

PRIMERA PRUEBA DE CÁLCULO AVANZADO 10007

Ingeniería Civil Primer Semestre 2011

(29/04/2011)

Problema 1.

Obtener la serie de Fourier $f(x) = x - x^2$, $0 < x < 1$, función periódica de periodo 2.

Del resultado anterior deducir la convergencia de las series:

b) $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$

c) $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^4}$

Solución:

Considerada la extensión para de $f(x) = x - x^2$, $0 < x < 1$, a intervalo $(-1,1)$, $p=1$, la serie de coseno es:

$$S(x) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos n\pi x$$

Con:

$$a_0 = \int_0^1 (x - x^2) dx = \left(\frac{x^2}{2} - \frac{x^3}{3} \right)_0^1 = \frac{1}{2} - \frac{1}{3} = \frac{1}{6}$$

$$a_n = 2 \int_0^1 (x - x^2) \cos n\pi x dx = 2 \int_0^1 x \cos n\pi x dx - 2 \int_0^1 x^2 \cos n\pi x dx =$$

$$a_n = 2 \left[\left(\frac{1}{n^2 \pi^2} \cos n\pi x + \frac{x}{n\pi} \operatorname{senn}\pi x \right)_0^1 - \left(\frac{2x}{n^2 \pi^2} \cos n\pi x + \left(\frac{x^2}{n\pi} - \frac{2}{n^3 \pi^3} \right) \operatorname{senn}\pi x \right)_0^1 \right] =$$

$$a_n = \frac{2}{n^2 \pi^2} (\cos n\pi - 1) - \frac{4 \cos n\pi}{n^2 \pi^2} = -\frac{2}{n^2 \pi^2} (1 + \cos n\pi)$$

$$a_n = -\frac{2}{n^2 \pi^2} (1 + \cos n\pi), \quad n \neq 0, \quad b_n = 0$$

$$= -\frac{2}{n^2\pi^2}(1+(-1)^n) = \begin{cases} \frac{-4}{n^2\pi^2}, & \text{si } n \text{ es par} \\ 0, & \text{si } n \text{ es impar} \end{cases}$$

0.4 puntos

Así $E_p(f(x))$ tiene serie de Fourier (serie coseno de $f(x)$),

$$\frac{1}{6} - \frac{4}{\pi^2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\cos n\pi x}{(2n)^2} = \frac{1}{6} - \frac{1}{\pi^2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2} \cos n\pi x$$

0.4 puntos

Convergencias: como $E_p(f(x))$ es continua $\forall x \in (-1,1)$ en $x_0 = 0$ se tiene por teorema de convergencia puntual,

$$\frac{1}{6} - \frac{1}{\pi^2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2} = f(0) = 0 \Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2} = \frac{\pi^2}{6}$$

0.4 puntos

Con identidad de Parseval:

$$\frac{1}{p} \int_{-p}^p f^2(x) dx = 2a_0^2 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n^2$$

Se tiene, $p=1$,

$$\int_{-1}^1 (x-x^2)^2 dx = 2 \int_{-1}^1 (x-x^2)^2 dx = 2 \left(\frac{1}{6} \right)^2 + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^4 \pi^4}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{15} - \frac{1}{18} = \frac{1}{\pi^4} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^4} \Rightarrow$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^4} = \frac{3\pi^4}{15 \cdot 18} = \frac{\pi^4}{90}$$

0.4 puntos

Problema 2.

Dada la curva C descrita por $\vec{r}(t) = (\sqrt{6} \cos t, 4 \operatorname{sen} t, \sqrt{10} \cos t) \quad t \in [0, 2\pi]$.

a) Calcular su longitud L.

b) Reparametrizarla de forma $\vec{r} = \vec{r}(s)$ con s parámetro longitud de arco indicando el intervalo del dominio s.

c) Obtener los escalares κ y τ (curvatura y torsión) en cada punto de C.

d) Verificar que C está en una superficie esférica y en una superficie plana.

