



**Faculdade de Ciências da Saúde
Universidade Fernando Pessoa**

Apontamentos de Biomatemática

Capítulo de Equações Diferenciais Ordinárias

***Licenciatura em
Análises Clínicas e Saúde Pública***

Maria Alzira Dinis

UFP/FCS – 2005/06

ÍNDICE

4. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS ORDINÁRIAS (EDO).....	1
4.1. CONCEITO DE SOLUÇÃO.....	3
4.2. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS SEPARÁVEIS	6
4.3. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS EXACTAS	8
4.4. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS LINEARES	11
4.5. APLICAÇÕES	13
4.5.1. Modelação. Problemas de valor inicial	13
4.5.2. Equações diferenciais lineares	15

4. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS ORDINÁRIAS (EDO)

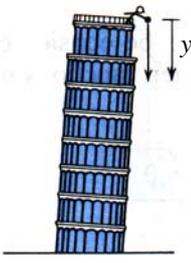
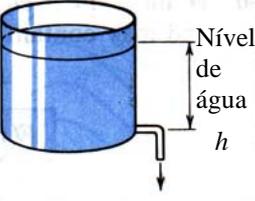
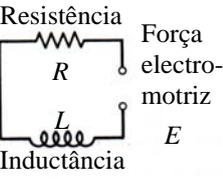
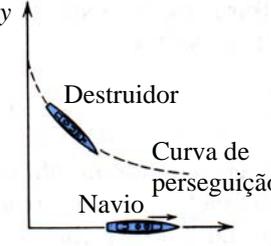
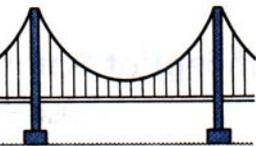
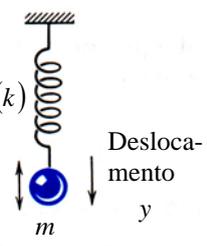
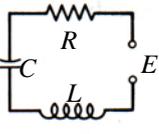
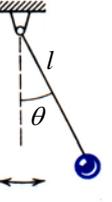
Uma equação diferencial ordinária é uma equação que contém uma ou várias derivadas de uma função desconhecida, a que chamamos $y(x)$ e que queremos determinar a partir da equação; a equação pode também conter a própria função y bem como funções e constantes dadas.

Exemplo 4.1:

$y' = \cos x$; $y'' + 4y = 0$ e $x^2 y''' y' + 2e^x y'' = (x^2 + 2)y^2$ são exemplos de equações diferenciais ordinárias.

A palavra *ordinária* distingue estas equações das *equações diferenciais parciais*, nas quais a função desconhecida depende apenas de duas ou mais variáveis. As equações diferenciais aparecem em muitas aplicações de Engenharia e também em aplicações de sistemas físicos e outros, envolvendo modelos matemáticos. Um exemplo simples pode ser resolvido recorrendo a conhecimentos adquiridos em *Análise Matemática*. Por exemplo, se uma população – de humanos, animais, bactérias, etc – cresce a uma taxa $y' = dy/dx$ ($x = \text{tempo}$) igual à população $y(x)$ presente, o modelo populacional é $y' = y$, que é uma equação diferencial. Se nos lembrarmos da *Análise* que $y = e^x$ (ou mais geralmente $y = ce^x$) tem a propriedade $y' = y$, obtivemos uma solução do nosso problema.

Como outro exemplo, se deixarmos cair uma pedra, então a sua aceleração $y'' = d^2y/dx^2$ ($x = \text{tempo}$, como antes) é igual à aceleração da gravidade g (uma constante). Assim, o modelo deste problema de *queda livre* é $y'' = g$, com boa aproximação, uma vez que a resistência do ar não tem muito interesse neste caso. Por integração, obtemos a velocidade $y' = dy/dx = gx + v_0$, onde v_0 é a velocidade inicial com que o movimento foi iniciado (ex: $v_0 = 0$). Integrando novamente calcula-se a distância percorrida $y = \frac{1}{2}gx^2 + v_0x + y_0$, onde y_0 é a distância a partir do ponto inicial (ex: $y_0 = 0$). Modelos mais complicados, como os que se indicam na figura que se segue, necessitam de métodos mais refinados para a sua resolução.

