

MODELOS MAT.

- Progresión geométricas: $x_{n+1} = \alpha x_n$, $n \geq 0$, $\alpha \in \mathbb{C}$
- Progresión aritméticas: $x_{n+1} = x_n + \beta$, $n \geq 0$, $\beta \in \mathbb{C}$
- Suc. Fibonacci: $f_{n+2} = f_{n+1} + f_n$, $n \geq 0$, $f_0 = 1$, $f_1 = 1$.

Ec en diferencias.

Ec en la que intervienen un n° fijo de términos consecutivos de una sucesión.

$$F(x_{n+k}, x_{n+k-1}, \dots, x_{n+1}, x_n, n) = 0$$

F: función varias variables.

$n \geq 0$ sucesión

$k \geq 1$ siendo k el orden de la ec.

Resolverla consiste en encontrar la expresión general de todas las sucesiones que satisfagan la ecuación.

Sea la siguiente ec en diferencias:

$$a_k(n) x_{n+k} + \dots + a_1(n) x_{n+1} + a_0(n) x_n = b(n)$$

- si: $a_k(n) \neq 0$ se dice de orden k .
- si: $b(n) = 0$ se dice ec. homogénea.

Ec en diferencias de primer orden, lineales, y con coeficientes ctes.

la forma de estas ec es: $x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$ $\alpha, \beta \in \mathbb{C}$

•) Si $\alpha = 1 \Rightarrow$ prog. aritmética.

$$x_{n+1} = x_n + \beta; \quad \text{Sol: } x_n = x_0 + n\beta$$

•) Si $\beta = 0 \Rightarrow$ prog. geométrica

$$x_{n+1} = \alpha x_n; \quad \text{Sol: } x_n = x_0 \alpha^n$$

- Si $\alpha \neq 1 \Rightarrow x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$ tiene una sol. de $x_* = \frac{\beta}{1-\alpha}$

- Si $\alpha \neq 1$

$\{x_n\}_{n \geq 0}$ es sol de $x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$

$$\Leftrightarrow \{z_n\}_{n \geq 0} : z_n = x_n - x_*$$

es solución de

$$z_{n+1} = \alpha z_n \rightarrow \text{Ec homogénea asociada}$$

En otras palabras:

$$x_{n+1} = \alpha x_n + \beta \quad (1)$$

Ec en dif completa

$$z_{n+1} = \alpha z_n \quad (2)$$

Ec homogénea asociada

$\{x_n\}_{n \geq 0}$
 $\{z_n\}_{n \geq 0}$ } sucesiones

Hay ec en dif que no admiten sol. ctes

$$(x_* = \alpha x_* + \beta)$$

$$\{z_n\} \text{ sol (2)} \Leftrightarrow \{x_n\} = \{z_n + x_*\} \text{ es sol (1)}$$

Dem

\Rightarrow Por hipótesis, $\{z_n\}$ sol de (2) y además $\{x_*\}$ es sol cte de (1). Sustituimos en (1):

$$x_{n+1} = z_{n+1} + x_* = \alpha z_n + \overset{\text{por ser } x_* \text{ sol cte de (1)}}{(\alpha x_* + \beta)} = \alpha(z_n + x_*) + \beta = \alpha x_n + \beta$$

$$\Leftarrow \left\{ \begin{array}{l} \{x_*\} \text{ sol cte (1)} \\ \{x_n\} \text{ sol (1)} \end{array} \right\} \Rightarrow \{z_n\} = \{x_n - x_*\} \text{ sol (2)?}$$

Sustituimos en (2):

$$z_{n+1} = x_{n+1} - x_* = (\alpha x_n + \beta) - (\alpha x_* + \beta) = \alpha(x_n - x_*) = \alpha z_n$$

- $\alpha \neq 1$, $x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$, tiene tantas soluciones como valores posibles tenga la condición inicial.

$$x_n = x_* + (x_0 - x_*) \alpha^n \quad n = 0, 1, \dots$$

Dem

$$x_{n+1} = \alpha x_n + \beta \quad (1)$$

$$z_{n+1} = \alpha z_n \quad (2)$$

Sabemos que $x_n = z_n + x_*$.

$z_n = C \alpha^n$ ya que es la sol de la homogénea asociada.

