

Índice general

Índice general	I
Índice de figuras	I
Índice de tablas	II
1 Preliminares	1
1.1 Ecuaciones diferenciales ordinarias (EDOs)	4
Bibliografía	9

Índice de figuras

1.1 Ejemplo de campo vectorial, trayectorias, retrato fase e isoclinas ($c = 0$) del sistema (1.7) asociado a $f(x) = (x_1, \sin x_2)$. . .	6
1.2 Ejemplo de puntos de equilibrio en el origen de un sistema lineal bidimensional.	7

Índice de tablas

Capítulo 1

Preliminares

Para el análisis del modelo presa-depredador tipo Leslie-Gower con respuesta funcional sigmoidea que se lleva acabo en el presente trabajo, requerimos de ciertos conceptos fundamentales, los cuales se abarcan en la presente sección, esto, con el objetivo de lograr una mejor comprensión de todo lo que se presenta posteriormente.

Posible lista de conceptos a definir

Conceptos relacionados a los mostrados en [1]

1. Cálculo diferencial e integral

- Límites y continuidad
- Derivadas parciales
- Gradiente y campos vectoriales
- Matriz Jacobiana
- Series de Taylor (expansión local)

2. Álgebra lineal

- Espacios vectoriales
- Autovalores y autovectores ✓
- Diagonalización de matrices ✓

- Sistemas lineales y no lineales de ecuaciones ✓
- Cambios de base y transformaciones lineales

3. Ecuaciones diferenciales ordinarias (EDOs)

- Ecuaciones diferenciales ordinarias (EDO) ✓
- Teorema de existencia y unicidad ✓
- Métodos numéricos básicos (Euler, Runge-Kutta)

4. Topología y análisis

- Espacios métricos
- Continuidad y compacidad
- Región compacta
- Conjuntos abiertos y cerrados
- Conjuntos invariantes
- Conjuntos límite
- Variedades
- Condición de transversabilidad
- Reparametrización de sistemas

5. Geometría diferencial

- Variedades diferenciables
- Difeomorfismos
- Homeomorfismos
- Campos vectoriales sobre variedades

6. Teoría cualitativa de EDOs

- Campo vectorial asociado a un sistema ✓
- Trayectorias ✓
- Diagramas de fase ✓
- Isoclinas ✓

- Puntos críticos y clasificación ✓
- Órbitas
- Regiones invariantes
- Separatrices
- Compactificación de Poincaré
- Variedades estables e inestables
- Reescalamiento y reparametrización temporal
- Desingularización (incluyendo blowing-up)

7. Sistemas dinámicos

- Sistemas autónomos y no autónomos ✓
- Sistemas equivalentes topológicamente
- Ciclos límite
- Bifurcaciones (saddle-node, Hopf, pitchfork, etc.)
- Diagramas de bifurcación
- Estabilidad de sistemas no lineales
- Teorema de Hartman-Grobman ✓
- Funciones de Lyapunov
- Método del número de Lyapunov
- Órbitas heteroclínicas y homoclínicas
- Teorema de Poincaré-Bendixson

8. Biología matemática / Modelos ecológicos

- Ecuaciones logísticas y crecimiento poblacional
- Modelos presa-depredador clásicos (Lotka-Volterra)
- Respuestas funcionales de Holling (tipos I, II, III)
- Modelo Leslie-Gower
- Modelo May–Holling–Turner
- Crecimiento logístico

- Efecto Allee
- Ecuaciones de tipo Kolmogorov

9. Métodos algebraicos y analíticos

- Regla de los signos de Descartes
- Análisis de estabilidad lineal y no lineal
- Polar blowing-up method
- Sistemas tangentes

