

1. Resolver

$$(3x + 2y + y^2)dx + (x + 4xy + 5y^2)dy = 0,$$

Sugerencia: considere un factor integrante de la forma  $\mu(x, y) = f(x + y^2)$

Veo si es Exacta

$$\begin{aligned} M &= 3x + 2y + y^2 \Rightarrow M_y = 2 + 2y \\ N &= x + 4xy + 5y^2 \Rightarrow N_x = 1 + 4y \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \text{No es exacta} \\ \hline \end{array} \right\}$$

$$\text{Sea } \mu = x + y^2$$

$$\mu M = 3x^2 + 2xy + xy^2 + 3xy^2 + 2y^3 + y^4 =: \tilde{M}$$

$$\mu N = x^2 + 4x^2y + 5xy^2 + xy^2 + 4xy^3 + 5y^4 =: \tilde{N}$$

$$\begin{aligned} \tilde{M}_y &= 2x + \underbrace{2xy + 6xy}_{= 8xy} + 6y^2 + 4y^3 \\ \tilde{N}_x &= 2x + 8xy + \underbrace{5y^2 + y^2}_{6y^2} + 4y^3 \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \tilde{M}_y = \tilde{N}_x \\ \therefore \text{es Exacta!} \end{array} \right\}$$

Como

$$\tilde{M} dx + \tilde{N} dy = 0 \quad \text{es Exacta}$$

$$\Rightarrow \exists \mathcal{F}(x, y) / \nabla \mathcal{F} = (\tilde{M}, \tilde{N})$$

con  $\mathcal{F} = c \quad c \in \mathbb{R}$  sol de la ecuación

$$\text{So } F_x = \tilde{M} = 3x^2 + 2xy + xy^2 + 3xy^2 + 2y^3 + y^4 \\ = 3x^2 + 2xy + 4xy^2 + 2y^3 + y^4$$

$$\Rightarrow F = x^3 + x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + \psi(y)$$

$$\text{So } F_y = \tilde{N} = x^2 + 4x^2y + 5xy^2 + xy^2 + 4xy^3 + 5y^4 \\ = x^2 + 4x^2y + 6xy^2 + 4xy^3 + 5y^4$$

$$\Rightarrow F = x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + y^5 + \tilde{\psi}(x)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} F = x^3 + x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + \psi(y) \\ F = x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + y^5 + \tilde{\psi}(x) \end{array} \right.$$

∴

$$F(x,y) = x^3 + x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + y^5$$

Sol :

$$x^3 + x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + y^5 = C \quad C \in \mathbb{R}$$

Variáveis :

$$\text{Como } y = y(x)$$

Dominio de ambas levar

$$x^3 + x^2y + 2x^2y^2 + 2xy^3 + xy^4 + y^5 = C$$

$$3x^2 + 2xy + x^2y' + 4xy^2 + 4x^2 \cdot y \cdot y' + 2y^3 + 6xy^2 \cdot y' + y^4 +$$

$$4xy^3 \cdot y' + 5y^4 \cdot y' = 0$$

$$y' = \frac{dy}{dx}$$

$$\Rightarrow 3x^2 + 2xy + x^2 \frac{dy}{dx} + 4xy^2 + 4x^2 \cdot y \cdot \frac{dy}{dx} + 2y^3 + 6xy^2 \cdot \frac{dy}{dx} + y^4 +$$

$$4xy^3 \cdot \frac{dy}{dx} + 5y^4 \cdot \frac{dy}{dx} = 0$$

Multiplicar ambos lados por  $dx$

$$3x^2 dx + 2xy dx + x^2 dy + 4xy^2 dx + 4x^2 \cdot y dy + 2y^3 dx + 6xy^2 dy + y^4 dx +$$

$$4xy^3 dy + 5y^4 dy = 0$$

Rearrango:

$$\overline{\left( 3x^2 + 2xy + 4xy^2 + 2y^3 + y^4 \right) dx} +$$

$$\left( x^2 + 4x^2 \cdot y + 6xy^2 + 4xy^3 + 5y^4 \right) dy = 0$$

Tenemos:

$$\mu M = 3x^2 + 2xy + xy^2 + 3xy^2 + 2y^3 + y^4 =: \tilde{M} \quad \checkmark$$

$$\mu N = x^2 + 4x^2 y + 5xy^2 + xy^2 + 4xy^3 + 5y^4 =: \tilde{N} \quad \checkmark$$

Obtuve de nuevo

$$\tilde{M} dx + \tilde{N} dy = 0 \quad \checkmark \underline{\text{Verificado}}$$

2. Resolver

$$\begin{cases} 2y'' + y' - y = x + e^{-2x} \\ y(0) = \frac{1}{5}; y'(0) = -\frac{2}{5} \end{cases}$$

$$y'' + \frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = \frac{1}{2}(t + e^{-2t})$$