Así, $x_n = C \alpha^n + x_*$ y con el valor x_0 calculamos C

$$x_0 = C \alpha^0 + x_* \Rightarrow C = x_0 - x_*$$

Finalmente,

$$x_n = (x_0 - x_*) \alpha^n + x_*$$

$$\boxed{x_n = \left(x_0 - \frac{\beta}{1-\alpha} \right) \alpha^n + \frac{\beta}{1-\alpha}}$$

Repaso de N° complejos:

$$\alpha = a + bi, \quad a, b \in \mathbb{R}$$

$$\exists! r, \theta \in \mathbb{R} \mid 0 \leq r, \quad 0 \leq \theta < 2\pi:$$

$$\alpha = a + bi = r (\cos \theta + i \sin \theta) \quad \hookrightarrow \text{expresión en polares}$$

$$r = \sqrt{a^2 + b^2} \quad (\text{módulo})$$

$$\theta = \arctg \frac{b}{a}, \quad a \neq 0 \quad (\text{argumento})$$

• Fórmula de De Moivre

$$\alpha^n = r^n (\cos(n\theta) + i \sin(n\theta))$$

La dem se realiza por inducción, está en los apuntes

• Comportamiento asintótico de $\{\alpha^n\}$

$$\bullet) |\alpha| < 1 \Rightarrow \{\alpha^n\} \rightarrow 0$$

$$\alpha^n = \underset{\downarrow 0}{r^n} (\underset{\downarrow \text{acotado}}{\cos n\theta + \sin n\theta})$$

$$\bullet) |\alpha| > 1 \Rightarrow \{|\alpha|^n\} \rightarrow +\infty$$

$$\alpha^n = \underset{\downarrow +\infty}{r^n} (\cos n\theta + \sin n\theta)$$

$$\bullet) |\alpha| = 1 \Rightarrow \text{No converge} \\ (\alpha^n \in S^1)$$

Teorema (Comportamiento asintótico de ~~soluciones~~ de ~~funciones~~)

las soluciones de $x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$ verifican:

•) $|\alpha| < 1 \Rightarrow \alpha^n \rightarrow 0 \Rightarrow x_n \rightarrow x_*$

•) $|\alpha| > 1 \Rightarrow |\alpha|^n \rightarrow +\infty \Rightarrow \{x_n\}$ diverge.

$$|x_n| = |C\alpha^n + x_*| \geq |C\alpha^n| - |x_*| = |C| \underbrace{|\alpha|^n}_{\rightarrow +\infty} - |x_*|$$

•) $|\alpha| = 1, \alpha \neq 1 \Rightarrow \{x_n\}$ oscila a x_* , esto es, x_n está en la circunferencia de radio $|x_0 - x_*|$ y centro x_* .

$$|x_n - x_*| = |C\alpha^n| = |C| \underbrace{|\alpha|^n}_1 \Rightarrow |x_n - x_*| = |C| \quad \begin{array}{l} \text{centro: } x_* \\ \text{radio: } |C| \end{array}$$

Modelo de la telaraña

$$O(p) = a + bp, \quad b > 0$$

$$D(p) = c - dp, \quad b < 0$$

$$p_{n+1} = \underbrace{\left(\frac{-b}{d}\right)}_{\alpha} p_n + \underbrace{\frac{c-a}{d}}_{\beta}$$

Calculemos la sol.

① Sol. de $\frac{-b}{d} \neq 1$

$$p_* = \frac{-b}{d} p_* + \frac{c-a}{d} \Rightarrow p_* = \frac{c-a}{b+d}$$

② Sol. homogénea asociada

$$z_{n+1} = \left(\frac{-b}{d}\right) z_n, \quad z_n = C \left(\frac{-b}{d}\right)^n$$

③ Sol. general

$$p_n = p_* + z_n = \frac{c-a}{b+d} + C \left(\frac{-b}{d}\right)^n = \frac{c-a}{b+d} + (-1)^n \left(\frac{b}{d}\right)^n C$$

Vemos ahora el comportamiento asintótico:

① $b < d \Rightarrow \left(\frac{b}{d}\right) < 1 \Rightarrow \left(\frac{b}{d}\right)^n \rightarrow 0$, así: $p_n \rightarrow p_* = \frac{c-a}{b+d}$

② $b > d \Rightarrow p_n$ oscila, $|p_n| \rightarrow +\infty$ $p_n \in \mathbb{R} \Rightarrow$ pierde sentido

③ $b = d \Rightarrow$ sucesión oscilante

La ecuación de Malthus

Modelita la evolución de una población de una determinada especie en un hábitat.

$$p_{n+1} = p_n + (\text{nacimientos}) - (\text{muertes}) ; p_{n+1} = p_n + p_n \alpha_N + p_n \alpha_M$$

$$p_{n+1} = p_n (1 + \alpha_N + \alpha_M)$$

$$0 \leq \alpha_N$$

$$0 \leq \alpha_M \leq 1$$

Ec en dif lineal, orden 1, homogénea.

