

Análise Matemática IV
 Exame de 2^a Época - 20 de Julho de 96
 Fís. e Matem.

Resolução

1.

- a) $dH = \frac{\partial H}{\partial x} dx + \frac{\partial H}{\partial y} dy = (ax + by) dx + (bx + cy) dy.$
 $dH(u) = \frac{\partial H}{\partial x} u_1 + \frac{\partial H}{\partial y} u_2 = (ax + by)u_1 + (bx + cy)u_2.$
 $v_H(x, y) = \left(\frac{\partial H}{\partial y}, -\frac{\partial H}{\partial x} \right) = (bx + cy, -ax - by).$
 $\omega(v_H, u) = \begin{vmatrix} \frac{\partial H}{\partial y} & -\frac{\partial H}{\partial x} \\ u_1 & u_2 \end{vmatrix} = \frac{\partial H}{\partial x} u_1 + \frac{\partial H}{\partial y} u_2 = (ax + by)u_1 + (bx + cy)u_2.$
 $dH(v_H) = \omega(v_H, v_H) = 0$, porque, sendo ω uma forma, ω é alternante.
 Em alternativa, $dH(v_H) = (\frac{\partial H}{\partial x} dx + \frac{\partial H}{\partial y} dy) \left(\frac{\partial H}{\partial y}, -\frac{\partial H}{\partial x} \right) = \frac{\partial H}{\partial x} \frac{\partial H}{\partial y} - \frac{\partial H}{\partial y} \frac{\partial H}{\partial x} = 0.$
- b) A função $(x, y)_t$, definida por $(x_0, y_0) \mapsto (x(t), y(t))$, é uma transformação linear representada pela matriz e^{At} . Por definição, o Jacobiano desta transformação é o determinante de e^{At} .
 Em alternativa, $\begin{bmatrix} \frac{\partial x(t)}{\partial x_0} & \frac{\partial x(t)}{\partial y_0} \\ \frac{\partial y(t)}{\partial x_0} & \frac{\partial y(t)}{\partial y_0} \end{bmatrix} = e^{At}$. Logo, $\frac{\partial(x,y)_t}{\partial(x_0,y_0)} = \det e^{At}$.
- c) De $e^{At} = Se^{Jt}S^{-1}$, segue $\det e^{At} = \det S \det e^{Jt} \det S^{-1} = \det e^{Jt} = \begin{vmatrix} e^{\lambda_1 t} & \star \\ 0 & e^{\lambda_2 t} \end{vmatrix} = e^{\lambda_1 t} e^{\lambda_2 t} = e^{\operatorname{tr} A t}$.
 A segunda igualdade é imediata, já que $\operatorname{tr} A = 0$.
- d) O polinómio característico de A é $p(\lambda) = \lambda^2 - b^2 + ac$.
 $\lambda_1 = \sqrt{b^2 - ac}$ e $\lambda_2 = -\sqrt{b^2 - ac} = -\lambda_1$.
 (Nota: De $\operatorname{tr} A = 0$ também se conclui $\lambda_2 = -\lambda_1$.)
 Os valores próprios de e^{At} são $\mu_1 = e^{\lambda_1 t}$ e $\mu_2 = e^{\lambda_2 t} = e^{-\lambda_1 t}$.
 $1/\mu_1 = \mu_2$ (e $1/\mu_2 = \mu_1$).
 A matriz e^{At} é real, porque A é real. Logo, o polinómio característico de e^{At} tem coeficientes reais. Conclui-se que se μ é valor próprio de e^{At} , então também $\bar{\mu}$ é valor próprio de e^{At} .
 Já verificámos que se μ é valor próprio da e^{At} , então também $\bar{\mu}$ e $1/\mu$ são valores próprios de e^{At} . Portanto, $1/\bar{\mu}$ é valor próprio de e^{At} .
- e) $(x, y)_t^* \omega = (\frac{\partial x}{\partial x_0} dx_0 + \frac{\partial x}{\partial y_0} dy_0) \wedge (\frac{\partial y}{\partial x_0} dx_0 + \frac{\partial y}{\partial y_0} dy_0) = \frac{\partial(x,y)_t}{\partial(x_0,y_0)} dx_0 \wedge dy_0 = \det e^{At} \omega = \omega$.
- f) $H(x, y) = \frac{1}{2}(kx^2 + \frac{1}{m}y^2)$.