Resolvemos homogéneo

↑ Usando  $t := x$  para abreviar

$$y'' + \frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = 0$$

me equivoco y signo con  $t$ .

$$y'' = \frac{1}{2}y - \frac{1}{2}y'$$

$$\begin{cases} y_0 = y \\ y_1 = y' \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_0' = y_1 \\ y_1' = \frac{1}{2}y_0 - \frac{1}{2}y_1 \end{cases}$$

$$y' = A y$$

$$\begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \end{bmatrix}$$

Busco autovalores

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 0 - \lambda & 1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\frac{1}{2}\lambda + \lambda^2 - \frac{1}{2} = 0$$

$$\lambda^2 + \frac{1}{2}\lambda - \frac{1}{2} = 0$$

$$\lambda_1 = \frac{1}{2}$$

$$\lambda_2 = -1$$

Autovectores :

$$\lambda_1 = \frac{1}{2} \quad (A - \lambda_1 I) \cdot v = 0$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 - \frac{1}{2} & 1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} - \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = 0$$

$$-\frac{1}{2} v_1 + v_2 = 0 \Rightarrow v_2 = \frac{1}{2} v_1$$

$$\text{Si } v_1 = 2$$

$$\Rightarrow v_2 = 1$$

$$\Rightarrow v = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_2 = -1 \quad \begin{bmatrix} 0 + 1 & 1 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} + 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_1 \\ \omega_2 \end{bmatrix} = 0$$

$$\omega_1 + \omega_2 = 0 \Rightarrow \omega_2 = -\omega_1$$

$$\text{Si } \omega_1 = 1$$

$$\Rightarrow \omega_2 = -1$$

$$\omega = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Sol Homogéneo del nuevo sistema uso t en lugar de x

$$y = c_1 \cdot e^{\frac{1}{2}t} \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \cdot e^{-t} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

$$\begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \end{bmatrix} = C_1 \cdot e^{\frac{1}{2}t} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + C_2 \cdot e^{-t} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Como  $y_0 = y$

$$\Rightarrow y = C_1 \cdot 2 \cdot e^{\frac{1}{2}t} + C_2 \cdot e^{-t}$$

Sol del Homogéneo:

$$y_h = C_1 \cdot e^{\frac{1}{2}t} + C_2 \cdot e^{-t} \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

Otra forma (mucho más corta. Usar ésta)

Como

$$y'' + \frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = 0$$

$$\Rightarrow \lambda^2 + \frac{1}{2}\lambda - \frac{1}{2} = 0$$

$$\lambda_1 = \frac{1}{2}$$

$$\lambda_2 = -1$$

Sol. Homo:

$$y(t) = C_1 \cdot e^{\frac{1}{2}t} + C_2 \cdot e^{-t} \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

$$\text{Bur} \propto \text{sol. Part. power } y = y_u + y_p$$

## Método de Var. de cfer.

$$y_p = C_1(t) \cdot e^{\frac{1}{2}t} + C_2(t) \cdot e^{-t}$$

$C_1$                      $C_2$

$=: y_1$                      $=: y_2$

Llamo

$$Y_1 = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{\frac{1}{2}t} \\ \frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} \end{bmatrix}$$

$$Y_2 = \begin{bmatrix} y_2 \\ y_2' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ -e^{-t} \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow Q = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ x_1 & x_2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} e^{\frac{1}{2}t} & e^{-t} \\ \frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} & -e^{-t} \end{bmatrix}$$

Parties do de que

$$y' = Ay + B$$

"

$$\Rightarrow Q \cdot \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = B$$

$$\begin{bmatrix} e^{\frac{1}{2}t} & e^{-t} \\ \frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} & -e^{-t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{2}(t + e^{-2t}) \end{bmatrix}$$

Berechne  $Q^{-1}$ :

$$\det Q = -e^{\frac{1}{2}t-t} - \frac{1}{2} \cdot e^{-t+\frac{1}{2}t}$$

$$= -\frac{3}{2} \cdot e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$Q = \begin{bmatrix} e^{\frac{1}{2}t} & e^{-t} \\ \frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} & -e^{-t} \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{\det Q} = -\frac{2}{3} \cdot e^{\frac{1}{2}t}$$

$$Q^{-1} = -\frac{2}{3} \cdot e^{\frac{1}{2}t} \cdot \begin{bmatrix} -e^{-t} & -e^{-t} \\ -\frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} & e^{\frac{1}{2}t} \end{bmatrix}$$