 <p>Pedra a cair $y'' = g = \text{constante}$</p>	 <p>Água a correr $h' = -k\sqrt{h}$</p>	 <p>Paraquedas $mv' = mg - bv^2$</p>
 <p>Resistência R Força electro-motriz E Inductância L</p> <p>Corrente I num circuito RL $LI' + RI = E$</p>	 <p>Destruidor Curva de perseguição Navio Problema de perseguição</p>	 <p>Cabo de uma ponte em suspensão $y'' = k\sqrt{1 + y'^2}$</p>
 <p>(k) m Deslocamento y</p> <p>Massa de vibração numa mola $my'' + ky = 0$</p>	 <p>Corrente I num circuito RLC $LI'' + RI' + \frac{1}{C}I = E'$</p>	 <p>Pêndulo $l\theta'' + g \sin \theta = 0$</p>

Comecemos por classificar as equações diferenciais de acordo com a sua *ordem*: A ordem de uma equação diferencial é a ordem da mais alta derivada que aparece na equação. Assim, as *equações diferenciais de primeira ordem* contêm apenas y' e podem conter y e funções de x ; podemos então escrever $F(x, y, y') = 0$ ou por vezes $y' = f(x, y)$.

Exemplo 4.2:

$y' + x = 0$ é uma equação diferencial de 1ª ordem; $xy'' - 3xy' + y - x^2 = 0$ é uma equação diferencial de 2ª ordem; $(y''')^2 - 4y'' - 2y = 0$ é uma equação diferencial de 3ª ordem.

4.1. CONCEITO DE SOLUÇÃO

Uma solução de uma equação diferencial de primeira ordem num intervalo $a < x < b$ é uma função $y = h(x)$ que tem uma derivada $y' = h'(x)$ e satisfaz $F(x, y, y') = 0$ para todo o x pertencente ao intervalo; isto é, $F(x, y, y') = 0$ torna-se uma identidade se substituirmos a função desconhecida y por h e y' por h' .

Exemplo 4.3:

Verifique que $y = x^2$ é uma solução de $xy' = 2y$ para todo o x .

Resolução:

Na verdade, $y' = 2x$, e por substituição, $xy' = x(2x) = 2y = 2x^2$, uma identidade em x .

Por vezes uma solução de uma equação diferencial aparecerá como uma função implícita, isto é, implicitamente dada na forma $H(x, y) = 0$ e é chamada uma *solução implícita* em contraste com uma *solução explícita* $y = h(x)$.

Exemplo 4.4:

A função y de x implicitamente dada por $x^2 + y^2 - 1 = 0$ ($y > 0$), representando um semicírculo de raio unitário no meio-plano superior, é uma solução implícita da equação diferencial $yy' = -x$ no intervalo $-1 < x < 1$. Prove-o.

Resolução:

Uma vez que y é definida implicitamente, temos que derivar implicitamente a função

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{f_x(x, y)}{f_y(x, y)} = -\frac{2x}{2y} = -\frac{x}{y}. \text{ Então } yy' = y\left(-\frac{x}{y}\right) = -x.$$

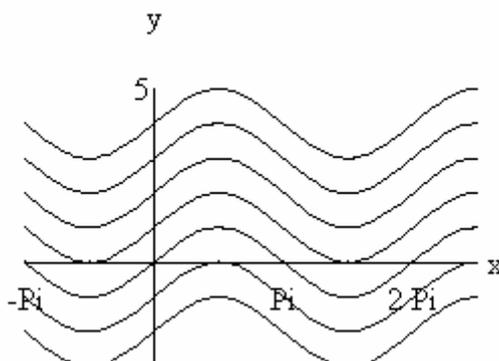
Veremos de seguida que uma equação diferencial pode ter - e em geral terá - muitas soluções. Este facto não é surpreendente se pensarmos que, dos conhecimentos que temos de *Análise Matemática*, a integração introduz constantes arbitrárias.

Exemplo 4.5:

A equação $y' = \cos x$ pode ser resolvida analiticamente. Da integração resultam curvas do seno $y = \sin x + c$ com c arbitrário. Cada c permite obter uma curva, e estas são todas as soluções possíveis que podemos obter analiticamente.