Solución:

a) De:

$$\vec{r}(t) = (\sqrt{6} \cos t, 4 \operatorname{sen} t, \sqrt{10} \cos t) \Rightarrow$$

$$\vec{r}'(t) = (-\sqrt{6} \operatorname{sen} t, 4 \cos t, -\sqrt{10} \operatorname{sen} t),$$

$$\|\vec{r}'(t)\| = (6 \operatorname{sen}^2 t + 16 \cos^2 t + 10 \operatorname{sen}^2 t)^{\frac{1}{2}} = 4 \Rightarrow$$

$$L = \int_0^{2\pi} 4 dt = 4t \Big|_0^{2\pi} = 8\pi$$

0.5 puntos

b) De $s(t) = \int_0^t 4 dt = 4t \Rightarrow t = \frac{s}{4}$ y C queda representada por:

$$\vec{r}(s) = \left(\sqrt{6} \cos \frac{s}{4}, 4 \operatorname{sen} \frac{s}{4}, \sqrt{10} \cos \frac{s}{4} \right),$$

0.3 puntos

Con $0 \leq s \leq 8\pi$ (intervalo de s)

0.2 puntos

c) Con

$$\vec{r}''(t) = (-\sqrt{6} \cos t, -4 \operatorname{sen} t, -\sqrt{10} \cos t)$$

$$\vec{r}'''(t) = (\sqrt{6} \operatorname{sen} t, -4 \cos t, \sqrt{10} \operatorname{sen} t)$$

Se obtienen:

$$\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) = (-4\sqrt{10}, 0, 4\sqrt{6})$$

$$\left\| \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) \right\| = 16$$

Así:

$$\kappa(t) = \frac{4^2}{4^3} = \frac{1}{4} \text{ (cte)}; \quad \forall t;$$

0.3 puntos

$$\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) \circ \vec{r}'''(t) = 0 \text{ y } \tau(t) = 0 \quad \forall t$$

0.2 puntos

- d) De c) se deduce que C está en esfera de ecuación $x^2 + y^2 + z^2 = 16$ y en plano de ecuación $\sqrt{10}x - \sqrt{6}y = 0$

De manera alternativa c) se puede desarrollar a partir de:

$$\vec{r}(s) = \left(\sqrt{6} \cos \frac{s}{4}, 4 \operatorname{sen} \frac{s}{4}, \sqrt{10} \cos \frac{s}{4} \right), \text{ con lo cual}$$

$$\frac{d\vec{r}(s)}{ds} = T(s) = \left(-\frac{\sqrt{6}}{4} \operatorname{sen} \frac{s}{4}, \cos \frac{s}{4}, -\frac{\sqrt{10}}{4} \operatorname{sen} \frac{s}{4} \right)$$

$$\frac{dT(s)}{ds} = \left(-\frac{\sqrt{6}}{16} \cos \frac{s}{4}, -\frac{1}{4} \operatorname{sen} \frac{s}{4}, -\frac{\sqrt{10}}{16} \cos \frac{s}{4} \right) = \kappa(s)N(s)$$

Con lo cual

$$\left\| \frac{dT(s)}{ds} \right\| = k(s) = \frac{1}{4}; \quad N(s) = \left(-\frac{\sqrt{6}}{4} \cos \frac{s}{4}, -\operatorname{sen} \frac{s}{4}, -\frac{\sqrt{10}}{4} \cos \frac{s}{4} \right)$$

$$\text{con } B(s) = T(s) \times N(s) = \begin{vmatrix} -\frac{\sqrt{6}}{4} \operatorname{sen} \frac{s}{4} & \cos \frac{s}{4} & -\frac{\sqrt{10}}{4} \operatorname{sen} \frac{s}{4} \\ -\frac{\sqrt{6}}{4} \cos \frac{s}{4} & -\operatorname{sen} \frac{s}{4} & -\frac{\sqrt{10}}{4} \cos \frac{s}{4} \end{vmatrix}$$

$$\left(-\frac{\sqrt{10}}{4}, 0, \frac{\sqrt{6}}{4} \right)$$

Vector constante y $\frac{dB(s)}{ds} = (0,0,0) \Rightarrow \tau(t) = 0$

0.5 puntos

Problema 3.