1.1. Ecuaciones diferenciales ordinarias (EDOs)

Sean $U \subseteq \mathbb{R}^m$, $V \subseteq \mathbb{R}^n$ y $k \in \mathbb{N}_0$. Entonces $C^k(U, V)$ denota el conjunto de funciones de $U \rightarrow V$ continuamente diferenciables hasta el orden k . Adicionalmente, para simplificar denotaremos $C^k(U, \mathbb{R})$ como $C^k(U)$. Una *ecuación diferencial ordinaria* o EDO es una ecuación para una función desconocida de una sola variable real, que no solo contiene a la función sino también a sus derivadas. De manera general una EDO es de la forma

$$F(t, x, x^{(1)}, \dots, x^{(k)}) = 0, \quad (1.1)$$

donde $F \in C(U)$ con U un subconjunto abierto de \mathbb{R}^{k+2} , $x = x(t) \subseteq C(J)$ con $J \subseteq \mathbb{R}$ y

$$x^{(k)}(t) = \frac{d^k x(t)}{dt^k}, \quad k \in \mathbb{N}_0.$$

Al máximo orden k de la derivada $x^{(k)}$ en (1.1) se le llama el *orden* de la ecuación diferencial. Frecuentemente a t se le conoce como la *variable independiente* y a x como la *variable dependiente*.

Una *solución* de la EDO (1.1), es una función $\phi \in C^k(I)$ con $I \subseteq J$ un intervalo real, tal que

$$F(t, \phi(t), \phi^{(1)}(t), \dots, \phi^{(k)}(t)) = 0, \quad \text{para todo } t \in I. \quad (1.2)$$

Un *sistema no lineal* de EDOs *no autónomo* de primer orden es un sistema de la forma

$$\dot{x} = f(x, t), \quad (1.3)$$

donde $f : E \longrightarrow \mathbb{R}^n$ con E un subconjunto abierto de \mathbb{R}^{n+1} , $x = (x_1, \dots, x_n)$ y

$$\dot{x} = \frac{dx}{dt} = \begin{bmatrix} \frac{dx_1}{dt} \\ \vdots \\ \frac{dx_n}{dt} \end{bmatrix}.$$

Si la función f en (1.3) no depende de t entonces $f : \tilde{E} \longrightarrow \mathbb{R}^n$ con \tilde{E} un subconjunto abierto de \mathbb{R}^n y al sistema

$$\dot{x} = f(x), \quad (1.4)$$

se le conoce como un *sistema no lineal autónomo*.

Un *sistema lineal no autónomo* es un sistema de la forma

$$\dot{x} = A(t)x + b(t), \quad (1.5)$$

donde $A(t)$ es una matriz $n \times n$ y $b(t)$ es un vector de \mathbb{R}^n . Si $b(t) = 0$ el sistema es *homogeneo*, además si A es una matriz diagonal decimos que el sistema es *desacoplado* y sino *acoplado*, si $b(t) \neq 0$ el sistema es *no homogeneo*. En algunas ocasiones todos los anteriores tipos de sistemas pueden ser analizados a través de un sistema de la forma

$$\dot{x} = Ax. \quad (1.6)$$

Teorema 1.1.1 (Existencia y unicidad). *Sea E un subconjunto abierto de \mathbb{R}^n que contiene a x_0 y asuma que $f \in C^1(E)$. Entonces existe un $a > 0$ tal que el problema de valor inicial*

$$\begin{cases} \dot{x} = f(x) \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad (1.7)$$

tiene una única solución en el intervalo $[-a, a]$.

El sistema (1.7) puede considerarse como un campo vectorial de \mathbb{R}^n y las soluciones del sistema son curvas en E que son tangentes a este campo vectorial en cada punto. Así para obtener una idea geométrica de las soluciones se puede graficar el *campo vectorial asociado al sistema*. En particular, las soluciones del PVI (1.7) también se denominan *curvas solución* o *trayectorias*.