Resolução:

A figura seguinte mostra algumas das curvas possíveis de obter para $c = -2, -1, 0, 1, 2, 3, 4$.



Este exemplo, simples, é típico de muitas equações de primeira ordem. Ilustra que todas as soluções são representadas por uma única fórmula envolvendo uma constante arbitrária c . É usual chamar a tal função envolvendo uma constante arbitrária uma *solução geral* de uma equação diferencial de 1ª ordem. Se escolhermos um determinado valor para c (ex: $c=2$ ou 0 ou $-5/3$, etc) obtém-se uma *solução particular* da equação. Assim, $y = \sin x + c$ é uma solução geral de $y' = \cos x$, e $y = \sin x$, $y = \sin x - 2$, $y = \sin x + 0,75$, etc, são soluções particulares.

Uma equação diferencial pode por vezes ter uma solução adicional que não pode ser obtida da solução geral e é então chamada uma *solução singular*.

Exemplo 4.6:

Por exemplo, $y'^2 - xy' + y = 0$ tem a solução geral $y = cx - c^2$, como pode comprovar-se por diferenciação e substituição.

Resolução:

Se $c = 1 \Rightarrow y = cx - c^2 = x - 1$.

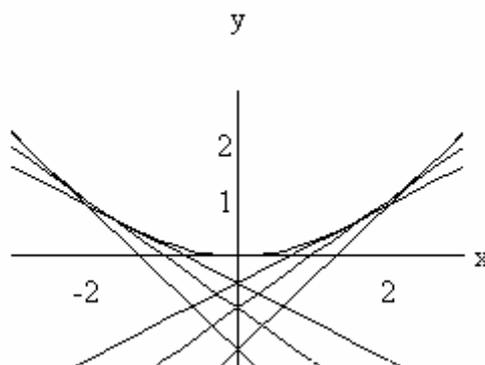
Então $y' = 1$ e $y'^2 - xy' + y = 1^2 - x \times 1 + x - 1 = 0 \Leftrightarrow 1 - x + x - 1 = 0 \Leftrightarrow 0 = 0$, Se $c = 2 \Rightarrow y = 2x - 2^2 = 2x - 4$. Então $y' = 2$ e $y'^2 - xy' + y = 2^2 - x \times 2 + 2x - 4 = 0 \Leftrightarrow 4 - 2x + 2x - 4 = 0 \Leftrightarrow 0 = 0$, etc.

$y = cx - c^2$ representa uma família de linhas rectas, uma linha para cada c . São estas as soluções particulares que se mostram na figura. A substituição mostra também que a parábola $y = x^2/4$ é também uma solução.

Vejamos: Se $y = x^2/4$ então $y' = \frac{x}{2}$ e

$$y'^2 - xy' + y = \left(\frac{x}{2}\right)^2 - x\left(\frac{x}{2}\right) + \frac{x^2}{4} = 0 \Leftrightarrow \frac{x^2}{4} - \frac{x^2}{2} + \frac{x^2}{4} = 0 \Leftrightarrow \frac{x^2 - 2x^2 + x^2}{4} = 0 \Leftrightarrow 0 = 0$$

Esta é uma solução singular de $y'^2 - xy' + y = 0$ porque não a podemos obter de $y = cx - c^2$ através de um c adequado.



As condições sob as quais uma determinada equação diferencial tem soluções são bastante gerais. Existem no entanto equações relativamente simples que não têm solução e outras que não têm uma solução geral.

Exemplo 4.7:

A equação $y'^2 = -1$ não tem solução para y real – não é possível derivar uma função real tal que da sua derivada ao quadrado resulte um número negativo. A equação $|y'| + |y| = 0$ não possui uma solução geral porque a sua única solução é $y \equiv 0$.

