

**Problema 1.** Considere la siguiente ecuación diferencial ordinaria

$$x^2y''(x) + xy'(x) - y(x) = x + \cos(\ln(x)). \quad (1)$$

- (i) Efectuando el cambio de variable  $x = \exp(t)$ , reduzca (1) a una EDO lineal no homogénea. Justifique su respuesta.
- (ii) Encuentre la solución de (1) para  $x > 0$ , que satisfaga las condiciones:  $y(1) = y'(1) = 0$ .

**Pauta:**

- (i) Aplicando la regla de la cadena, se tiene

$$\frac{dy}{dx} = e^{-t} \frac{dy}{dt}, \quad \frac{d^2y}{dx^2} = e^{-2t} \left( \frac{d^2y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right).$$

De esta forma la ecuación (1) se convierte, al efectuar el cambio de variable  $x = e^t$ , en

$$\frac{d^2y}{dt^2}(t) - y(t) = e^t + \cos(t).$$

- (ii) Notamos que la ecuación (1) es de Euler, luego aplicando el cambio de variable  $x = e^t$ , se obtiene la EDO con coeficientes constantes no homogénea (ver item (i))

$$y''(t) - y(t) = e^t + \cos(t), \quad (2)$$

que resolveremos a continuación.

- a) **RESOLVIENDO LA EDO HOMOGÉNEA ASOCIADA:**  $y''(t) - y(t) = 0$ , (usando operadores sería  $(D^2 - 1)y(t) = 0$ ) se tiene que la ecuación característica correspondiente es  $\lambda^2 - \lambda = 0$ , cuyas raíces son  $\lambda_1 = 1$ ,  $\lambda_2 = -1$ , de donde se concluye que la solución general de la homogénea es  $y_h(t) = C_1 e^t + C_2 e^{-t}$ , siendo  $C_1, C_2 \in \mathbf{R}$  constantes arbitrarias.
- b) **ENCONTRANDO UNA SOLUCIÓN PARTICULAR:** Analizando la función del lado derecho de la EDO (2), se aprecia que un aniquilador (de más bajo orden) es  $L_1 = (D - 1)(D^2 + 1)$ , siendo  $D := \frac{d}{dt}$ . Luego, procediendo como corresponde, se deduce que una solución particular de (2) es de la forma

$$y_p(t) = A t e^t + B \cos(t) + C \sin(t),$$

donde  $A$ ,  $B$ , y  $C$  son constantes reales a determinar (a este mismo resultado se llega aplicando el método de coeficientes indeterminados). De hecho, estas constantes deben ser tales que  $y_p$  satisfaga la ecuación (2), lo cual conduce a afirmar que

$$2Ae^t - 2B\cos(t) - 2C\sin(t) = e^t + \cos(t) \quad \forall t \in \mathbf{R}.$$

De esta forma, se deduce que  $A = 1/2$ ,  $B = -1/2$ , y  $C = 0$ , es decir que la solución particular buscada es  $y_p(t) = \frac{1}{2}t e^t - \frac{1}{2}\cos(t)$ .

c) USANDO EL PRINCIPIO DE SUPERPOSICIÓN, tenemos que la solución general de (2) es

$$y(t) = C_1 e^t + C_2 e^{-t} + \frac{1}{2}t e^t - \frac{1}{2}\cos(t),$$

lo cual implica que la solución general de (1) sea

$$y(x) = C_1 x + C_2 x^{-1} + \frac{1}{2}x \ln(x) - \frac{1}{2}\cos(\ln(x)),$$

siendo  $C_1, C_2 \in \mathbf{R}$  constantes arbitrarias.

d) RESOLVIENDO EL PVI FORMADO POR LA EDO (1) CON LAS CONDICIONES INICIALES  $y(1) = y'(1) = 0$ : En vista que conocemos la solución general de (1), procedemos a determinar  $C_1$  y  $C_2$  tales que se verifiquen las condiciones iniciales.

- De  $y(1) = 0$ , se desprende que  $C_1 + C_2 = \frac{1}{2}$ ,
- De  $y'(1) = 0$ , se desprende que  $C_1 - C_2 = -\frac{1}{2}$ ,

de donde resulta  $C_1 = 0$ ,  $C_2 = 1/2$ . Finalmente, la solución del PVI dado es

$$y(x) = \frac{1}{2}x^{-1} + \frac{1}{2}x \ln(x) - \frac{1}{2}\cos(\ln(x)).$$

**Problema 2.** Resolver

$$\frac{1}{3}y(t) + \int_0^t \sin(t-u) y(u) du = \begin{cases} 0 & \text{si } 0 \leq t < \pi, \\ \sin(t) & \text{si } \pi \leq t < 2\pi, \\ 0 & \text{si } 2\pi \leq t. \end{cases}$$

Exprese la solución  $y(t)$  por tramos.

