

PAUTA EVALUACIÓN 2 ECUACIONES DIFERENCIALES ORDINARIAS (521218) 2024-2

Problema 1.

[10 Pts.]

Asuma que los valores propios de la matriz $A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ -1 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & -2 \end{pmatrix}$ son

$$\lambda_1 = -3, \lambda_2 = -1 \text{ y } \lambda_3 = -2.$$

Tambien se sabe que:

El espacio propio S_{λ_1} asociado a λ_1 es $S_{\lambda_1} = \text{gen}\{(1, 0, -1)\}$
 y el espacio propio S_{λ_2} asociado a λ_2 es $S_{\lambda_2} = \text{gen}\{(0, 1, -1)\}$.

Determine la solución general del sistema $X'(t) = A X(t)$ donde $X(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}$.

Desarrollo:

Observemos que de la información dada en la pregunta podemos formar dos soluciones linealmente independiente para el sistema de EDO considerado, a saber:

$$\mathbf{Y}_1(t) = e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{Y}_2(t) = e^{-t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Puesto que conocemos el valor propio $\lambda_3 = -2$, debemos determinar un vector propio asociado a λ_3 . Tenemos que

$$A - (-2)I = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

de donde sigue que

$$\begin{cases} y + z = 0 \\ -x - z = 0 \\ x - y = 0. \end{cases}$$

Así se obtiene que $x = y = -z$ y entonces $S_{\lambda_3} = \text{gen}\{(1, 1, -1)^t\}$. Así, obtenemos

$$\mathbf{Y}_3(t) = e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Por tanto, la solución general del sistema homogéneo dado es

$$Y(t) = c_1 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + c_3 e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

donde c_1, c_2 y c_3 son constantes reales arbitrarias.

Problema 2.

[20 Pts.]

Considere el sistema de EDO no homogéneo

$$\begin{cases} x'(t) = 3x(t) + 3y(t) + 7e^{-3t} \\ y'(t) = 2x(t) - 2y(t) + e^{4t}. \end{cases}$$

Usando valores y vectores propios

- (i) Determine la solución del sistema homogéneo asociado al sistema dado.
- (ii) Usando variación de parámetros, indique y determine la solución particular del sistema dado.
- (iii) Escriba la solución general del sistema no homogéneo dado.

Desarrollo:

Primero observamos que el sistema dado se puede escribir como

$$X'(t) = A X(t) + F(t)$$

donde $X(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$, $A = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}$ y $F(t) = \begin{pmatrix} 7e^{-3t} \\ e^{4t} \end{pmatrix}$.

- (i) Para determinar la solución $\mathbf{X}_H(t)$ del sistema homogéneo asociado, primero determinamos los valores propios de la matriz A . Para ello

$$|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}| = 0 \Leftrightarrow (\lambda - 4)(\lambda + 3) = 0$$

de donde $\lambda_1 = 4$ y $\lambda_2 = -3$ son los valores propios de \mathbf{A} .

Al determinar los espacios propios correspondientes se encuentra que

$$S_{\lambda_1} = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle \text{ y } S_{\lambda_2} = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle.$$

De este modo, de acuerdo a la teoría, encontramos dos soluciones linealmente independientes para el sistema homogéneo asociado, a saber

$$\mathbf{X}_1(t) := e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ y } \mathbf{X}_2(t) := e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

Por tanto, la solución general para el sistema homogéneo, es

$$\mathbf{X}_H(t) = C_1 \mathbf{X}_1(t) + C_2 \mathbf{X}_2(t) = C_1 e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix},$$

donde C_1, C_2 constantes reales arbitrarias.

- (ii) Para determinar $\mathbf{X}_P(t)$ usamos el método de variación de parámetros, esto es, buscamos una solución $\mathbf{X}_P(t)$ del tipo

$$\mathbf{X}_P(t) = \beta_1(t) \mathbf{X}_1(t) + \beta_2(t) \mathbf{X}_2(t),$$

donde β_1 y β_2 satisfacen:

$$\beta'_1(t) \mathbf{X}_1(t) + \beta'_2(t) \mathbf{X}_2(t) = \mathbf{F}(t) \text{ donde } \mathbf{F}(t) = \begin{pmatrix} 7e^{-3t} \\ e^{4t} \end{pmatrix}.$$

El sistema anterior se puede escribir como

$$\begin{cases} 3e^{4t}\beta_1'(t) + e^{-3t}\beta_2'(t) = 7e^{-3t} \\ e^{4t}\beta_1'(t) - 2e^{-3t}\beta_2'(t) = e^{4t} \end{cases}$$

$$\beta_1'(t) = \frac{1}{7} + 2e^{-7t} \quad y \quad \beta_2'(t) = 1 - \frac{3}{7}e^{7t}.$$

Integrando obtenemos

$$\beta_1(t) = \frac{1}{7}t - \frac{2}{7}e^{-7t} \quad y \quad \beta_2(t) = t - \frac{3}{49}e^{7t}.$$

Así , obtenemos la solución particular

$$\mathbf{X}_P(t) = \left(\frac{1}{7}t - \frac{2}{7}e^{-7t} \right) \mathbf{X}_1(t) + \left(t - \frac{3}{49}e^{7t} \right) \mathbf{X}_2(t),$$

es decir,

$$\mathbf{X}_P(t) = \left(\frac{1}{7}t - \frac{2}{7}e^{-7t} \right) e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \left(t - \frac{3}{49}e^{7t} \right) e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix},$$