$$\begin{cases} \dot{x} = \frac{\partial H}{\partial y} = \frac{1}{m}y, \\ \dot{y} = -\frac{\partial H}{\partial x} = -kx. \end{cases}$$

H é constante ao longo das soluções do sistema. De facto, $\frac{d}{dt}H(x, y) = dH(\dot{x}, \dot{y}) = dH(v_H) = 0$.

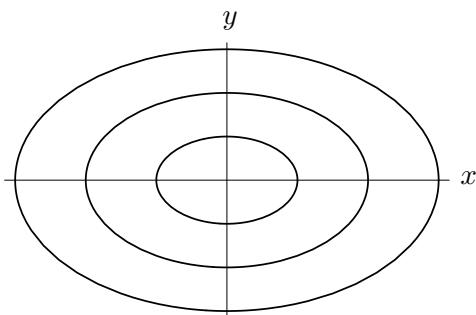
As curvas $H = \frac{c}{2}$, $c \in \mathbb{R}^+$, são elipses que intersectam o eixo dos x 's em $\pm\sqrt{\frac{c}{k}}$ e o eixo dos y 's em $\pm\sqrt{cm}$.

Por outro lado, o campo vectorial $(\frac{1}{m}y, -kx)$ anula-se apenas no ponto $(0, 0)$. Se $y > 0$, então a primeira componente do campo é positiva, e se $y < 0$, então a primeira componente do campo é negativa.

Em alternativa, se $y > 0$, então $\dot{x} > 0$, e se $y < 0$, então $\dot{x} < 0$.

O único ponto de equilíbrio do sistema é $(0, 0)$.

Vamos supor que $\frac{1}{k} > m$. O retrato de fase é:



O retrato de fase do sistema.

g) De $\dot{x} = \frac{1}{m}y$ e $\dot{y} = -kx$, segue $\ddot{x} = -\frac{k}{m}x$.

A solução geral de $\ddot{x} = -\frac{k}{m}x$ é $x(t) = \alpha \cos(\sqrt{\frac{k}{m}}t) + \beta \sin(\sqrt{\frac{k}{m}}t)$, α e $\beta \in \mathbb{R}$.

A solução que verifica $x(0) = x_0$ e $\dot{x}(0) = \dot{x}_0$ é $x(t) = x_0 \cos(\sqrt{\frac{k}{m}}t) + \dot{x}_0 \sqrt{\frac{m}{k}} \sin(\sqrt{\frac{k}{m}}t)$.

2.

a) $\int_C \frac{-2w}{1-w^2} dw = \int_C \left(\frac{1}{w-1} + \frac{1}{w+1} \right) dw = 2\pi i + 2\pi i = 4\pi i$.

b) Seja $z_0 \in D$. Sejam γ_1 e γ_2 dois contornos em D de $\sqrt{2}$ a z_0 . $\int_{\gamma_1} \frac{-2w}{1-w^2} dw - \int_{\gamma_2} \frac{-2w}{1-w^2} dw = \int_C \frac{-2w}{1-w^2} dw$, onde C é um contorno fechado em D . Pela alínea anterior a diferença vale $4k\pi i$, onde k é um inteiro, igual ao número de voltas que $\gamma_1 - \gamma_2$ dá em torno de zero, no sentido directo.

$$i \exp \left[\frac{1}{2} \int_{\gamma_1} \frac{-2w}{1-w^2} dw \right] = i \exp \left[\frac{1}{2} \int_{\gamma_2} \frac{-2w}{1-w^2} dw + 2k\pi i \right] = i \exp \left[\frac{1}{2} \int_{\gamma_2} \frac{-2w}{1-w^2} dw \right].$$

c) Sigamos a sugestão. Suponhamos ainda que o fecho de B não contém os pontos -1 e 1 . Provemos que a função $g : B \rightarrow \mathbb{C}$, definida por $g(z) = \int_{\gamma} \frac{-2w}{1-w^2} dw$ é uma função diferenciável em z_0 . Seja $z \in B$. Como $w \mapsto \frac{-2w}{1-w^2}$ é analítica em B , $g(z) - g(z_0) = \int_{z_0}^z \frac{-2w}{1-w^2} dw$, onde o integral é calculado ao longo de qualquer contorno, δ , em B , de z_0 a z .