Como es prog. geométrica,

$$\text{Sol: } \boxed{p_n = C_1 (1 + \alpha_N + \alpha_M)^n} \quad n \geq 0$$

Estudio asintótico: (Nunca puede ser negativo)

$$\textcircled{1} \quad 0 \leq 1 + \alpha_N + \alpha_M < 1 \quad \Leftrightarrow \quad \alpha_N < \alpha_M \Rightarrow \text{EXTINCIÓN}$$

$$\textcircled{2} \quad 1 + \alpha_N + \alpha_M > 1 \quad \Leftrightarrow \quad \alpha_N > \alpha_M \Rightarrow \text{CRECIMIENTO}$$

$$\textcircled{3} \quad \alpha_N = \alpha_M \Rightarrow p_{n+1} = p_n, n \geq 0 \Rightarrow \text{POBLACIÓN CTE}$$

Modelo de Verhulst

según la hipótesis de Verhulst,

$M = \text{max n}^\circ \text{ personas del hábitat}$

$$\alpha = \frac{p_{n+1} - p_n}{p_n} \text{ es proporcional a } M - p_n$$

$$\swarrow \quad \frac{p_{n+1} - p_n}{p_n} = k(M - p_n) \quad (1)$$

$$p_{n+1} = (1 + kM) p_n - k p_n^2$$

$$\textcircled{1} \quad \text{Si } p_n < M \Rightarrow p_{n+1} - p_n > 0 \Leftrightarrow p_{n+1} > p_n \quad \text{La población crece}$$

$$\textcircled{2} \quad \text{Si } p_n > M \Rightarrow p_{n+1} - p_n < 0 \Leftrightarrow p_{n+1} < p_n \quad \text{La población decrece}$$

$$\textcircled{3} \quad \text{Si } p_n = M \Rightarrow p_{n+1} = p_n \quad \text{La población se estabiliza}$$

$$p_{n+1} = k(M - p_n) p_n + p_n = kM p_n - k p_n^2 + p_n = p_n(kM + 1) - k p_n^2$$

$$p_{n+1} = (1 + kM) p_n \left(1 - \frac{k}{1 + kM} p_n \right) /$$

$$\boxed{\begin{aligned} \mu &= 1 + kM \\ x_n &= \frac{k}{1 + kM} p_n \end{aligned}}$$

$$\boxed{x_{n+1} = \mu x_n (1 - x_n) \quad \mu > 0}$$

ecuación logística discreta.

Sistemas Dinámicos Discretos

Es la descripción de un fenómeno evolutivo en términos de una función con imagen \subset dominio.

Def sea $I \subset \mathbb{R}$ intervalo, $f: I \rightarrow I$ continua, entonces al par $\{I, f\}$ se denomina SDD, de primer orden, autónomo y en forma normal. f suele ser la función evolución.

sea $x_0 \in I$, definimos $x_{n+1} = f(x_n) \quad n \geq 0$.

es una ec en dif de primer orden, autonomía y en forma normal. $\xrightarrow{\text{I}}$ ningún término depende del tiempo
 $\xrightarrow{\text{I}}$ cuando x_{n+1} está despejada

Condiciones: f debe ser continua
 I debe tomarse tq $f(I) \subset I$.

Def Dado SDD, $x_0 \in I$,

$$\{x_0, \underbrace{f(x_0)}_{x_1}, \underbrace{f^2(x_0)}_{x_2}, \dots, \underbrace{f^n(x_0)}_{x_n}, \dots\}$$

Notación

$$f^2 = f \circ f$$

$$f^3 = f \circ f \circ f$$

$$x_n = (f \circ \dots \circ f)(x_0)$$

Se denomina órbita o trayectoria del SDD asociada a x_0 , denotada $\sigma(I, f, x_0)$

Prop.