$$= -\frac{2}{3} \begin{bmatrix} -e^{(\frac{1}{2}-1)t} & -e^{(-1+\frac{1}{2})t} \\ -\frac{1}{2}e^{(\frac{1}{2}+\frac{1}{2})t} & e^{(\frac{1}{2}+\frac{1}{2})t} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{2}{3} \cdot \begin{bmatrix} +e^{-\frac{1}{2}t} & +e^{-\frac{1}{2}t} \\ +\frac{1}{2}e^t & -e^t \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow Q^{-1} \cdot B = \frac{z}{3} \begin{bmatrix} e^{-\frac{1}{2}t} & e^{-\frac{1}{2}t} \\ \frac{1}{2}e^t & -e^t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{2}(t+e^{-2t}) \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \frac{z}{3} \begin{bmatrix} \frac{1}{2}e^{-\frac{1}{2}t}(t+e^{-2t}) \\ -\frac{1}{2}e^t(t+e^{-2t}) \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} C_1 = \frac{1}{3} \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{1}{3} \cdot e^{-\frac{5}{2}t} \\ C_2 = -\frac{1}{3} \cdot t \cdot e^t - \frac{1}{3} \cdot e^{-t} \end{cases}$$

$$C_1 = \int C_1 dt = \int \underbrace{\frac{1}{3} \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t}}_{\sim} + \frac{1}{3} \cdot e^{-\frac{5}{2}t} dt$$

CA:

$$\text{Como } \frac{d}{dt} t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} = e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{1}{2} \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$= -\frac{1}{2} \left( -2 \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} -2 \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} - 4 \cdot e^{-\frac{1}{2}t} = -2 \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{2}{2} \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + 2 \cdot e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$\frac{d}{dt} -2 e^{-\frac{1}{2}t} \cdot (t+2) = t \cdot e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$\int \frac{1}{3} \cdot t \cdot e^{-\frac{1}{2}t} dt = -\frac{2}{3} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} \cdot (t+2) + C$$

$$\int \frac{1}{3} \cdot e^{-\frac{s}{2}t} dt = -\frac{1}{3} \cdot \frac{2}{s} \cdot e^{-\frac{s}{2}t} + C$$

$$\Rightarrow C_1 = -\frac{2}{3} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} \cdot (t+2) - \frac{2}{15} \cdot e^{-\frac{s}{2}t}$$

$$C_2 = \left[ \int -\frac{1}{3} (t e^t + e^{-t}) dt = \frac{1}{3} (e^{-t} - e^t (t-1)) + \text{constant} \right]$$

Reemplazando en:

$$\begin{aligned} y_p &= C_1(t) \cdot e^{\frac{1}{2}t} + C_2(t) \cdot e^{-t} \\ &= \left( -\frac{2}{3} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} \cdot (t+2) - \frac{2}{15} \cdot e^{-\frac{s}{2}t} \right) \cdot e^{\frac{1}{2}t} + \frac{1}{3} \cdot (e^{-t} - e^t (t-1)) \cdot e^{-t} \\ &= -\frac{2}{3} \cdot 1 \cdot (t+2) - \underbrace{\frac{2}{15} \cdot e^{-2t}}_{-\frac{2}{15} + \frac{5}{15} = \frac{3}{15} = \frac{1}{5}} + \frac{1}{3} \cdot e^{-2t} - \frac{1}{3} \cdot 1 \cdot (t-1) \\ &= \frac{1}{5} \cdot e^{-2t} - \underbrace{\frac{2}{3}t - \frac{1}{3}t}_{-t} - \underbrace{\frac{4}{3} + \frac{1}{3}}_{-1} \\ &= \frac{1}{5} \cdot e^{-2t} - t - 1 \end{aligned}$$

$$\text{Como } y = y_h + y_p$$

Sol. general:

$$\Rightarrow y = C_1 e^{\frac{1}{2}t} + C_2 e^{-t} + \frac{1}{5} \cdot e^{-2t} - t - 1$$

Para verificar, calcula  $y''$ ,  $y'$ ,  $y$  de la Hom. y de Part, y verifica por separado.

O uso wolfram:

Input:  $y'' + y'/2 - y/2 = 1/2(t + e^{-2t})$

Differential equation solution:  $y(t) = c_1 e^{t/2} + c_2 e^{-t} - t + \frac{e^{-2t}}{5} - 1$

✓ Verificado.

Falta usar valores iniciales:

2. Resolver

$$\begin{cases} 2y'' + y' - y = x + e^{-2x} \\ y(0) = \frac{1}{5}; y'(0) = \frac{-2}{5} \end{cases}$$

$$y = C_1 e^{\frac{1}{2}t} + C_2 e^{-t} + \frac{1}{5} \cdot e^{-2t} - t - 1$$

$$y(0) = \frac{1}{5} = C_1 + C_2 + \frac{1}{5} - 1$$

$$\Rightarrow C_1 + C_2 = 1 \quad \textcircled{I}$$

$$y' = C_1 \cdot \frac{1}{2} \cdot e^{\frac{1}{2}t} - C_2 \cdot e^{-t} - \frac{2}{5} \cdot e^{-2t} - 1$$

$$y'(0) = -\frac{2}{5} = \frac{1}{2} \cdot C_1 - C_2 - \frac{2}{5} - 1$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} C_1 - C_2 = 1$$

$$C_1 - 2C_2 = 2$$

$$C_1 = 2C_2 + 2$$

$$\text{Como } \textcircled{I} \quad C_1 + C_2 = 1$$

$$2C_2 + 2 + C_2 = 1$$

$$3C_2 = -1$$

$$\boxed{C_2 = -\frac{1}{3}}$$

$$C_1 = -\frac{2}{3} + 2$$

$$\boxed{C_1 = \frac{4}{3}}$$

Solución :

$$y = \frac{4}{3} e^{\frac{1}{2}t} - \frac{1}{3} e^{-t} + \frac{1}{5} \cdot e^{-2t} - t - 1$$