4.2. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS SEPARÁVEIS

Muitas equações diferenciais de primeira ordem podem ser reduzidas à forma $g(y)y' = f(x)$ através de manipulações algébricas. Uma vez que $y' = dy/dx$, é conveniente escrever $g(y)dy = f(x)dx$, mantendo em mente que se trata apenas de um outro modo de escrita. Tal equação é chamada de *equação separável* ou equação de *variáveis separáveis*, porque as variáveis x e y são separadas de modo que x apareça apenas à direita e y aparece apenas à esquerda. Para resolver $g(y)y' = f(x)$ podemos integrar ambos os membros em relação a x , obtendo $\int g(y)\frac{dy}{dx}dx = \int f(x)dx + c \Leftrightarrow \int g(y)dy = \int f(x)dx + c$. Se partirmos do princípio de que f e g são funções contínuas, os integrais existirão e através do seu cálculo obteremos a solução geral de $g(y)y' = f(x)$.

Exemplo 4.8:

Resolva a equação diferencial $9yy' + 4x = 0$.

Resolução:

Separando as variáveis obtém-se $9ydy = -4xdx$.

Efectuando a integração em ambos os membros obtém-se a solução geral:

$$\begin{aligned}\int 9ydy &= \int -4xdx \Leftrightarrow 9\frac{y^2}{2} = -4\frac{x^2}{2} + c \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow \frac{9}{2}y^2 = -2x^2 + \bar{c}.\end{aligned}$$

Assim, $\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} = c$ ($c = \frac{\bar{c}}{18}$). A solução representa uma família de elipses.

Exemplo 4.9:

Resolva a equação diferencial $y' = 1 + y^2$.

Resolução:

Separando as variáveis e por integração obtemos:

$$\frac{dy}{1+y^2} = dx, \int \frac{dy}{1+y^2} = \int dx \Leftrightarrow \arctan y = x + c \Leftrightarrow y = \tan(x + c).$$

Exemplo 4.10:

Resolva o seguinte problema de valor inicial (PVI) $y' + 5x^4 y^2 = 0$, $y(0) = 1$.

Resolução:

Separando as variáveis e integrando, obtemos:

$$\frac{dy}{y^2} = -5x^4 dx, \quad -\frac{1}{y} = -x^5 + c, \quad y = \frac{1}{x^5 - c}.$$

Atendendo à condição inicial tem-se $y(0) = \frac{1}{-c} = 1 \Leftrightarrow c = -1$. Assim $y = \frac{1}{x^5 + 1}$.

Exemplo 4.11:

Resolva o problema de valor inicial $y' = ky$, $y(0) = 2$.

Resolução:

Separando as variáveis e integrando:

$$\begin{aligned} \frac{dy}{y} &= k, \quad \ln|y| = kx + \bar{c} \Leftrightarrow \\ \Leftrightarrow y &= e^{kx + \bar{c}} = e^{kx} e^{\bar{c}} = ce^{kx}. \end{aligned}$$

Para $x = 0 \Rightarrow y = 2 = ce^{k \cdot 0} = c \Rightarrow y = 2e^{kx}$.

4.3. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS EXACTAS

Lembremo-nos de *Análise* que se uma função $u(x, y)$ tem derivadas parciais contínuas, o seu

diferencial total ou exacto é $du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy$. Segue-se então que se $u(x, y) = c = \text{constante}$,

então $du = 0$. Vejamos um exemplo de uma função de duas variáveis: se $u = x + x^2 y^3 = c$,

então $du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy = (1 + 2xy^3)dx + 3x^2 y^2 dy = 0$ ou $\frac{dy}{dx} = y' = -\frac{1 + 2xy^3}{3x^2 y^2}$ (com $\frac{\partial u}{\partial x}$ e

$\frac{\partial u}{\partial y}$ derivadas parciais), é uma equação diferencial que pode ser resolvida se voltarmos para trás.

Este conceito origina um poderoso método de resolução como veremos.

Uma equação diferencial de 1ª ordem da forma $M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$ é chamada *exacta* se

o lado esquerdo for o diferencial total ou exacto $du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy$ de uma função $u(x, y)$.

Então a equação diferencial $M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$ pode ser escrita como $du = 0$. Por integração obtemos imediatamente a solução geral da equação diferencial na forma $u(x, y) = c$.

