

Nome: _____

RA: _____

Métodos Matemáticos I (F520/MS550) - Exame

14 de julho de 2014

Resolva quatro questões dentre as seis questões apresentadas abaixo.

1. (2,5 pontos) Considere o sistema de coordenadas curvilíneas paraboloidais, dado por

$$x = uv \cos \phi, \quad y = uv \sin \phi, \quad z = \frac{1}{2}(u^2 - v^2).$$

- (a) Mostre que tais coordenadas são ortogonais;
- (b) Ache a solução mais geral da equação de Laplace, $\nabla^2 \psi = 0$, em que $\psi = \psi(u)$ é uma função apenas de u .
2. (2,5 pontos) Considere a equação diferencial

$$x(x+1)y'' + y' = 0$$

Vemos imediatamente que $y_1(x) = 1$ é uma solução desta equação diferencial. Utilize o método de Frobenius para encontrar uma segunda solução $y_2(x)$ linearmente independente.

3. (2,5 pontos) Considere a equação diferencial

$$x y''(x) + y'(x) = f(x),$$

sujeita às condições de contorno $y(0)$ finito e $y(1) = 0$.

- (a) Ache a função de Green para tal problema.
- (b) Resolva este problema para $f(x) = 1$ usando o método da função de Green.
4. Considere a equação diferencial $y'' + 2y' + \lambda y = 0$ no intervalo $[0, 1]$.
- (a) Determine os autovalores e autofunções correspondentes para o problema de Sturm-Liouville associado à EDO acima sujeita às condições de contorno $y(0) = y(1) = 0$.
- (b) Escreva a condição de ortogonalidade entre essas autofunções.

5. (2,5 pontos) Seja P_n o n -ésimo polinômio de Legendre. Calcule $P_n(0)$. Dica: use a função geratriz $g(x, t) = \frac{1}{\sqrt{1-2xt+t^2}}$.

6. (2,5 pontos) Considere uma função infinitamente diferenciável $\phi(x)$ com integral $c = \int_{-\infty}^{\infty} \phi(x) dx$ não nula. Seja

$$\phi_n(x) = \frac{1}{c} n \phi(nx).$$

Mostre que $\{\phi_n\}$ é uma seqüência delta. Dê um exemplo de aplicação deste resultado.

Fórmulas possivelmente úteis:

1. $\int \ln(u) du = u \ln(u) - u + \text{cte},$

2. $(1+z)^m = 1 + mz + \frac{m(m-1)}{2!} z^2 + \frac{m(m-1)(m-2)}{3!} z^3 + \dots,$

3.

$$\nabla \psi = \sum_i \frac{1}{h_i} \frac{\partial \psi}{\partial q_i} \hat{\mathbf{q}}_i$$

$$\nabla \cdot \mathbf{V} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial q_1} (V_1 h_2 h_3) + \frac{\partial}{\partial q_2} (V_2 h_3 h_1) + \frac{\partial}{\partial q_3} (V_3 h_1 h_2) \right]$$

$$\nabla \times \mathbf{V} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \hat{\mathbf{q}}_1 & h_2 \hat{\mathbf{q}}_2 & h_3 \hat{\mathbf{q}}_3 \\ \frac{\partial}{\partial q_1} & \frac{\partial}{\partial q_2} & \frac{\partial}{\partial q_3} \\ h_1 V_1 & h_2 V_2 & h_3 V_3 \end{vmatrix}$$

coord. curvilíneas ortogonais