Escolha-se para δ o segmento de recta de z_0 a z , $w(t) = z_0 + t(z - z_0)$, $t \in [0, 1]$. Tem-se $g(z) - g(z_0) = \int_0^1 \frac{-2w(t)}{1-w^2(t)} dt (z - z_0)$. Portanto, $\frac{g(z)-g(z_0)}{z-z_0} = \int_0^1 \frac{-2w(t)}{1-w^2(t)} dt$. Como o fecho de B não contém os pontos -1 e 1 , o módulo da função $w \mapsto \frac{-2w}{1-w^2}$ é limitado, em B , por uma constante. Por outro lado, $w(t) \rightarrow z_0$, quando $z \rightarrow z_0$. Logo, $\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{g(z)-g(z_0)}{z-z_0} = \int_0^1 \frac{-2z_0}{1-z_0^2} dt = \frac{-2z_0}{1-z_0^2}$.

A função f é diferenciável em z_0 , porque é a composição de g com uma função diferenciável.

- d) Da alínea anterior sabemos que $g'(z) = \frac{-2z}{1-z^2}$. Por consequência, $f'(z) = f(z) \frac{-z}{1-z^2}$.

$f^2(z)/(1-z^2)$ é constante porque $\frac{d}{dz} \frac{f^2}{1-z^2} = \frac{2ff'(1-z^2)-f^2(-2z)}{(1-z^2)^2} = 2f \frac{f'(1-z^2)+zf}{(1-z^2)^2} = 0$.

O valor da constante é 1 porque $f^2(\sqrt{2})/(1-(\sqrt{2})^2) = i^2/(-1) = 1$.

- e) Seja $P = \{z \in \mathbb{C} : |\operatorname{Re} z| < 1 \text{ e } 0 < \operatorname{Im} z < 1 - (\operatorname{Re} z)^2\}$.

Sejam γ um contorno em D que vai de $\sqrt{2}$ a z , e $\tilde{\gamma}$ um contorno em \tilde{D} que vai de $\sqrt{2}$ a z .

Se $z_0 \notin P$, então $\tilde{f}(z_0) = f(z_0)$, porque podemos escolher $\tilde{\gamma} = \gamma$.

Seja $z_0 \in P$. Escolha-se o contorno γ , de $\sqrt{2}$ a z_0 , contido no semiplano $\{z \in \mathbb{C} : \operatorname{Im} z \geq 0\}$. Escolha-se o contorno $\tilde{\gamma}$, de $\sqrt{2}$ a z_0 , contido em $\{z \in \mathbb{C} : \operatorname{Im} z \leq 0\} \cup P$.

$\int_{\gamma} \frac{-2w}{1-w^2} dw - \int_{\tilde{\gamma}} \frac{-2w}{1-w^2} dw = \int_C \frac{-2w}{1-w^2} dw$, onde C é um contorno fechado, que dá uma volta em torno de 1 , no sentido directo. Como $\int_{|z-1|=1} \frac{-2w}{1-w^2} dw = \int_{|z-1|=1} \left(\frac{1}{w-1} + \frac{1}{w+1} \right) dw = 2\pi i$, resulta que $f(z_0) = i \exp \left[\frac{1}{2} \int_{\gamma} \frac{-2w}{1-w^2} dw \right] = i \exp \left[\frac{1}{2} \int_{\tilde{\gamma}} \frac{-2w}{1-w^2} dw + \pi i \right] = -\tilde{f}(z_0)$.