Vérficos :

y''+y'/2-y/2=1/2(t+E^(-2t)) for y(0)=1/5, y'(0)=-2/5

NATURAL LANGUAGE MATH INPUT EXTENDED

Input

$$\left\{ y''(t) + \frac{y'(t)}{2} - \frac{y(t)}{2} = \frac{1}{2}(t + e^{-2t}), y(0) = \frac{1}{5}, y'(0) = -\frac{2}{5} \right\}$$

Differential equation solution

$$y(t) = -t + \frac{e^{-2t}}{5} - \frac{e^{-t}}{3} + \frac{4e^{t/2}}{3} - 1$$

Verificación: con  $C_1 = C_2 = 1$

$$y' = \frac{1}{2} e^{\frac{1}{2}t} - e^{-t} + \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} \cdot e^{\frac{3}{2}t} \cdot t + \frac{1}{6} \cdot e^{\frac{3}{2}t} \cdot 1 - \underbrace{\frac{1}{6} \cdot \frac{3}{2} e^{\frac{3}{2}t}}_{=\frac{1}{4}}$$

$$- \frac{1}{6} \cdot \left(-\frac{1}{2}\right) \cdot e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{1}{3}$$

$$y' = \frac{1}{2} \cdot e^{\frac{1}{2}t} - e^{-t} + \frac{1}{4} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - \frac{1}{12} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{1}{2} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{1}{3}$$

$$y'' = \frac{1}{4} \cdot e^{\frac{1}{2}t} + e^{-t} + \frac{1}{4} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{1}{4} \cdot \frac{3}{2} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - \frac{1}{12} \cdot \frac{3}{2} e^{\frac{3}{2}t}$$

$$- \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$\underbrace{- \frac{1}{8}}_{\text{Error de Cálculo!}}$$

$$y'' = \frac{1}{4} \cdot e^{\frac{1}{2}t} - \frac{1}{4} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{1}{8} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{3}{8} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t}$$

Quiero ver que:

$$y'' + \frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = \frac{1}{2}(t + e^{-2t})$$

Error de  
Cálculo!

$$y'' = \frac{1}{4} \cdot e^{\frac{1}{2}t} - \frac{1}{4} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{1}{8} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{3}{8} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t}$$

$$\frac{1}{2}y' = \frac{1}{4} \cdot e^{\frac{1}{2}t} - \frac{1}{2}e^{-t} + \frac{1}{8} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - \frac{1}{24} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{1}{4} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{1}{6}$$

$$-\frac{1}{2}y = -\frac{1}{2}e^{\frac{1}{2}t} - \frac{1}{2}e^{-t} - \frac{1}{12}e^{\frac{3}{2}t} \cdot (t-1) + \frac{1}{12} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{1}{6}t - \frac{2}{6}$$

$$\frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = -\frac{1}{4}e^{\frac{1}{2}t} - e^{-t} + \frac{1}{24} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - \frac{1}{8} \cdot e^{\frac{3}{2}t} + \frac{1}{3} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{1}{2}$$

$$y'' + \frac{1}{2}y' - \frac{1}{2}y = 0 + \frac{1}{12} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + 0 + \frac{5}{12} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - e^{-t} - \frac{1}{2}$$

$$= \frac{1}{2} \left( \frac{1}{6} \cdot e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{5}{6} \cdot t \cdot e^{\frac{3}{2}t} - \frac{1}{2} \cdot e^{-t} - 1 \right) \times$$

3. Consideremos la ecuación

$$x'' - x^4 x' = \sin(x).$$

- a) Transformar la ecuación en un sistema de orden 1.
- b) Hallar todos los puntos de equilibrio del sistema hallado en (a) y analizar la estabilidad en el origen. Esbozar el diagrama de fase del sistema alrededor de dicho punto.

a)  $x'' = x^4 \cdot x' + \sin x$

$$\begin{cases} x_0 = x \\ x_1 = x' \end{cases}$$

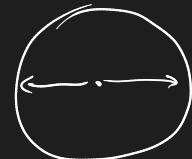
$$\Rightarrow \begin{cases} x'_0 = x_1 \\ x'_1 = x_0^4 \cdot x_1 + \sin x_0 \end{cases}$$

b) Puntos de equilibrio

$$\text{Sea } F(x_0, x_1) = \begin{bmatrix} x'_0 \\ x'_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_0^4 \cdot x_1 + \sin x_0 \end{bmatrix}$$

$$F = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_0^4 \cdot x_1 + \sin x_0 = 0 \end{cases}$$