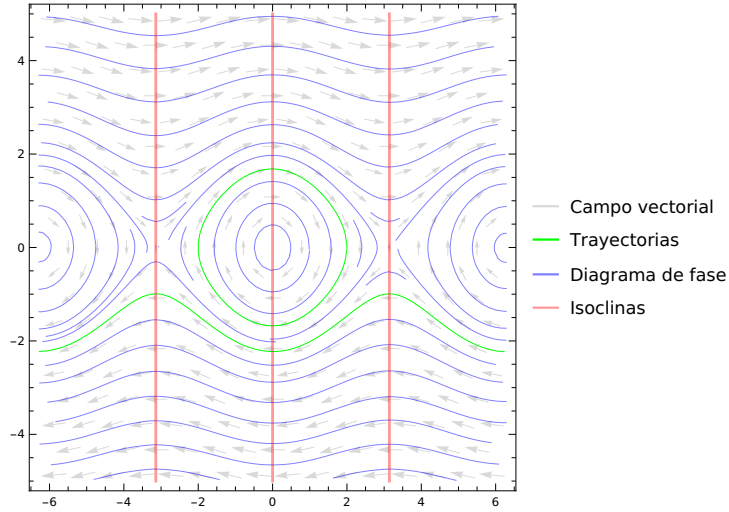


Figura 1.1: Ejemplo de campo vectorial, trayectorias, retrato fase e isoclinas ($c = 0$) del sistema (1.7) asociado a $f(x) = (x_1, \sin x_2)$.

El *retrato fase* de un sistema de EDOs es el conjunto de todas las curvas solución del sistema (1.7) en el plano \mathbb{R}^n .

En un *sistema autónomo bidimensional*

$$\begin{aligned}\dot{x} &= f(x, y) \\ \dot{y} &= g(x, y),\end{aligned}\tag{1.8}$$

podemos encontrar una aproximación global de curvas solución, a través del método de las isoclinas. Del sistema (1.8) obtenemos el sistema de primer orden $dy/dx = g(x, y)/f(x, y)$. Ignorando el hecho de que esto podría no estar bien definido en $f(x, y) = 0$, el método consiste en encontrar curvas $y = h(x)$ o $x = h(y)$ en las que la pendiente del campo vectorial $dy/dx = c$ es constante. Dichas curvas se obtienen solucionando la ecuación

$$g(x, y) = cf(x, y),\tag{1.9}$$

y son llamadas *isoclinas*. Las isoclinas se pueden encontrar en sistemas de mayor dimensión pero solo es relevante en los de dos y tres dimensiones, pues su importancia radica en la interpretación gráfica de esta. Se muestra un ejemplo de todo lo anterior en la Figura 1.1.

Definición 1. Sea $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ el conjunto de matrices cuadradas de tamaño n con entradas en \mathbb{R} y sea $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Un escalar $\lambda \in \mathbb{R}$ es un valor propio

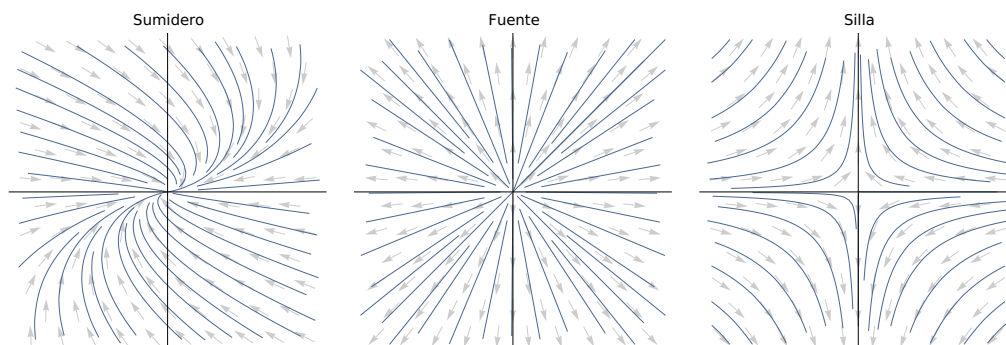


Figura 1.2: Ejemplo de puntos de equilibrio en el origen de un sistema lineal bidimensional.

de A si existe un vector no nulo $v \in \mathbb{R}^n$ tal que, $Av = \lambda v$. Un vector $v \in \mathbb{R}^n$ tal que $Av = \lambda v$ es llamado un vector propio de A asociado al valor propio λ .

