)** Escriba el sistema (1) en forma matricial.

(ii) **(10 puntos)** Sabemos que la matriz fundamental del sistema homogéneo asociado a (1) viene dado por:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} e^{-t} & e^{\lambda t} \\ 3e^{-t} & e^{\lambda t} \end{pmatrix}$$

con $\lambda \in \mathbb{R}$. Halle el valor de λ , y calcule la solución general del sistema homogéneo asociado a (1).

(iii) **(7 puntos)** Resuelva el sistema no-homogéneo usando el método de variación de parámetros.

Solución.

(a) Podemos escribir el sistema (1) en forma matricial como sigue:

$$\begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} + \underbrace{\begin{pmatrix} e^{3t} \\ 1 \end{pmatrix}}_{F(t)}.$$

Luego, el sistema homogéneo asociado a (1) queda como

$$\begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} \quad (2)$$

- (b) Nos dicen que la matriz fundamental del sistema (2) está dada por $\Phi(t)$, es decir, la matriz A tiene valores propios -1 y λ , con vectores propios $\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, respectivamente. Para hallar λ calculamos el polinomio característico:

$$\begin{aligned} p(\lambda) &= \det(A - \lambda I_{2 \times 2}) \\ &= \det \begin{pmatrix} 2 - \lambda & -1 \\ 3 & -2 - \lambda \end{pmatrix} \\ &= -(2 + \lambda)(2 - \lambda) + 3 \\ &= \lambda^2 - 1. \end{aligned}$$

Ya sabemos que -1 es raíz de p , y es fácil ver que la segunda raíz es 1 , es decir,

$$\lambda = 1.$$

Lo anterior nos da la solución general de (2)

$$\begin{pmatrix} x_h(t) \\ y_h(t) \end{pmatrix} = C_1 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + C_2 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix},$$

con C_1 y C_2 constantes arbitrarias.

- (c) Finalmente, para calcular la solución del sistema original (1) proponemos la solución particular:

$$\begin{pmatrix} x_p(t) \\ y_p(t) \end{pmatrix} = \Phi(t) \begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix},$$

con el vector $\begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix}$ satisfaciendo el siguiente sistema

$$\Phi(t) \begin{pmatrix} c'_1(t) \\ c'_2(t) \end{pmatrix} = F(t).$$

Calculando la matriz inversa de $\Phi(t)$, tenemos

$$\Phi^{-1}(t) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}e^t & \frac{1}{2}e^t \\ \frac{3}{2}e^{-t} & \frac{1}{2}e^{-t} \end{pmatrix}$$

Así que

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} c'_1(t) \\ c'_2(t) \end{pmatrix} &= \Phi^{-1}(t)F(t) \\ &= \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}e^t & \frac{1}{2}e^t \\ \frac{3}{2}e^{-t} & -\frac{1}{2}e^{-t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{3t} \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^t - e^{4t} \\ 3e^{2t} - e^{-t} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Integrando ambos lados nos queda

$$\begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \int (e^t - e^{4t}) dt \\ \int (3e^{2t} - e^{-t}) dt \end{pmatrix} \\ = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^t - \frac{1}{4}e^{4t} \\ \frac{3}{2}e^{2t} + e^{-t} \end{pmatrix}$$

Volviendo a la forma de la solución particular propuesta y sustituyendo las funciones c_1, c_2 :

$$\begin{pmatrix} x_p(t) \\ y_p(t) \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^{-t} & e^t \\ 3e^{-t} & e^t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^t - \frac{1}{4}e^{4t} \\ \frac{3}{2}e^{2t} + e^{-t} \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} 1 + 5e^{3t}/8 \\ 2 + 3e^{3t}/8 \end{pmatrix}.$$

Concluimos que la solución general del sistema no homogéneo (1) está dada por:

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_h(t) \\ y_h(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_p(t) \\ y_p(t) \end{pmatrix} \\ = C_1 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + C_2 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 + 5e^{3t}/8 \\ 2 + 3e^{3t}/8 \end{pmatrix},$$

con C_1 y C_2 constantes arbitrarias.

Problema 3. (Este Problema consta de dos partes independientes entre si).