Sea $\{I, f\}$ SDD, $x_0 \in I$, $\sigma(I, f, x_0)$ su órbita $\{x_0, f(x_0), \dots, f^n(x_0), \dots\}$.

$$x_{n+1} = f(x_n).$$

$$\text{Si } \exists \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = L \implies f(L) = L$$

Dem

$$\text{Sup que } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = L \in \mathbb{R}$$

$$L = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \lim_{n \rightarrow \infty} x_{n+1} = \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f\left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n\right) = f(L)$$

Así, $L = f(L)$, por lo que L es un punto fijo de $f(x)$ o equivalentemente, una sol de la ec $x = f(x)$ o un punto de corte de $f(x)$ y la bisectriz $y = x$.

$x_0 = 1$ define una órbita eventualmente estacionaria

$$f(x_0) = x_1 = f(1) = p(1-1) = 0$$

$$f(x_1) = x_2 = f(0) = 0 = x_0$$

\vdots

$$\gamma = ([0, 1], f, 1) = \{1, 0, \dots, 0\}$$

Prop

Todo SDD $\{I, f\}$ con I cerrado y acotado posee un pto eq.

Dem

d $[a, b], f\}$ f continua

$$g(x) = f(x) - x$$

$$g(a) = f(a) - a \geq 0$$

$$g(b) = f(b) - b \leq 0$$

$$\text{Como } \begin{cases} g(a) > 0 \\ g(b) < 0 \end{cases} \begin{cases} \text{T.B} \\ \Rightarrow \end{cases} \exists c \in (a, b) : g(c) = 0$$

$$\Leftrightarrow f(c) = c$$

$$f([a, b]) \subset [a, b]$$

$$g(a) = 0 \Leftrightarrow f(a) = a$$

$$g(b) = 0 \Leftrightarrow f(b) = b \Rightarrow \text{pto eq.}$$

Prop.

Sea SDD $\{I, f\}$ I cerrado, f contractiva, esto es, $\exists 0 < k < 1$:

$$|f(x) - f(y)| \leq k |x - y| \quad \forall x, y \in I$$

Entonces $\exists!$ punto equilibrio de f .

Prop

Sea SDD $\{I, f\}$ I cerrado acotado, $f \in C^1(I)$: $|f'(x)| < 1 \quad \forall x \in I$.

Entonces $\exists!$ pto eq. de f .

Dem

$x, y \in I$, sea f continua en $[x, y]$, por el TVM $\exists \xi \in (x, y)$:

$$|f(x) - f(y)| = |f'(\xi)| |x - y| \leq M |x - y| \Rightarrow f \text{ contractiva}$$

Teor. 2
 $\Rightarrow \exists!$ pto equilibrio.

Hemos podido aplicar el teorema 2 ya que $|f'(x)| < 1$, ya que $M < 1$

Ptos equilibrio

Sea $\alpha \in \mathbb{R}$, se dice pto eq del SDD $\{I, f\}$ si $f(\alpha) = \alpha \in I$

Se denomina pto fijo de $f(x)$ o sol de la ec en dif.

$$x_{n+1} = f(x_n)$$

Si tomamos como valor inicial un pto equilibrio del SDD

$x_0 = \alpha \Rightarrow$ órbita resultante es de y se denomina

órbita estacionaria: $\gamma(I, f, \alpha) = \{\alpha, \alpha, \dots, \alpha\}$

Estudio de la ec. logística (discreta) desde el pto de vista de los SDD.

$$x_{n+1} = \mu x_n(1 - x_n) \quad n \geq 0, \mu > 0$$

$$f(x) = \mu x(1 - x) \quad \text{Continua por ser polinomio}$$

Podríamos tomar $I = \mathbb{R}$ pero con la ec. logística se suele tomar el intervalo $[0, 1]$, ya que es deseable

que $x_n \geq 0, n \geq 0$

$f([0, 1]) \subset [0, 1]$? Busquemos el μ que lo verifique:

Estudiamos el máximo de la función en $[0, 1]$

El máx está en $x = \frac{1}{2}$, $f(\frac{1}{2}) = \frac{\mu}{4} \leq 1$

Así, para que $f([0, 1]) \subset [0, 1]$, tomamos $0 \leq \mu \leq 4$

De esta forma, el SDD que nos queda es: $\{[0, 1], f\}$ SDD

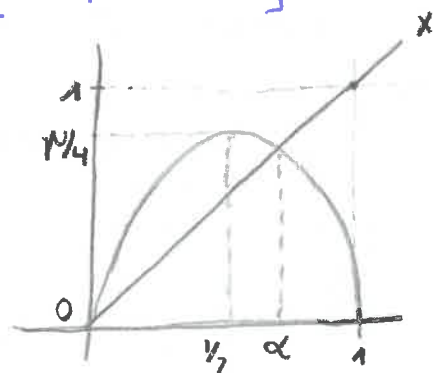
Buscamos las sol de la ec. $f(x) = x$

$$x = \mu x(1 - x); \quad x - \mu x(1 - x) = 0 \Leftrightarrow x[1 - \mu(1 - x)] = 0$$

$$x[1 - \mu(1 - x)] = 0 \quad \begin{cases} \alpha_0 = 0 \\ \alpha_1 = \frac{\mu - 1}{\mu}, \mu \neq 0 \end{cases}$$

