

Apellidos y Nombre:

DNI/NIE: 

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

A modo de ejemplo, si se tratase del DNI 22987654V, se tendrían los valores

$$A = 9, \quad B = 8, \quad C = 7, \quad D = 6, \quad E = 5, \quad F = 4.$$

En cada ejercicio propuesto se realizará el que corresponda con el valor de que se haya obtenido con el DNI. Por ejemplo, con este DNI/NIF se haría el ejercicio A.9 del listado.

A. Resolver el sistema de ecuaciones diferenciales que corresponda:

|  |  |
|--|--|
| <p>A.0 <math>\begin{cases} x' = -9x - 24y + t, \\ y' = x + y + e^t \cos t, \\ x(0) = 1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>      | <p>A.1 <math>\begin{cases} x' = -7x - 8y + t^2, \\ y' = x - y + \cos t, \\ x(0) = 1, y(0) = 1. \end{cases}</math></p>            |
| <p>A.2 <math>\begin{cases} x' = -10x - 35y + t, \\ y' = x + 2y + e^t t, \\ x(0) = -1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>        | <p>A.3 <math>\begin{cases} x' = -6x - 3y + t + 1, \\ y' = x - 2y + e^{-t} \sin t, \\ x(0) = 1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p> |
| <p>A.4 <math>\begin{cases} x' = -8x - 15y + t - \sin t, \\ y' = x + e^t t, \\ x(0) = 1, y(0) = 2. \end{cases}</math></p>       | <p>A.5 <math>\begin{cases} x' = -12x - 63y, \\ y' = x + 4y + 1 + e^t \cos t, \\ x(0) = -1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>     |
| <p>A.6 <math>\begin{cases} x' = -11x - 48y - 4t, \\ y' = x + 3y + 4 \cos t, \\ x(0) = 2, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>     | <p>A.7 <math>\begin{cases} x' = -10x - 35y + t, \\ y' = x + 2y + e^t + \cos t, \\ x(0) = 1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>    |
| <p>A.8 <math>\begin{cases} x' = -4x + y - 1, \\ y' = x + -4y + e^{2t} \cos(3t), \\ x(0) = 1, y(0) = -1. \end{cases}</math></p> | <p>A.9 <math>\begin{cases} x' = -6x - 3y + te^t, \\ y' = x - 2y + 3t, \\ x(0) = 2, y(0) = -1. \end{cases}</math></p>             |

**Solución.** Se supondrá que en Python se han cargado e introducido todos los paquetes y variables necesarias para resolver el problema. En esta resolución tomamos un problema genérico de la forma

$$\begin{cases} x' = ax + by + f(t), \\ y' = x + cy + g(t), \\ x(0) = e, y(0) = f. \end{cases}$$

Cada alumno debe cambiarlos por sus datos. Transformamos el sistema a

$$\begin{cases} z\mathcal{L}[x](z) - e = a\mathcal{L}[x](z) + b\mathcal{L}[y](z) + \mathcal{L}[f](z), \\ z\mathcal{L}[y](z) - f = \mathcal{L}[x](z) + c\mathcal{L}[y](z) + \mathcal{L}[g](z). \end{cases}$$

Las transformadas  $\mathcal{L}[f](z)$  se calculan tecleando

```
laplace_transform(f(t),t,z,noconds=True).
```

Definiendo  $X$  e  $Y$  para las transformadas de  $x$  e  $y$ , definimos las ecuaciones

$$\begin{aligned} \text{eq1} &= (z-a)*X-b*Y-e-\mathcal{L}[f](z) \\ \text{eq2} &= (z-c)*Y-X-f-\mathcal{L}[g](z), \end{aligned}$$

y tecleamos

```
solve([eq1,eq2],[X,Y])
```

para obtener las soluciones de la forma

$$\begin{aligned} X &= P_1(z)/Q_1(z) \\ Y &= P_2(z)/Q_2(z), \end{aligned}$$

donde  $P_i$  y  $Q_i$  son polinomios de forma que el grado de  $P_i$  es menor que el de  $Q_i$ ,  $i = 1, 2$ . Tecleamos

```
inverse_laplace_transform(P1(z)/Q1(z),z,t)
```

y

```
inverse_laplace_transform(P2(z)/Q2(z),z,t)
```

para calcular  $x(t)$  e  $y(t)$ .