(a) [10 puntos] Encuentre la transformada de Laplace de la función $Y(x)$, donde

$$Y(x) = g(x) + \int_0^x \cos(x-t) Y(t) dt \quad \text{para todo } x \geq 0$$

con

$$g(x) = \begin{cases} x^3 & \text{si } x \in [0, 3[, \\ x^2 & \text{si } x \geq 3. \end{cases}$$

Nota: En la tabla usamos la notación $U_a(t) = H_a(t) = H(t-a)$.

Solución:

Puesto que

$$Y(x) = g(x) + \cos(x) * Y(x),$$

aplicando la transformada de Laplace se llega a que

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(Y(x))(s) &= \mathcal{L}(g(x))(s) + \mathcal{L}(\cos(x) * Y(x))(s) \\ &= \mathcal{L}(g(x))(s) + \mathcal{L}(\cos(x))(s) \mathcal{L}(Y(x))(s). \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\mathcal{L}(Y(x))(s) = \mathcal{L}(g(x))(s) + \frac{s}{s^2+1} \mathcal{L}(Y(x))(s).$$

De donde deducimos que

$$\mathcal{L}(Y(x))(s) = \frac{s^2+1}{s^2-s+1} \mathcal{L}(g(x))(s).$$

Ya que $g(x) = x^3(U_0(x) - U_3(x)) + x^2U_3(x)$,

$$g(x) = x^3 + U_3(x)(x^2 - x^3).$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(g(x))(s) &= \mathcal{L}(x^3)(s) + \mathcal{L}(U_3(x)(x^2 - x^3))(s) \\ &= \frac{3!}{s^4} + \mathcal{L}(U_3(x)(x^2 - x^3))(s).\end{aligned}$$

Ahora,

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(U_3(x)(x^2 - x^3))(s) &= \mathcal{L}(U_3(x)((x-3+3)^2 - (x-3+3)^3))(s) \\ &= e^{-3s} \mathcal{L}((x+3)^2 - (x+3)^3)(s).\end{aligned}$$

Ya que

$$(x+3)^2 - (x+3)^3 = -x^3 - 8x^2 - 21x - 18,$$

$$\begin{aligned}\mathcal{L}((x+3)^2 - (x+3)^3)(s) &= \mathcal{L}(-x^3 - 8x^2 - 21x - 18)(s) \\ &= -\mathcal{L}(x^3)(s) - 8\mathcal{L}(x^2)(s) - 21\mathcal{L}(x)(s) - 18\mathcal{L}(1)(s) \\ &= -\frac{3!}{s^4} - 8\frac{2!}{s^3} - 21\frac{1!}{s^2} - 18\frac{1}{s} \\ &= -\frac{6}{s^4} - \frac{16}{s^3} - \frac{21}{s^2} - \frac{18}{s}.\end{aligned}$$

Entonces,

$$\mathcal{L}(U_3(x)(x^2 - x^3))(s) = -e^{-3s} \left(\frac{6}{s^4} + \frac{16}{s^3} + \frac{21}{s^2} + \frac{18}{s} \right).$$

Así que

$$\mathcal{L}(g(x))(s) = \frac{6}{s^4} - e^{-3s} \left(\frac{6}{s^4} + \frac{16}{s^3} + \frac{21}{s^2} + \frac{18}{s} \right).$$

Lo que implica que

$$\mathcal{L}(Y(x))(s) = \frac{s^2+1}{s^2-s+1} \left(\frac{6}{s^4} - e^{-3s} \left(\frac{6}{s^4} + \frac{16}{s^3} + \frac{21}{s^2} + \frac{18}{s} \right) \right).$$

(b) [10 puntos] Encuentre la transformada de Laplace inversa de la función

$$g(s) = \frac{1}{s^2 - 4s + 3}.$$

Solución:

Notemos que

$$\frac{1}{s^2 - 4s + 3} = \frac{1}{(s-1)(s-3)},$$

Descomponiendo en fracciones simples obtenemos que

$$\frac{1}{(s-1)(s-3)} = \frac{1}{2} \frac{1}{s-3} - \frac{1}{2} \frac{1}{s-1}.$$

Por lo tanto,

$$\mathcal{L}^{-1}(g(s))(t) = \frac{1}{2} \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{s-3}\right)(t) - \frac{1}{2} \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{s-1}\right)(t).$$

Usando que $\mathcal{L}(e^{\alpha t})(s) = \frac{1}{s-\alpha}$ obtenemos

$$\mathcal{L}^{-1}(g(s))(t) = \frac{1}{2}e^{3t} - \frac{1}{2}e^t.$$