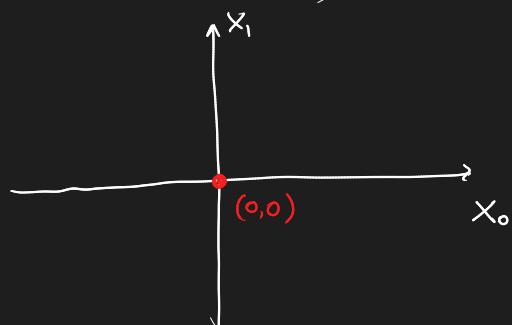
$$x_1 = 0 \Rightarrow \sin x_0 = 0$$



$$\Leftrightarrow x_0 = k\pi \quad k \in \mathbb{Z}$$

$$\text{P. de E: } \left\{ (x_0, 0) \in \mathbb{R}^2 : x_0 = k\pi, k \in \mathbb{Z} \right\}$$

Veo estabilidad en  $(0, 0)$



Busco linearizar.

Como  $F \in C^\infty \Rightarrow$  Puedo usar Teo. de Linearización.

$$F(x_0, x_1) = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_0^4 \cdot x_1 + \sin x_0 \end{bmatrix}$$

$$\nabla F = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 4x_0^3 \cdot x_1 + \cos x_0 & x_0^4 \end{bmatrix}$$

$$\nabla F(0,0) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Autovectores

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 0 - \lambda & 1 \\ 1 & 0 - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 - 1 = 0$$

$$\lambda^2 = 1$$

$$\lambda_1 = 1$$

$$\lambda_2 = -1$$

Como  $\lambda_1 > 0$  y  $\lambda_2 < 0$

$\Rightarrow$  El punto es Inestable.

Ves Autovectores

$$\lambda_1 = 1 \quad \begin{bmatrix} 0-1 & 1 \\ 1 & 0-1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = 0$$

$$v_1 = v_2$$

$$v = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_2 = -1 \quad \begin{bmatrix} 0+1 & 1 \\ 1 & 0+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_1 \\ \omega_2 \end{bmatrix} = 0$$

$$\omega = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Ses

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \end{bmatrix} = C_1 \cdot e^t \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + C_2 \cdot e^{-t} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

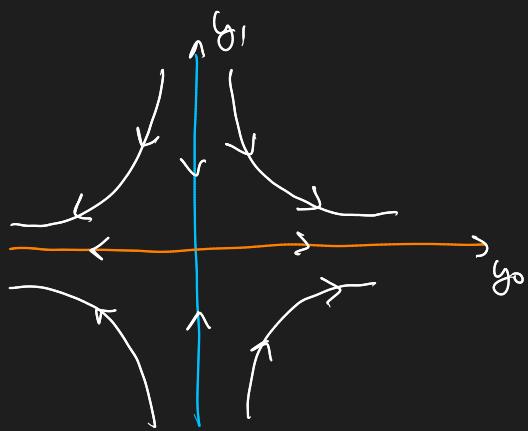
Uzams

$$y_0 = C_1 \cdot e^t \Rightarrow e^t = \frac{y_0}{C_1} \quad C_1 \neq 0 \quad \frac{y_0}{C_1} > 0$$

$$y_1 = C_2 \cdot e^{-t}$$

$$\hookrightarrow y_1 = C_2 \cdot \left( \frac{y_0}{C_1} \right)^{-1} \quad y_0 \neq 0$$

$$y_1 = C_2 \cdot C_1 \cdot y_0^{-1}$$



Como  $y_0 = C_1 \cdot e^t$   
 $y_1 = C_2 \cdot e^{-t}$

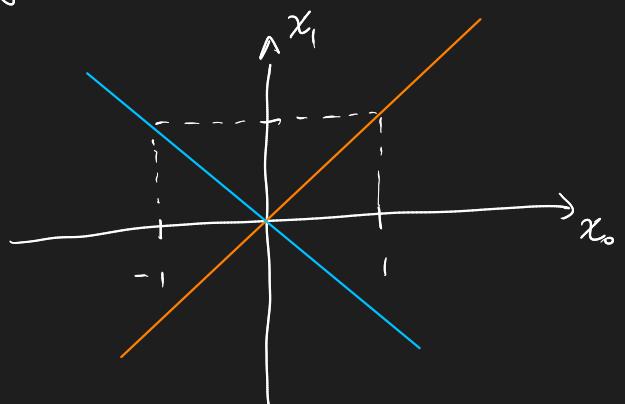
Si  $t \rightarrow \infty$  y  $C_1 > 0 \Rightarrow y_0 \rightarrow \infty$