B. Se considera la ecuación

$$y^3 + (B + 1)y'' + 5y' + 2y = f(t),$$

donde  $B$  se obtiene con el DNI/NIF. Probar que el sistema es asintóticamente estable y encontrar la solución en régimen estacionario si  $f(t)$  es la función 4-periódica tal que  $f(t) = t^3 - (A + 1)t$  para  $t \in (-2, 2)$ , donde  $A$  se obtiene con el DNI/NIF. Para ello se deben usar aproximaciones con series de Fourier de órdenes  $n = 1, 3$  y  $5$ . Representar conjuntamente las tres soluciones en un intervalo adecuado y explicar los resultados obtenidos.

**Solución.** Se supondrá que en Phyton se han cargado e introducido todos los paquetes y variables necesarias para resolver el problema. En esta resolución cada alumno debe de cambiar los valores de  $A$  y  $B$  por los que le correspondan. Usando la transformada de Laplace transformamos la ecuación diferencial en la ecuación algebraica

$$(z^3 + (B + 1)z^2 + 5z + 2) \mathcal{L}[y](z) = \mathcal{L}[f](z),$$

de donde

$$\mathcal{L}[y](z) = \frac{1}{z^3 + (B + 1)z^2 + 5z + 2} \mathcal{L}[f](z),$$

y la función de transferencia es

$$T(z) = \frac{1}{z^3 + (B + 1)z^2 + 5z + 2}.$$

Para ver si el sistema es asintóticamente estable tecleamos

$$\text{solve}(z * 3 + (B + 1) * z * 2 + 5 * z + 2, 0, z)$$

y nos da las soluciones en función de  $B$ . Para todo  $B \in \{0, \dots, 9\}$  se cumple que las raíces tienen parte real negativa, por lo que el sistema es asintóticamente estable, Para obtener las soluciones en el régimen estacionario tecleamos

$$\text{sf} = \text{fourier\_series}(t^{**3} - (A + 1) * t, (t, -2, 2))$$

y para cada una de las aproximaciones pedidas

$$\begin{aligned} s1 &= \text{sf.truncate}(n=1) \\ s2 &= \text{sf.truncate}(n=3) \\ s3 &= \text{sf.truncate}(n=5). \end{aligned}$$

Estas funciones deben de tener una expresión de la forma

$$\begin{aligned} s1 &= a_1 \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right), \\ s2 &= a_1 \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) + a_2 \sin(\pi t) + a_3 \sin\left(\frac{3\pi}{2}t\right), \\ s3 &= a_1 \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) + a_2 \sin(\pi t) + a_3 \sin\left(\frac{3\pi}{2}t\right) + a_4 \sin(2\pi t) + a_5 \sin\left(\frac{5\pi}{2}t\right), \end{aligned}$$

donde  $a_i$ ,  $1 \leq i \leq 5$ , dependen de los valores de  $A$ .

A continuación definimos la función de transferencia

$$\begin{aligned} \text{def } T(z): \\ \text{return } 1 / (z^{**3} + (B + 1) * z^{**2} + 5 * z + 2) \end{aligned}$$

A partir de aquí obtendremos las soluciones tecleando

$$\text{sol1} = a_1 * \text{abs}T(I * \pi / 2) * \sin(\pi * t / 2 + \arg T(I * \pi / 2)),$$

$$\begin{aligned} \text{sol2} &= a_1 * \text{abs}T(I * \pi / 2) * \sin(\pi * t / 2 + \arg T(I * \pi / 2)) \\ &+ a_2 * \text{abs}T(I * \pi) * \sin(\pi * t + \arg T(I * \pi)) \\ &+ a_3 * \text{abs}T(3 * I * \pi / 2) * \sin(3 * \pi * t / 2 + \arg T(3 * I * \pi / 2)), \end{aligned}$$

y

$$\begin{aligned} \text{sol3} &= a_1 * \text{abs}T(I * \pi / 2) * \sin(\pi * t / 2 + \arg T(I * \pi / 2)) \\ &+ a_2 * \text{abs}T(I * \pi) * \sin(\pi * t + \arg T(I * \pi)) \\ &+ a_3 * \text{abs}T(3 * I * \pi / 2) * \sin(3 * \pi * t / 2 + \arg T(3 * I * \pi / 2)) \\ &+ a_4 * \text{abs}T(2 * I * \pi) * \sin(2 * \pi * t + \arg T(I * \pi)) \\ &+ a_5 * \text{abs}T(5 * I * \pi / 2) * \sin(5 * \pi * t / 2 + \arg T(5 * I * \pi / 2)). \end{aligned}$$

Para representarlas conjuntamente tecleamos

$$\text{plot}(\text{sol1}, \text{sol2}, \text{sol3}, (t, -2, 8))$$

eligiendo el intervalo  $(-2, 8)$  para ello. Vemos que  $\text{sol1}$  es la que menos se aproxima a las otras dos que deben ser más aproximadas a la solución real.