Comparando $M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$ com $du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy = 0$ vemos que a primeira é

exacta se existir uma função $u(x, y)$ tal que $\frac{\partial u}{\partial x} = M$ e $\frac{\partial u}{\partial y} = N$. Suponhamos que M e N são

definidas e têm derivadas parciais contínuas numa região no plano xy cuja fronteira é uma curva fechada e não tem auto-intersecções. Sendo assim, se as funções são contínuas as segundas

derivadas parciais: $\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x}$ e $\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}$ são iguais: $\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x}$. Esta condição é não

somente necessária mas também suficiente para que $Mdx + Ndy$ seja um diferencial exacto. Se

$M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$ é exacta, a função $u(x, y)$ pode ser encontrada por tentativas ou de

uma forma sistemática. De $\frac{\partial u}{\partial x} = M$ podemos integrar em ordem a x : $u = \int M dx + k(y)$; nesta

integração y é considerado constante e $k(y)$ desempenha o papel de uma constante de

integração. Para determinar $k(y)$, deriva-se $\partial u / \partial y$ de $u = \int M dx + k(y)$, utiliza-se $\frac{\partial u}{\partial y} = N$ para

calcular dk/dy , e integra-se dk/dy para encontrar k . A fórmula $u = \int M dx + k(y)$ foi obtida a

partir de $\frac{\partial u}{\partial x} = M$. Em vez desta última, podemos igualmente utilizar $\frac{\partial u}{\partial y} = N$. Então obteremos

$$u = \int N dy + l(x). \text{ Para determinar } l(x) \text{ derivamos } \partial u / \partial x \text{ de } u = \int N dy + l(x), \text{ usamos } \frac{\partial u}{\partial x} = M$$

para calcular dl/dx e integramos.

Exemplo 4.12:

$$\text{Resolva } (x^3 + 3xy^2)dx + (3x^2y + y^3)dy = 0.$$

Resolução:

O 1º passo consiste em saber se se trata de uma equação diferencial exacta:

a equação é da forma $M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$ com $M = x^3 + 3xy^2$, $N = 3x^2y + y^3$.

Assim $\frac{\partial M}{\partial y} = 6xy$, $\frac{\partial N}{\partial x} = 6xy$. Uma vez que $\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x}$ então a equação diferencial é exacta.

O 2º passo consiste no seguinte:

$$\text{de } u = \int M dx + k(y) \text{ obtemos } u = \int (x^3 + 3xy^2) dx + k(y) = \frac{1}{4}x^4 + \frac{3}{2}x^2y^2 + k(y).$$

Para encontrar $k(y)$ diferencia-se esta fórmula em ordem a y e utiliza-se a fórmula $\frac{\partial u}{\partial y} = N$.

$$\text{Obtém-se } \frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{1}{4}x^4 + \frac{3}{2}x^2y^2 + k(y) \right) = 3x^2y + \frac{dk}{dy} = N = 3x^2y + y^3.$$

$$\text{Então } \frac{dk}{dy} = 3x^2y + y^3 - 3x^2y = y^3 \Rightarrow k = \int \frac{dk}{dy} = \int y^3 = \frac{y^4}{4} + \bar{c}. \quad \text{Tem-se assim,}$$

$$u(x, y) = \frac{1}{4}x^4 + \frac{3}{2}x^2y^2 + k(y) = \frac{1}{4}x^4 + \frac{3}{2}x^2y^2 + \frac{y^4}{4} + \bar{c} \Rightarrow \frac{1}{4}(x^4 + 6x^2y^2 + y^4) = c.$$

O 3º passo consiste na verificação:

Note-se que este método nos dá a solução na forma implícita, $u(x, y) = c = \text{constante}$ e não na forma explícita, $y = f(x)$. Para a verificação podemos diferenciar $u(x, y) = c$ implicitamente e ver se nos conduz a $dy/dx = -M/N$ ou $Mdx + Ndy = 0$, a equação dada. No caso presente,

diferenciando $u(x, y) = \frac{1}{4}(x^4 + 6x^2y^2 + y^4) = c$ implicitamente em relação a x , obtemos:

$$u_x(x, y) = \frac{1}{4}(4x^3 + 12xy^2), \quad u_y(x, y) = \frac{1}{4}(12x^2yy' + 4y^3y').$$

Juntando os termos tem-se:

$\frac{1}{4}(4x^3 + 12xy^2 + 12x^2yy' + 4y^3y') = 0 \Leftrightarrow x^3 + 3xy^2 + y'(3x^2y + y^3) = 0$, o que é igual a $M + Ny' = 0$ com $M = x^3 + 3xy^2$ e $N = 3x^2y + y^3$.

$$\begin{aligned} \text{Logo, } M + N \frac{dy}{dx} = 0 &\Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow Mdx + Ndy = 0. \end{aligned}$$

Exemplo 4.13:

Resolva a equação $ydx - xdy = 0$.

