

EVALUACION 2 (521218)

Problema 1. Resolver la siguiente EDO

$$x^2y''(x) + 2xy'(x) - 2y(x) = x^{-2} + \operatorname{sen}(\ln(x))$$

Solución Problema 1.

Notamos que la EDO $[Ly(x) = f(x)]$, con $L = x^2D^2 + 2xD - 2$ y $f(x) = x^{-2} + \operatorname{sen}(\ln(x))$, es del tipo Euler-Cauchy. Hacemos entonces el cambio de variable $[x = e^z]$, con lo que nuestra EDO se escribe, respecto a la variable independiente z , como una de coeficientes constantes $[\tilde{L}\tilde{y}(z) = \tilde{f}(z)]$, siendo

$$\tilde{L} = D(D - 1) + 2D - 2 = D^2 + D - 2, \quad \tilde{f}(z) = f(e^z) = e^{-2z} + \operatorname{sen}(t)$$

Se recuerda que $D = \frac{d}{dx}$ y $D = \frac{d}{dz}$, y que la solución general de la EDO transformada, es :

$$y(z) = y_h(z) + y_p(z)$$

Resolviendo $\tilde{L}\tilde{y} = 0$.

La ecuación característica asociada a la EDO es

$$\lambda^2 + \lambda - 2 = 0 (\lambda + 2)(\lambda - 1)$$

de donde se tiene $\lambda_1 = -2$, $\lambda_2 = 1$.

En consecuencia, la solución de la EDO homogénea (en $z!$), es:

$$\tilde{y}_h(z) = C_1e^{-2z} + C_2e^z,$$

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

Hallando \tilde{y}_p **tal que** $\tilde{L}\tilde{y}_p = \tilde{f}$.

Aplicando el método de los aniquiladores, se busca un aniquilador para \tilde{f} de menor orden posible, esto es,

$$\tilde{L}_1\tilde{f} = (\mathcal{D} + 2)(\mathcal{D}^2 + 1)\tilde{f} = 0$$

Así , la solución particular buscada es de la forma

$$\tilde{y}_p = Aze^{-2z} + B\cos(z) + C\operatorname{sen}(z) + De^{-2z} + Ee^z$$

que al reemplazar en la EDO se reduce a

$$\tilde{y}_p(z) = Aze^{-2z} + B\cos(z) + C\sin(z)$$

con A, B y C reales a determinar. Derivando $\tilde{y}_p(z)$ y reemplazando en $\tilde{L}\tilde{y} = \tilde{f}$, resulta

$$-3Ae^{-2z} + (C - B)\cos(z) - (3C + B)\sin(z) = e^{-2z} + \sin(z)$$

$$\text{de donde } A = -1/3, B = 1/2, C = -1/2,$$

con lo cual se obtiene

$$\tilde{y}_p(z) = -\frac{1}{3}ze^{-2z} + \frac{1}{2}\cos(z) - \frac{1}{2}\sin(z).$$

De esta manera, la solución general de $\tilde{L}\tilde{y} = \tilde{f}$ es

$$\tilde{y}(z) = C_1e^{-2z} + C_2e^z - \frac{1}{3}ze^{-2z} + \frac{1}{2}\cos(z) - \frac{1}{2}\sin(z).$$

Finalmente, la solución general de la EDO original, es

$$y(x) = C_1x^{-2} + C_2x - \frac{1}{3}x^{-2}\ln(x) + \frac{1}{2}\left\{\cos(\ln(x)) - \sin(\ln(x))\right\}.$$

siendo $C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R}$ constantes arbitrarias.

Pregunta 2.

- (i) Dos tanques A y B cada uno de 55 litros de capacidad, contienen respectivamente 12 y 15 lts de agua. Agua con sal a una concentración de 0,5 Kg/lt se bombea al tanque A a razón de 2lt/min. La mezcla fluye del tanque A al tanque B a razón de 4 lt/min, y del tanque B al tanque A a razón de 2 lt/min. Si del tanque B fluye al externo 1 lt/min de mezcla, escriba (**SIN RESOLVER**) el sistema de ecuaciones diferenciales que determina la cantidad de masa de sal hasta el instante del derrame. (No se pide resolver).

- (ii) Considere el sistema masa-resorte dado por

$$m x''(t) + k x(t) = h(t)$$

Si $h(t) = 3\cos(wt)$, $m = 25$, ¿Para qué valores de k el sistema manifiesta resonancia si $\cos(wt)$ tiene una frecuencia de 15 Hz ?

Solución Problema 2.

- (i) Sean $x(t)$ la masa de sal en el tanque A e $y(t)$ la masa de sal en el tanque B.