y  $C_2 > 0 \Rightarrow y_1 \rightarrow 0$

Veo TL. de Auto vectores sobre ejes  $y_0, y_1$

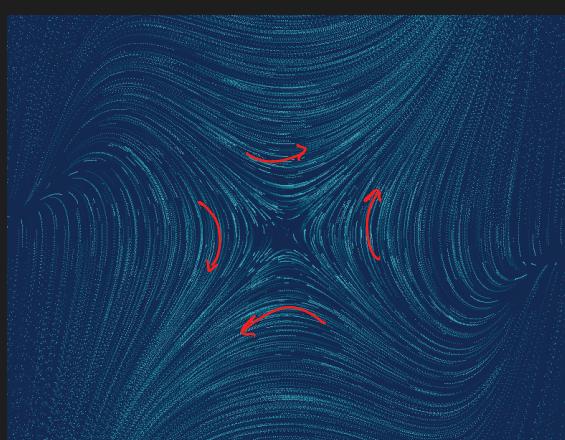
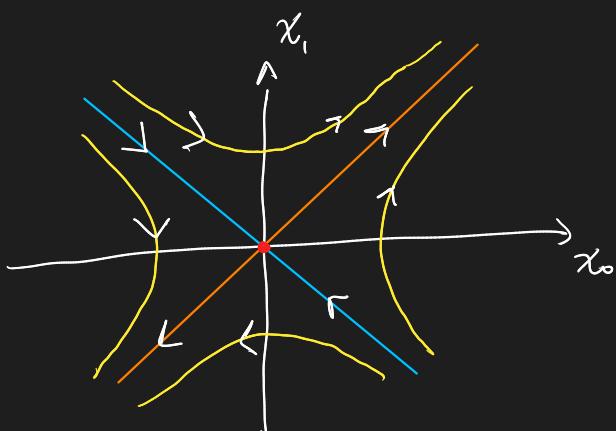
$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$



$\underbrace{\text{Rota los ejes } 45^\circ}$

Diagrama de Fases



4. Considerar la ecuación

$$X'(t) = AX(t),$$

con

$$A = \begin{pmatrix} a & 3 \\ 0 & a \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}.$$

Decidir si es posible que exista  $a \in \mathbb{R}$  (y de ser posible hallarlos todos) tal que:

- Todas las soluciones verifiquen que  $X(t) \rightarrow 0$  cuando  $t \rightarrow +\infty$ .
- Hay una solución tal que  $\|X(t)\| \rightarrow \infty$  cuando  $t \rightarrow +\infty$  y otra  $Y(t)$  tal que  $Y(t) \neq 0$   $Y(t)$  está acotada.
- Todas las soluciones  $X(t)$  estén acotadas.

$$X' = A X$$

$$A = \begin{bmatrix} a & 3 \\ 0 & a \end{bmatrix}$$

Autovalores de A

$$\mathcal{P}(\lambda) = \det \begin{bmatrix} a - \lambda & 3 \\ 0 & a - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 - 2a\lambda + a^2 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-(-2a) \pm \sqrt{4a^2 - 4a^2}}{2} =$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = a$$

Las soluciones serán de la forma

$$X(t) = C_1 e^{\lambda t} \cdot v + C_2 e^{\lambda t} \cdot (\omega + t \cdot v) \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

$$= C_1 e^{\lambda t} \cdot v + C_2 e^{\lambda t} \cdot \omega + C_2 e^{\lambda t} \cdot t \cdot v$$

Para que  $X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$

debe darse que

$$\begin{cases} C_1 \cdot e^{\lambda t} \cdot v \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \\ C_2 \cdot e^{\lambda t} \cdot w \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \\ C_2 \cdot e^{\lambda t} \cdot t \cdot v \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \end{cases}$$

Como  $C_1, C_2, v, w$  son valores fijos no nulos, basta con:

$$\begin{cases} e^{\lambda t} \\ e^{\lambda t} \\ e^{\lambda t} \cdot t \end{cases}$$

$$e^{\lambda t} \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \Leftrightarrow \lambda < 0$$

$$e^{\lambda t} \cdot t \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \Leftrightarrow \lambda < 0 \text{ pver}$$

$$\lim_{\substack{t \rightarrow \infty \\ \lambda < 0}} \frac{t}{e^{-\lambda t}} \stackrel{L'H}{=} \underbrace{\frac{1}{-\lambda e^{-\lambda t}}} = 0 \xrightarrow{\longrightarrow +\infty}$$

$$\therefore \lambda < 0 \Rightarrow \alpha < 0$$

a) Si  $\alpha \in (-\infty, 0)$   $\Rightarrow$  Todos las soluciones verifican que

$$X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$$

b) Como las únicas soluciones acotadas se dan si

$$\left. \begin{array}{l} \lambda_1 = b \cdot i \\ \lambda_2 = -b \cdot i \end{array} \right\} \text{Con parte real cero}$$

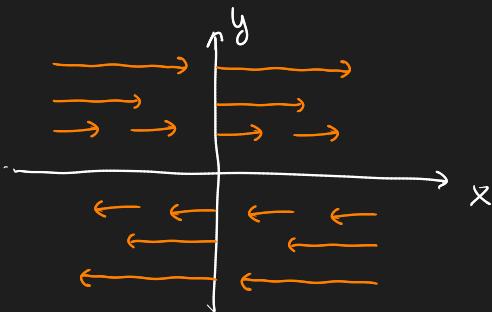
$$\text{Pero } \lambda_1 = \lambda_2 = \alpha \in \mathbb{R}$$

$\therefore$  no existe  $a / Y(t)$  está acotada.