- a) Una partícula se desplaza de manera que $\vec{r} = \vec{r}(t)$, $t > 0$ es su ubicación en cada instante con rapidez constante. Deducir que sus vectores velocidad y aceleración son ortogonales $\forall t$.
- b) Verificar esta propiedad para el desplazamiento dado por $\vec{r}(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$, $t > 0$ con a y b constantes reales positivas.

Solución :

a) Dada la trayectoria $\vec{r} = \vec{r}(t)$, en cada instante t su velocidad está dada por $\vec{r}'(t)$, su aceleración por $\vec{r}''(t)$ y su rapidez por $\|\vec{r}'(t)\| = c = cte.$ **0.2 puntos**

$$\|\vec{r}'(t)\| = c = cte. \Leftrightarrow \|\vec{r}'(t)\|^2 = c^2 \Leftrightarrow \vec{r}'(t) \circ \vec{r}'(t) = c^2$$
 0.5 puntos

Derivando:

$$\vec{r}'(t) \circ \vec{r}''(t) + \vec{r}''(t) \circ \vec{r}'(t) = 0$$

$$2 \vec{r}'(t) \circ \vec{r}''(t) = 0$$

0.5 puntos

Como el producto interno (punto) entre los vectores velocidad y aceleración es 0 en cada instante t , estos dos vectores son ortogonales $\forall t$.

0.3 puntos

Solucion alternativa:

Dada la trayectoria $\vec{r} = \vec{r}(t)$, en cada instante t su velocidad está dada por $\vec{r}'(t)$, su aceleración por $\vec{r}''(t)$ y su rapidez por $\|\vec{r}'(t)\| = c = cte.$ **0.2 puntos**

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d\vec{r}}{ds} \frac{ds}{dt} = \vec{T} \cdot s', \text{ donde } s \text{ es el parámetro por longitud de arco.}$$
 0.3 puntos

$$\frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d\vec{T}}{ds} \left(\frac{ds}{dt}\right)^2 + \vec{T} \cdot \frac{d^2s}{dt^2},$$

0.2 puntos

Pero $\frac{d^2 s}{dt^2}(t) = s''(t) = 0$ ya que $s'(t) = \left\| \vec{r}'(t) \right\| = c = cte.$

0.3 puntos

$$\text{y } \frac{d\vec{T}}{ds} = k \vec{N}$$

0.2 puntos

$$\text{Por lo tanto } \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} \bullet \frac{d\vec{r}}{dt} = k \left(\frac{ds}{dt} \right)^3 (\vec{N} \bullet \vec{T}) + \frac{d^2 s}{dt^2} (\vec{T} \bullet \vec{T}) = k \cdot c^3 \cdot 0 + 0 \cdot 1 = 0$$

Como el producto interno (punto) entre los vectores velocidad y aceleración es 0 en cada instante t, estos dos vectores son ortogonales $\forall t$.

0.3 puntos

b) Dada la trayectoria $\vec{r}(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$, su velocidad está dada por $\vec{r}'(t) = (-a \sin t, a \cos t, b)$, y su aceleración por $\vec{r}''(t) = (-a \cos t, -a \sin t, 0)$,

0.1 puntos

Primero verifiquemos si la trayectoria dada satisface la hipótesis que su rapidez es constante, es decir, $\left\| \vec{r}'(t) \right\| = c = cte.$

$$\left\| \vec{r}'(t) \right\| = \sqrt{(-a \sin t)^2 + (a \cos t)^2 + b^2} = \sqrt{a^2 + b^2} = cte \text{ ya que } a \text{ y } b \text{ son constantes reales positivas.}$$

0.2 puntos

$$\vec{r}'(t) \bullet \vec{r}''(t) = (-a \sin t, a \cos t, b) \bullet (-a \cos t, -a \sin t, 0) = a^2 \sin t \cos t - a^2 \sin t \cos t + 0 = 0$$

0.1 puntos

Como para este desplazamiento de rapidez constante el producto interno (punto) entre los vectores velocidad y aceleración es 0 en cada instante t, estos dos vectores son ortogonales $\forall t$ y se verifica la propiedad demostrada en a).

0.1 puntos