(iii) Sabemos que la solución general del sistema no homogéneo dado es del tipo

$$\mathbf{X}(t) = \mathbf{X}_H(t) + \mathbf{X}_P(t)$$

donde $\mathbf{X}_H(t)$ es la solución general del sistema homogéneo asociado al sistema dado y $\mathbf{X}_P(t)$ es una solución particular del sistema no homogéneo dado. Por tanto,

$$\mathbf{X}(t) = \left(C_1 + \frac{1}{7}t - \frac{2}{7}e^{-7t} \right) e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \left(C_2 + t - \frac{3}{49}e^{7t} \right) e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix},$$

siendo C_1, C_2 constantes reales arbitrarias.

Problema 3 (10 puntos) Una masa de 10 [Kg] se sujet a un resorte suspendido de un techo con constante de rigidez (Hooke) igual a 3 [N/m]. Estando el cuerpo en la posición de equilibrio, el cuerpo es desplazado 0,5 [m] en la dirección dada por la fuerza de gravedad y se suelta imprimiéndole al cuerpo una velocidad de 1,5 [m/s] dirigida hacia el techo. Asumimos que la viscosidad del medio donde se encuentra el cuerpo es igual a 2 [Ns/m]. En cada instante de tiempo t [s], desde que el cuerpo fue soltado, sobre el cuerpo actúa la fuerza externa $5 |\cos(8t)|$ [N] dirigida hacia el techo. Encuentre el problema de valores iniciales, o sea la ecuación diferencial ordinaria con condiciones iniciales, que describe el alargamiento del resorte en todo instante de tiempo t [s]. **No hay que resolver la EDO.**

Solución

Tomamos como sistema de referencia la dirección y el sentido del campo gravitatorio. Sea $X(t)$ la posición del extremo del resorte, dada en metros, en el tiempo t [s].

La ecuación del movimiento es:

$$10 X''(t) + 2 X'(t) + 3 X(t) = -5 |\cos(8t)|$$

[7 puntos]

Las condiciones iniciales son: $X(0) = 0,5$ y $X'(0) = -1,5$.

[3 puntos]

Problema 4.

(10 puntos)

Determine la transformada de Laplace de la solución del siguiente problema de valores iniciales.

$$\begin{cases} y''(t) + y'(t) - 2y(t) = e^t H(t-1) & \text{para todo } t \geq 0 \\ y(0) = 0 \\ y'(0) = 0 \end{cases}$$

Es decir, encuentre $\mathcal{L}(y(t))(s)$.

Nota: Denotamos

$$H(t-a) = \mathcal{U}_a(t) = H_a(t) = \begin{cases} 1 & \text{si } t \geq a \\ 0 & \text{si } 0 \leq t < a. \end{cases}$$

Solución

$$\text{Como } \mathcal{L}(y''(t) + y'(t) - 2y(t))(s) = \mathcal{L}(e^t H(t-1))(s),$$

$$\mathcal{L}(y''(t))(s) + \mathcal{L}(y'(t))(s) - 2\mathcal{L}(y(t))(s) = \mathcal{L}(e^t H(t-1))(s).$$

Tenemos que

$$\mathcal{L}(y')(s) = s\mathcal{L}(y)(s) - y(0) = s\mathcal{L}(y)(s)$$

y

$$\mathcal{L}(y'')(s) = s\mathcal{L}(y')(s) - y'(0) = s^2\mathcal{L}(y)(s).$$

Por lo tanto,

$$(s^2 + s - 2)\mathcal{L}(y)(s) = \mathcal{L}(e^t H(t-1))(s).$$

[5 puntos]

Ya que

$$\mathcal{L}(e^t H(t-1))(s) = e^{-s} \mathcal{L}(e^{t+1})(s) = e^{-s+1} \mathcal{L}(e^t)(s) = e^{-s+1} \frac{1}{s-1}.$$

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

[5 puntos]

Problema 5.

(10 puntos)

Usando el producto de convolución determine

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

Sugerencia: Primero, encuentre $\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{(s-2)^2}\right)(t)$. Después, utilice el producto de convolución para obtener la transformada inversa de Laplace que ha sido solicitada en la pregunta.

Solución

Como $\mathcal{L}(t)(s) = 1/s^2$,

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

[3 puntos]

Además, $\mathcal{L}(e^t)(s) = 1/(s-1)$. Por lo tanto,

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

De donde tenemos que

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

[4 puntos]

Ahora,

$$e^t * (e^{2t}t) = \int_0^t e^{t-s} e^{2s} s ds = e^t \int_0^t e^s s ds.$$

Integrando por partes obtenemos

$$\int_0^t e^s s ds = te^t - e^t + 1.$$

Entonces,

$$e^t * (e^{2t}t) = e^t (te^t - e^t + 1) = te^{2t} - e^{2t} + e^t.$$

Por lo tanto,

$$\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{(s-1)(s-2)^2}\right)(t) = te^{2t} - e^{2t} + e^t.$$

[3 puntos]