**Pauta:** Primero observamos que

$$\int_0^t \sin(t-u) y(u) du = \sin(t) * y(t),$$

y además que, denotando por  $f(t)$  la función fuente del lado derecho de la ecuación integral, se deduce que

$$f(t) = \sin(t)(H_\pi(t) - H_{2\pi}(t)) = -\sin(t-\pi) H_\pi(t) - \sin(t-2\pi) H_{2\pi}(t).$$

Luego, aplicando la transformada de Laplace, y usando propiedades adecuadas de ésta, resulta

$$\frac{1}{3}\mathcal{L}[y(t)](s) + \frac{\mathcal{L}(y(t))(s)}{s^2 + 1} = -\frac{1}{s^2 + 1}(\mathrm{e}^{-\pi s} + \mathrm{e}^{-2\pi s}),$$

de donde se obtiene

$$\mathcal{L}[y(t)](s) = -\frac{3}{s^2 + 4}(\mathrm{e}^{-\pi s} + \mathrm{e}^{-2\pi s}).$$

Aplicando ahora la transformada inversa de Laplace, y ocupando la SEGUNDA PROPIEDAD DE TRASLACIÓN, se tiene que

$$y(t) = g(t - \pi)H_\pi(t) + g(t - 2\pi)H_{2\pi}(t),$$

siendo  $g(t) := \mathcal{L}^{-1}\left[-\frac{3}{s^2 + 4}\right](t) = -\frac{3}{2}\sin(2t)$ . De esta forma, la solución viene dada por

$$y(t) = -\frac{3}{2}\sin(2t)H_\pi(t) - \frac{3}{2}\sin(2t)H_{2\pi}(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } 0 \leq t < \pi, \\ -\frac{3}{2}\sin(2t) & \text{si } \pi \leq t < 2\pi, \\ -3\sin(2t) & \text{si } 2\pi \leq t. \end{cases}$$

**Observación:** intentar resolver la ecuación dada “analizando” cada tramo (y aplicando para cada tramo la transformada de Laplace) es incorrecto, puesto que la función en cuestión tiene que estar definida en  $[0, +\infty)$  para (por lo menos) intentar calcular su transformada de Laplace.

**Problema 3.** Resuelva el siguiente sistema aplicando el método de valores y vectores propios.

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

**Pauta:** La forma matricial del sistema de EDO puede escribirse como  $X'(t) = A X(t) + B(t)$ , siendo  $X := \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$ ,  $A := \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ , y  $B(t) := \begin{pmatrix} e^t \\ e^{-2t} \end{pmatrix}$ .

Recordando el principio de superposición, la solución general de este sistema puede escribirse como  $\boxed{X(t) = X_H(t) + X_P(t)}$ , donde  $X_H(t)$  denota la solución general de la ecuación homogénea asociada, y  $X_P(t)$  es una solución particular del sistema original.

a) **Cálculo de  $X_H(t)$ :** calculando los valores propios de  $A$ , éstos son las raíces del polinomio característico  $p(\lambda) := |A - \lambda I| = \lambda^2 + \lambda - 2 = (\lambda - 1)(\lambda + 2)$ , es decir,  $\lambda_1 = 1$  y  $\lambda_2 = -2$ . Los respectivos espacios propios asociados son:

$$S_{\lambda_1} = \langle \{(2, 1)^T\} \rangle, \quad S_{\lambda_2} = \langle \{(1, -1)^T\} \rangle.$$

Por lo tanto la base del espacio solución está conformado por

$$X_1(t) = \begin{pmatrix} 2e^t \\ e^t \end{pmatrix}, \quad X_2(t) = \begin{pmatrix} e^{-2t} \\ e^{-2t} \end{pmatrix}.$$

De esta forma, la solución del sistema homogéneo está dado por

$$X_H(t) = C_1 X_1(t) + C_2 X_2(t) = C_1 \begin{pmatrix} 2e^t \\ e^t \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} e^{-2t} \\ e^{-2t} \end{pmatrix},$$

con  $C_1$  y  $C_2$  constantes reales arbitrarias.

b) **Cálculo de  $X_P(t)$ :** usaremos el método de variación de parámetros. Por esto, consideramos que  $X_P(t) = C_1(t) X_1(t) + C_2(t) X_2(t)$ , donde  $C_1(t)$  y  $C_2(t)$  se encuentran a partir de la solución del sistema

$$\begin{pmatrix} 2e^t & e^{-2t} \\ e^t & -e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C'_1(t) \\ C'_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^t \\ e^{-2t} \end{pmatrix}.$$

Resolviendo el sistema anterior, multiplicando por la inversa de la matriz del sistema o aplicando la regla de Cramer, se tiene

$$C'_1(t) = \frac{1}{3} + \frac{1}{3}e^{-3t} \quad \Rightarrow \quad C_1(t) = \frac{t}{3} - \frac{1}{9}e^{-3t},$$

$$C'_2(t) = -\frac{2}{3} + \frac{1}{3}e^{3t} \quad \Rightarrow \quad C_2(t) = -\frac{2}{3}t + \frac{1}{9}e^{3t},$$

con lo cual se obtiene la solución particular

$$X_P(t) = C_1(t) X_1(t) + C_2(t) X_2(t) = \begin{pmatrix} \left(\frac{2}{3}t + \frac{1}{9}\right)e^t - \frac{2}{9}(1+3t)e^{-2t} \\ \frac{1}{9}(3t-1)e^t - \frac{1}{9}(1-6t)e^{-2t} \end{pmatrix}.$$

Finalmente, la solución general del sistema es

$$X(t) = C_1 \begin{pmatrix} 2e^t \\ e^t \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} e^{-2t} \\ e^{-2t} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \left(\frac{2}{3}t + \frac{1}{9}\right)e^t - \frac{2}{9}(1+3t)e^{-2t} \\ \frac{1}{9}(3t-1)e^t - \frac{1}{9}(1-6t)e^{-2t} \end{pmatrix},$$

siendo  $C_1$  y  $C_2$  constantes reales arbitrarias.