Novembro 2014

Notação: u' significa $\frac{du}{dt}$.

1. Determine os pontos de equilíbrio, classifique-os e represente os diagramas de fase dos seguintes sistemas de EDOs não-lineares. Considere apenas $(x(t), y(t)) \in \mathbb{R}_0^+$ e $t \in \mathbb{R}_0^+$:

(a)
$$\begin{cases} x' = x^2 + 2y \\ y' = -x - y \end{cases}$$

(b)
$$\begin{cases} x' = x(8-4x-y) \\ y' = y(3-3x-y) \end{cases}$$

(c)
$$\begin{cases} x' = x(4-2x-2y) \\ y' = y(9-6x-3y) \end{cases}$$

(d)
$$\begin{cases} x' = x(4 - 2x - y) \\ y' = y(9 - 3x - 3y) \end{cases}$$

(e)
$$\begin{cases} x' = x(1 - 2x - y) \\ y' = y(-2 + 6x) \end{cases}$$

- 2. Interprete as soluções das alíneas (c), (d) e (e) do exercício anterior, no caso em que os sistemas representam a evolução no tempo $t \in \mathbb{R}_0^+$ de um sistema populacional, onde x(t) e y(t) denotam o número de indivíduos (no instante t) de duas espécies em competição.
- 3. Considere o sistema

$$\begin{cases} x' = kx(1-ay) \\ y' = y(bx-s), \end{cases}$$

onde todos os parâmetros são positivos.

(a) Usando

$$\frac{dy}{dx} = \frac{y(bx - s)}{kx(1 - ay)}$$

mostre que

$$\ln y - ay + \frac{s}{k} \ln x - \frac{bx}{k} = C(x, y)$$
, com C constante ao longo das curvas integrais.

- (b) Usando alínea anterior, represente graficamente as soluções do sistema dado com k = a = 1, b = 2, s = 4.
- 4. Considere um sistema que representa o movimento de uma partícula de massa m num potencial V(x):

$$\begin{cases} x' = y \\ my' = -ky - \frac{dV}{dx} \end{cases}$$

- (a) Se m = 1, k = 0 (i.e. o sistema é conservativo) e $V(x) = x \frac{1}{3}x^3$, determine os pontos de equilíbrio do sistema, represente graficamente o espaço de fase e descreva o movimento da partícula.
- (b) Repita o exercício da alínea anterior para o caso dissipativo com k = 1.
- 5. Considere o sistema dinâmico associado ao pêndulo mecânico:

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -ky - \sin x \end{cases}$$

- (a) Se k = 0 (i.e. o caso do pêndulo livre), determine os pontos de equilíbrio do sistema, represente graficamente o espaço de fase e descreva o movimento do pêndulo.
- (b) Repita o exercício da alínea anterior para o caso do sistema amortecido com k=1.