Veo el caso  $a=0$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

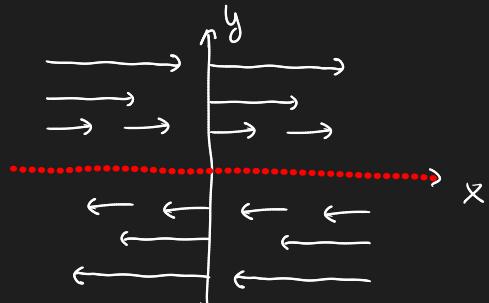
$$\begin{cases} x' = 3y \\ y' = 0 \end{cases} \leftarrow \begin{array}{l} \text{su velocidad horizontal crece linealmente con } y \\ \text{el campo es horizontal} \end{array}$$



Las soluciones de este tipo no parecen estar acotadas.

Pero si  $y=0$

$$\Rightarrow \begin{cases} x' = 0 & \forall x \in \mathbb{R} \\ y' = 0 \end{cases}$$



En todo el eje horizontal hay un campo

$$F(x, 0) = (0, 0)$$

O sea que cada solución está acotada (pues es siempre cero)

Solo en este caso especial con  $a=0$  e  $y=0$  puedo decir

que  $Y(t)$  está acotada, y si  $y \neq 0 \Rightarrow X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} \infty$

c) La única forma en que todas las soluciones estén escritas es cuando  $X(t) \equiv 0$ , pues no hay caso posible con autovalores en  $\mathbb{C}$  y  $\operatorname{Re}(\lambda) = 0$ .

Pero no alcanza con elegir  $a=0$  para ésto, ya que siguen existiendo soluciones al sistema que son solución no nula.

Por lo tanto **no existe a para este caso.**

Cuando quiero que valga "para todas" las soluciones, pido que valga para todas las formas que tengo de verificar las condiciones

$$\begin{aligned}x' &= 3y \\y' &= 0\end{aligned}$$

Y para que la solución sea siempre cero, yo debería tener

$$\begin{aligned}x' &= 0 \\y' &= 0\end{aligned}$$

para todo  $x, y$  en  $\mathbb{R}$ .

Acá resolví MAL el polinomio característico (malísimo) y obtuve autovalores más generales que en el ejercicio resuelto arriba.

Dejo la resolución a modo de ejercicio por si pasara algo así, y cómo lo analizaría.

$$X' = A X$$

$$A = \begin{bmatrix} a & 3 \\ 0 & a \end{bmatrix}$$

Autovalores de A

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} a-\lambda & 3 \\ 0 & a-\lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 - 2a\lambda + a^2 = 0$$

Acá me equivoco, pero supongamos que ahora el polinomio que nos dan es:

$$\lambda^2 - 2a\lambda = 0$$

no se anula como antes,

$$\lambda_{1,2} = \frac{-(-2a) \pm \sqrt{4a^2 - 4}}{2} =$$

$$= a \pm \frac{1}{2} \cdot 2 \cdot \sqrt{a^2 - 1}$$

$$\lambda_{1,2} = a \pm \sqrt{a^2 - 1}$$

Obs:

$$a^2 - 1 = (a+1)(a-1)$$

Las soluciones serán de la forma

- Si  $\lambda_1 \neq \lambda_2$

$$X(t) = C_1 \cdot e^{\lambda_1 t} \cdot v + C_2 \cdot e^{\lambda_2 t} \cdot \omega \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

Busco que si

$$t \rightarrow \infty \Rightarrow X(t) \rightarrow 0 \quad \forall C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

con  $v \neq \omega$ ,  $v \neq 0$  y  $\omega \neq 0$

$$\Rightarrow \begin{cases} e^{\lambda_1 t} \rightarrow 0 \Leftrightarrow \lambda_1 < 0 \\ e^{\lambda_2 t} \rightarrow 0 \Leftrightarrow \lambda_2 < 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a + \sqrt{a^2 - 1} < 0 \\ a - \sqrt{a^2 - 1} < 0 \end{cases}$$

$$\text{si } \sqrt{a^2 - 1} \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow a^2 - 1 \geq 0$$

$$a^2 \geq 1$$

$$a \geq 1 \vee a \leq -1$$

$$\Rightarrow a + \underbrace{\sqrt{a^2 - 1}}_{\geq 0} < 0$$

$\Rightarrow a$  debe ser  $< -1$  (para compensar  $\sqrt{a^2 - 1}$ )

$$a < -\sqrt{a^2 - 1} \quad a^2 - 1 > 0$$

$$\underbrace{-a}_{\geq 0} > \underbrace{\sqrt{a^2 - 1}}_{\geq 0}$$

$$a^2 > a^2 - 1$$

$$0 > -1 \Rightarrow a \leq -1 \text{ ample que} \\ a + \sqrt{a^2 - 1} < 0$$

$$\Rightarrow \underset{a \leq -1}{a - \underbrace{\sqrt{a^2-1}}_{\leq 0}} < 0$$

$a \leq -1$  tambien lo verifica.