Resolução:

Vemos que $M = y$, $N = -x$, então $\frac{\partial M}{\partial y} = 1$ mas $\frac{\partial N}{\partial x} = -1$.

Como $\frac{\partial M}{\partial y} \neq \frac{\partial N}{\partial x}$, a equação não é exacta. Vamos mostrar que em tal caso, o método não

funciona: $u = \int Mdx + k(y) = \int ydx + k(y) = xy + k(y)$.

Então $\frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y}(xy + k(y)) = x + k'(y)$ o que deveria ser igual a $N = -x$ o que é impossível pois

$k(y)$ só depende de y . Teria que ser resolvida por outro dos métodos já discutidos.

4.4. EQUAÇÕES DIFERENCIAIS LINEARES

Diz-se que uma equação diferencial de primeira ordem é *linear* se pode ser escrita na forma: $y' + p(x)y = r(x)$. O traço característico desta equação consiste no facto de ser linear em y e y' , enquanto que p e r à direita podem ser quaisquer funções dadas de x . Se $r(x)$ for igual a zero para todo o x no intervalo no qual a equação é considerada, ($r(x) \equiv 0$), diz-se que a equação é *homogénea*, de outro modo diz-se *não homogénea*. Encontremos uma fórmula para a solução geral de $y' + p(x)y = r(x)$ num intervalo I , assumindo que p e r são contínuas em I . Para a equação homogénea $y' + p(x)y = 0$ isso é muito simples. Na verdade separando as variáveis tem-se $\frac{dy}{y} = -p(x)dx$, assim $\ln|y| = -\int p(x)dx + c^*$ e retirando os expoentes em ambos os lados vem $y(x) = ce^{-\int p(x)dx}$ (com $c = \pm e^{c^*}$ quando $y \neq 0$). Se supusermos $c = 0$ obteremos a *solução trivial* $y \equiv 0$. Tratemos de resolver a equação não homogénea $y' + p(x)y = r(x)$. Acabamos por verificar que possui a propriedade de ter um factor integrante dependendo somente de x .

Primeiro escrevemos $y' + p(x)y = r(x)$ na forma $(py - r)dx + dy = 0$, ou seja, $Pdx + Qdy = 0$, onde $P = py - r$ e $Q = 1$. Então a equação $\frac{1}{F} \frac{dF}{dx} = \frac{1}{Q} \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right)$ fica simplesmente

$$\frac{1}{F} \frac{dF}{dx} = p(x).$$

Uma vez que só depende de x , a equação $y' + p(x)y = r(x)$ tem um factor integrante $F(x)$, que é obtido directamente por integração e exponenciação: $F(x) = e^{\int p dx}$ - como anteriormente para obter $F(x) = \exp \int R(x)dx$.

A multiplicação de $y' + p(x)y = r(x)$ por F dá $e^{\int p dx} (y' + py) = \left(e^{\int p dx} y \right)' = e^{\int p dx} r$.

Integremos agora em relação a x , $e^{\int p dx} y = \int e^{\int p dx} r dx + c$ e resolvamos em relação a y : $y(x) = e^{-h} \left[\int e^h r dx + c \right]$, com $h = \int p(x)dx$. Isto representa a solução geral de $y' + p(x)y = r(x)$ na forma de um integral. (A escolha da constante de integração em $\int p dx$ não interessa.)

Exemplo 4.14:

Resolva a equação diferencial linear $y' - y = e^{2x}$.