Definición 2. Sea $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ decimos que A es diagonalizable si existe una matriz invertible $P \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ y una matriz diagonal D tal que $P^{-1}AP = D$.

Definición 3. Un punto $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es llamado un punto de equilibrio o punto crítico de (1.4) si $f(x_0) = 0$. Un punto crítico x_0 es llamado un punto de equilibrio hiperbólico de (1.4) si ninguno de los valores propios de la matriz jacobiana $Df(x_0)$ tiene parte real cero. El sistema lineal (1.6) con la matriz $A = Df(x_0)$ es llamado la linealización de (1.4) en el punto x_0 .

Definición 4. Un punto $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es llamado un sumidero si todos los valores propios de la matriz jacobiana $Df(x_0)$ tienen parte real negativa; es llamado una fuente si todos los valores propios de la matriz $Df(x_0)$ tienen parte real positiva; y es llamado un punto silla si es un punto de equilibrio hiperbólico y $Df(x_0)$ tiene al menos un valor propio con parte real positiva y al menos un valor propio con parte real negativa.

Teorema 1.1.2 (Hartman-Grobman). Sea E un subconjunto abierto de \mathbb{R}^n que contiene al origen, sea $f \in C^1(E)$, y sea ϕ_t el flujo del sistema no lineal (1.4). Suponga que 0 es un punto de equilibrio hiperbólico. Entonces existe un homeomorfismo H de un conjunto abierto U que contiene al origen hacia un conjunto abierto V que contiene al origen, tal que para cada $x_0 \in U$, existe

un intervalo abierto $I_0 \subset \mathbb{R}$ que contiene al cero, tal que para todo $x_0 \in U$ y $t \in I_0$

$$H \circ \phi_t(x_0) = e^{At}H(x_0); \quad (1.10)$$

es decir, H mapea trayectorias de (1.4) que estan cerca del origen, hacia trayectorias de (1.6) cerca al origen preservando la parametrización por tiempo.

Si

$$\dot{x} = f_\mu(x) \quad x \in \mathbb{R}^n, \quad \mu \in \mathbb{R}^k \quad (1.11)$$

es un sistema de ecuaciones diferenciales que depende del parámetro k -dimensional μ , entonces los puntos de equilibrio de (1.11) son dados por las soluciones de la ecuación $f_\mu(x) = 0$. Cuando μ varia, el teorema de la función implícita implica que estos puntos son descritos por funciones suaves de μ que estan lejos de aquellos puntos en los que la matriz jacobiana $Df_\mu(x)$ tiene un valor propio cero. El gráfico de cada una de estas funciones es una *rama de equilibrio* de (1.11). En un punto de equilibrio (x_0, μ_0) donde $Df_{\mu_0}(x_0)$ tiene un valor propio cero, varias ramas de equilibrio pueden converger, y se dice que (x_0, μ_0) es un *punto de bifurcación*.

Un *diagrama de bifurcación* de un sistema de la forma (1.11) es el conjunto de todas las ramas de equilibrio mostradas en el espacio (x, μ) .

Bibliografía

- [1] Eduardo González-Olivares, Paulo C. Tintinago-Ruiz, and Alejandro Rojas-Palma and. A leslie–gower-type predator–prey model with sigmoid functional response. *International Journal of Computer Mathematics*, 92(9):1895–1909, 2015.
- [2] John Guckenheimer and Philip Holmes. *Nonlinear Oscillations, Dynamical Systems, and Bifurcations of Vector Fields*. Springer, 1983.
- [3] Kenneth Hoffman and Ray Kunze. *Linear Algebra*. Prentice-Hall, 1st edition, 1961.
- [4] Lawrence Perko. *Differential Equations and Dynamical Systems*. Springer, 3rd edition, 2001.
- [5] Gerald Teschl. *Ordinary Differential Equations and Dynamical Systems*. Springer, 2012.