•

$$X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \Leftrightarrow a \in (-\infty, -1]$$

Pero en el caso  $a = -1$

$$\lambda_{1,2} = a \pm \sqrt{a^2-1}$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = -1$$

• Lo veo porque  $\lambda_1 = \lambda_2$

$$X(t) = C_1 \cdot e^{\lambda t} v + C_2 \cdot e^{\lambda t} \cdot (\omega + t \cdot v)$$

$$X(t) = C_1 \cdot e^{\lambda t} v + C_2 \cdot e^{\lambda t} \cdot \omega + C_2 \cdot e^{\lambda t} \cdot t \cdot v$$

Si  $t \rightarrow \infty$

$$\Rightarrow \text{Ve} e^{\lambda t} \cdot t$$

$$\lambda < 0$$

$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t}{e^{-\lambda t}} \stackrel{L'H}{=} \frac{1}{\underbrace{-\lambda}_{\geq 0} \cdot \underbrace{e^{-\lambda t}}_{\rightarrow 0}} = 0 \quad \checkmark$$

Con autovalores iguales tambien vale

$$\Rightarrow \alpha \in (-\infty, -1]$$

Si  $\lambda_1 \in \mathbb{C}$ , sol en  $\mathbb{C}$  será:

$$\lambda_1 = b + di$$

$$X_1(t) = C_1 \cdot e^{(b+di)t} \cdot v$$

$$e^{(b+di)t} = e^{bt} \cdot \left( \underbrace{\cos dt}_{\in [-1,1]} + i \cdot \underbrace{\sin dt}_{\in [-1,1]} \right)$$

$$\text{Si } b < 0 \Rightarrow e^{bt} \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$$

$$e^{bt} \cdot \text{acotado} \rightarrow 0$$

$$\Rightarrow \operatorname{Re}(\lambda_1) < 0$$

Volviendo

$$\text{Si } \lambda_{1,2} \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow a \pm \sqrt{a^2 - 1} \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow \sqrt{a^2 - 1} \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow a \in (-1, 1)$$

$$\text{y como } \operatorname{Re}(a \pm \sqrt{a^2 - 1}) = a$$

y recordando que  $a < 0$

$$\Rightarrow \alpha \in (-1, 0)$$

Obtuve

- Si  $\alpha \in (-\infty, -1) \Rightarrow$  Raíz Real con  $X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$
- Si  $\alpha \in (-1, 0) \Rightarrow$  Raíz Compleja con  $X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$

$$\Rightarrow X(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \Leftrightarrow \alpha \in (-\infty, 0)$$

4. Considerar la ecuación

$$X'(t) = AX(t),$$

con

$$A = \begin{pmatrix} a & 3 \\ 0 & a \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}.$$

Decidir si es posible que exista  $a \in \mathbb{R}$  (y de ser posible hallarlos todos) tal que:

- Todas las soluciones verifiquen que  $X(t) \rightarrow 0$  cuando  $t \rightarrow +\infty$ .
- Hay una solución tal que  $\|X(t)\| \rightarrow \infty$  cuando  $t \rightarrow +\infty$  y otra  $Y(t)$  tal que  $Y(t) \neq 0$ .  
*Y(t) esta acotada.*
- Todas las soluciones  $X(t)$  estén acotadas.

b) Con  $a > 1$ :  $X(t) \rightarrow \infty \Rightarrow \|X(t)\| \rightarrow \infty$

Con  $a \in (-1, 1)$ : Raíz compleja

Pero si  $b=0$

$$\Rightarrow e^{bt} = 1$$

Solo queda la parte imaginaria (acotada)

$\Rightarrow$  quiero que  $\operatorname{Re}(\lambda) = 0$

$$\Rightarrow a = 0$$

$$\therefore a \geq 1 \wedge a=0 \quad \underline{\text{Abs}}$$

este caso no es posible.

c) Quiero Raíces complejas en parte real

$$\operatorname{Re}(\lambda) = e^{b \cdot t}$$

$$\text{Si } b = 0 \Rightarrow e^{bt} = 1 \quad \checkmark$$

$$b < 0 \Rightarrow e^{bt} \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0 \quad \checkmark$$

$$e^{bt} \xrightarrow{t \rightarrow -\infty} \infty \quad \times$$

$$\Rightarrow b = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{a=0}$$