Resolução:

Aqui $p = -1$, $r = e^{2x}$, $h = \int p dx = \int -dx = -x$ e de $y(x) = e^{-h} \left[\int e^h r dx + c \right]$ obtemos a solução geral $y(x) = e^x \left[\int e^{-x} e^{2x} dx + c \right] = e^x [e^x + c] = ce^x + e^{2x}$.

Alternativamente podemos multiplicar a equação dada por $e^h = e^{-x}$, encontrando $(y' - y)e^{-x} = (ye^{-x})' = e^{2x} e^{-x} = e^x$ e integrando em ambos os membros, obtendo o mesmo resultado que antes: $ye^{-x} = e^x + c \Rightarrow y = e^{2x} + ce^x$.

4.5. APLICAÇÕES

4.5.1. Modelação. Problemas de valor inicial

As experiências mostram que uma substância radioactiva se decompõe a uma taxa proporcional à quantidade presente. Começando com uma dada quantidade de substância, digamos, 2 gramas, num determinado momento, por exemplo $t=0$, o que pode ser dito quanto à quantidade disponível num momento mais tardio?

O *primeiro passo* consiste em estabelecer um *modelo matemático* – uma equação diferencial – do processo físico. Note-se por $y(t)$ a quantidade de substância ainda presente no instante t . A taxa de variação é dy/dt . De acordo com a lei física que rege o processo de radiação, dy/dt é proporcional a y : $\frac{dy}{dt} = ky$. Então y é a função desconhecida, que depende de t . A constante k é uma constante física definida cujo valor numérico é conhecido para diversas substâncias radioactivas. (No caso do rádio ${}_{88}\text{Ra}^{226}$, por exemplo, tem-se $k \approx -1.4 \times 10^{-11} \text{ s}^{-1}$.)

Uma vez que a quantidade de substância é positiva e diminui com o tempo, dy/dt é negativo, e portanto também k o é. Podemos verificar que o processo físico em consideração é descrito matematicamente por uma equação diferencial de 1ª ordem. Assim, esta equação é o modelo matemático deste processo físico. Sempre que uma lei física envolve uma taxa de variação de uma função, tal como velocidade, aceleração, etc., leva-nos a uma equação diferencial. Por este motivo as equações diferenciais são frequentemente encontradas na Física e na Engenharia.

O segundo passo consiste em resolver a equação diferencial. A equação $\frac{dy}{dt} = ky$ diz-nos que se existe uma solução $y(t)$, a sua derivada deve ser proporcional a y . De *Análise Matemática* sabemos que as funções exponenciais têm esta propriedade. Por diferenciação e substituição podemos ver que uma solução para todo o t é e^{kt} uma vez que $(e^{kt})' = ke^{kt}$, ou mais geralmente, $y(t) = ce^{kt}$ com uma qualquer constante c porque $y'(t) = cke^{kt} = ky(t)$. Uma vez que c é arbitrária, $y(t) = ce^{kt}$ é uma *solução geral* de $\frac{dy}{dt} = ky$ por definição.

O *terceiro passo* consiste na determinação de uma solução particular para uma condição inicial. Uma vez que este processo se comporta de forma única e, sendo assim, a solução particular a obter deve ser única. A quantidade de substância num determinado momento t dependerá da quantidade inicial $y = 2$ gramas no momento $t = 0$, ou $y(0) = 2$, a que chamamos *condição*

inicial e é usada para encontrarmos c : $y(0) = ce^{k \cdot 0} = ce^0 = 2 \Leftrightarrow c = 2$. Com $c = 2$ temos a solução particular $y(t) = 2e^{kt}$. Assim, a quantidade de substância radioactiva decresce exponencialmente com o tempo, o que está de acordo com as experiências.

O último passo consiste na verificação. Da última equação vem $\frac{dy}{dt} = 2ke^{kt} = ky$ e

$y(0) = 2e^0 = 2$. Então, a função $y(t) = 2e^{kt}$ satisfaz a equação $\frac{dy}{dt} = ky$ bem como a condição

inicial $y(0) = 2$. Este passo é extremamente importante porque nos mostra se a função é ou não solução do problema.