Observe que el volumen en el tanque A es siempre constante en 12 lt; en cambio en el tanque B la variación de volumen es $\Delta V_B = 1$, de donde $V_B(t) = t + 15$. Por lo tanto el derrame en el tanque B inicia a los 40 minutos. Así, el sistema se reduce a:

$$\begin{cases} x'(t) = 1 + 2\frac{y(t)}{t+15} - 4\frac{x(t)}{12}; & t \in [0, 40] \\ y'(t) = 4\frac{x(t)}{12}x(t) - 3\frac{y(t)}{t+15}; & t \in [0, 40] \\ x(0) = 0, \quad y(0) = 0 \end{cases}$$

- (ii) Tenemos que las soluciones del sistema homogéneo es

$$x_h(t) = A\cos\left(\frac{\sqrt{k}}{5}t\right) + B\sin\left(\frac{\sqrt{k}}{5}t\right).$$

Así, el sistema manifiesta resonancia, si $w = \frac{\sqrt{k}}{5}$ donde $\frac{w}{2\pi} = 15$, es decir, si $w = 30\pi$. Por lo tanto, existe resonancia si

$$\frac{\sqrt{k}}{5} = 30\pi, \text{ esto es, si } \sqrt{k} = 150\pi$$

Problema 3. Resuelva el siguiente PVI

$$\begin{aligned} y''(t) + 4y'(t) + 6y(t) &= H(t-2)\delta(t-1) + \delta(t-2) \\ y'(0) = y(0) &= 0 \end{aligned}$$

Solución:

Primero aplicamos T. de L. a $H(t-2)\delta(t-1)$; tenemos:

$$\mathcal{L}[H(t-2)\delta(t-1)](s) = e^{-2s}L[f(t)]$$

donde $f(t-2) = \delta(t-1)$, esto es, $f(t) = \delta(t+1)$. Así,

$$\mathcal{L}[H(t-2)\delta(t-1)](s) = e^{-2s}\mathcal{L}[\delta(t+1)](s) = e^{-2s}e^s = e^{-s}$$

Ahora, aplicamos Transformada de Laplace a la EDO dada, tenemos

$$s^2\mathcal{L}[y(t)] + 4s\mathcal{L}[y(t)] + 6\mathcal{L}[y(t)] = e^{-s} + e^{-2s}$$

$$(s^2 + 4s + 6)\mathcal{L}[y(t)] = e^{-s} + e^{-2s}$$

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

Aplicando Transformada inversa, obtenemos:

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

$$\text{esto es, } y(t) = H(t-1)f_1(t-1) + H(t-2)f_1(t-2)$$

donde

$$f_1(t) = \mathcal{L}^{-1}\left[\left\{\frac{1}{(s+2)^2+2}\right\}\right](t) = \frac{\sqrt{2}}{2}e^{-2t}\sin(\sqrt{2}t).$$

Por lo tanto,

$$y(t) = H(t-1)\frac{\sqrt{2}}{2}e^{-2(t-1)}\sin(\sqrt{2}(t-1)) + H(t-2)\frac{\sqrt{2}}{2}e^{-2(t-2)}\sin(\sqrt{2}(t-2)).$$

Problema 4. Usando valores propios determine la solución del siguiente PVI:

$$\begin{cases} x'(t) = x(t); & x(0) = 0 \\ y'(t) = 2x(t) + y(t); & y(0) = 0 \\ z'(t) = 2x(t) + y(t) + z(t); & z(0) = 0 \end{cases}$$

SOLUCION.

De $p(\lambda) := |A - \lambda I| = 0$, se obtiene que: $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 1$

Las soluciones del sistema se obtienen de

$$\phi(t) = e^{\lambda t} \left\{ I + t(A - \lambda I) + \frac{1}{2}t^2(A - \lambda I)^2 + \frac{1}{6}t^3(A - \lambda I)^3 \right\} u$$

para u autovector generalizado asociado a $\lambda = 1$.

De $(A - \lambda I)u_1 = (0, 0, 0)^t$ obtenemos el primer autovector generalizado , que resulta ser $u_1 = (0, 0, 1)$ Así, la primera solución para el sistema ,es

$$X_1(t) = e^t(0, 0, 1).$$

Ahora de $(A - \lambda I)^2u_2 = (0, 0, 0)^t$ se obtiene $u_2 = (0, 1, 0)$ (que es l.i. con u_1 !); la correspondiente solución al sistema se obtiene de

$$\phi(t) = e^{\lambda t} \left\{ I + t(A - \lambda I) \right\} u_2,$$

realizando las respectivas operaciones se obtiene

$$X_2(t) = e^t(0, 1, t).$$

Finalmente de $(A - \lambda I)^3u_3 = (0, 0, 0)^t$, se obtiene

$$u_3 = (1, 0, 0) \quad (\text{que es l.i. con } u_1 \text{ y con } u_2 !)$$

y la tercera solución linealmente independientes con las otras dos, es

$$X_3(t) = e^{\lambda t} \left\{ I + t(A - \lambda I) + \frac{1}{2}t^2(A - \lambda I)^2 \right\} u_3$$

que al realizar los cálculos, se obtiene

$$X_3(t) = (e^t, 2te^t, (2t + t^2)e^t).$$

Así, toda solución del sistema es dada por

$$X_h(t) = c_1 X_1(t) + c_2(t) X_2(t) + c_3 X_3(t)$$

Teniendo presente que $X_h(0) = (x(0), y(0), z(0)) = (1, 1, 1)$, se obtiene

$$X_h(t) = c_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ e^t \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ e^t \\ te^t \end{pmatrix}, + c_3 \begin{pmatrix} e^t \\ 2te^t \\ (2t+t^2)e^t \end{pmatrix},$$

$$c_1 = c_2 = c_3 = 1$$

de donde la única solución al PVI dado, es.

$$(x(t), y(t), z(t)) = (0, 0, e^t) + (0, e^t, te^t) + (e^t, 2te^t, (2t+t^2)e^t)$$

es decir,

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^t \\ e^t + 2te^t \\ e^t(1+3t+t^2) \end{pmatrix}$$

JMS/LNB//jms.
26/11/2008.