Uma equação diferencial com uma condição inicial, como no exemplo anterior, é chamada um *problema de valor inicial*. Com x como variável independente – em vez de t – tem a forma $y' = f(x, y)$, $y(x_0) = y_0$ onde x_0 e y_0 são valores dados. (No exemplo anterior $x_0 = t_0 = 0$ e $y_0 = y(0) = 2$.) A condição inicial $y(x_0) = y_0$ é utilizada para determinar um valor de c na solução geral.

Exemplo 4.15:

Encontre a curva que passa pelo ponto $(1,1)$ no plano xy que tem em cada um dos seus pontos o declive $-y/x$.

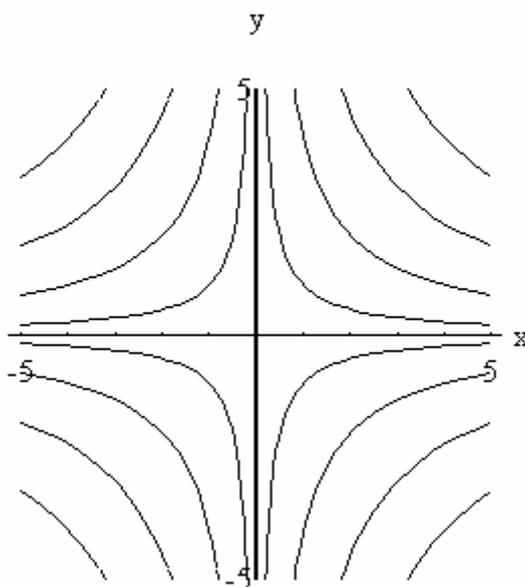
Resolução:

A função que nos dá a curva desejada tem que ser uma solução da equação diferencial $y' = -\frac{y}{x}$.

Veremos mais tarde como resolver tal equação. Entretanto podemos verificar que a solução geral

de $y' = -\frac{y}{x}$ é $y = \frac{c}{x}$. Se esta for a solução então devemos ter $y = 1$ quando $x = 1$. Esta condição

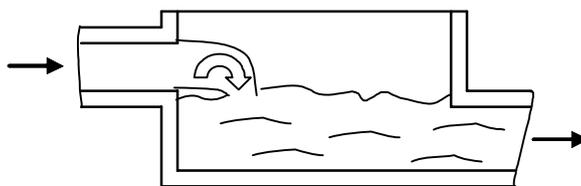
inicial $y(1) = 1$ permite obter $c = 1$ e como resposta a solução particular $y = 1/x$.



4.5.2. Equações diferenciais lineares

Exemplo 4.16:

O tanque na figura contém 200 gal de água na qual estão dissolvidos 40 lb de sal. 5 gal de água salgada contendo 2 lb de sal dissolvido, entram no tanque por minuto e a mistura, mantida uniforme por agitação sai do tanque à mesma velocidade. Encontre a quantidade de sal $y(t)$ no tanque em qualquer momento t .



Resolução:

1º passo –

Modelação matemática: a taxa de alteração $y' = dy/dt$ de $y(t)$ iguala o fluído de entrada $5 \times 2 = 10$ (lb/min) de sal menos o fluído de saída.

O fluído de saída (lb/min) é $(5/200) \times y(t) = 0,025y(t)$ porque $y(t)$ é a quantidade total de sal no tanque e 5 gal/200 gal é a fracção de volume que sai por minuto. Alternativamente, $y(t)$ é a quantidade total de sal, então $y(t)/200$ é a quantidade de sal por galão, e 5 gal/min saem. Assim o modelo é $y' = 10 - 0,025y$, isto é, o problema de valor inicial: $y' + 0,025y = 10$, $y(0) = 40$.

2º passo –

Resolução da equação:

em $y(x) = e^{-h} \left[\int e^h r dx + c \right]$ com t em vez de x , temos $p = 0,025$, $h = 0,025t$, $r = 10$ e teremos

a equação geral $y(t) = e^{-0,025t} \left[\int e^{0,025t} \cdot 10 dt + c \right] = e^{-0,025t} \left[\frac{10}{0,025} e^{0,025t} + c \right] = ce^{-0,025t} + 400$.

A condição inicial $y(0) = c + 400 = 40$ origina $c = -360$ e como resposta a solução particular

$$y(t) = 400 - 360e^{-0,025t} \quad (1b).$$