Necesitamos $\alpha_0, \alpha_1 \in [0, 1]$

$$0 \leq \frac{\mu - 1}{\mu} \leq 1 \Rightarrow \begin{matrix} 0 \leq \mu - 1 \leq \mu \\ 1 \leq \mu \end{matrix}$$



Prop.

Sea el SDD $\{I, f\}$ I acotada, $f \in C^1(I)$

Sup $\exists K: 0 < K < 1$ y $|f'(x)| \leq K < 1 \quad \forall x \in I$

Entonces $\exists!$ pto equilibrio de f .

Def sea $\alpha \in$ un pto del SDD $\{I, f\}$

α es estable si: $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0:$

$$\left. \begin{array}{l} |x_0 - \alpha| < \delta \\ \forall n \in \mathbb{N} \quad x_n = f^n(x_0) \end{array} \right\} \Rightarrow |x_n - \alpha| < \varepsilon \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

α es asint. estable si es estable y $\exists \delta > 0:$

$$|x_0 - \alpha| < \delta \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha \quad \text{podría ser otro pto eq.}$$

α se dice inestable si no es estable, esto es,

$\exists \varepsilon_0 > 0; \forall \delta > 0$ podemos encontrar $x_0 \in I, n_0 \in \mathbb{N}:$

$$|x_0 - \alpha| < \delta \quad \text{y} \quad |x_{n_0} - \alpha| > \varepsilon_0$$

Recordemos $x_n = x_n + z_n$
sol. cte $\xleftarrow{I} \xrightarrow{I}$ sol. homogénea
pto eq

Def un pto de equilibrio α del SDD $\{I, f\}$ se dice

un atrator local si $\exists \eta > 0: \forall x_0 \in [I \cap (\alpha - \eta, \alpha + \eta)]$ y

$x_n = f^n(x_0)$, se verifica $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha$.

Diremos que α es localmente asint. estable.

Teorema (Est. asintótica local)

Si $\alpha \in$ SDD $\{I, f\}$, $f \in C^1(I)$. Entonces:

1) Si $|f'(\alpha)| < 1 \Rightarrow \alpha$ local. asint. est.

2) Si $|f'(\alpha)| > 1 \Rightarrow \alpha$ inestable

Dem

Sea $\{I, f\}$ SDD, $f: I \rightarrow I$, $f \in C^1(I)$, α pto eq., esto es, $f(\alpha) = \alpha$, $x_{n+1} = f(x_n)$ $n \geq 0$. $\sup |f'(d)| < 1$

$$f \in C^1(I) \Rightarrow f \in C(I)$$

$$|f'(\alpha)| < 1 \Rightarrow \exists \eta > 0 : |f'(x)| < 1 \quad \forall x \in [(\alpha - \eta, \alpha + \eta) \cap I]$$

Sea $x_0 \in (\alpha - \eta, \alpha + \eta) \Leftrightarrow |x_0 - \alpha| < \eta$. Veamos que $|x_1 - \alpha| < \eta$.
Entonces, por TVM $\exists \xi_0 \in (\min\{x_0, \alpha\}, \max\{x_0, \alpha\}) \subset (\alpha - \eta, \alpha + \eta)$:

$$|f(x_0) - f(\alpha)| = |f'(\xi_0)| |x_0 - \alpha| < |x_0 - \alpha| < \eta$$

$$\overset{''}{|x_1 - \alpha|}$$

$$\text{ya que } \uparrow |f'(\xi_0)| < 1$$

Por inducción, $\sup |x_n - \alpha| < \eta \Rightarrow |x_{n+1} - \alpha| < \eta$? $(\alpha - \eta, \alpha + \eta)$
Sabemos por el TVM que $\exists \xi_n \in (\min\{x_n, \alpha\}, \max\{x_n, \alpha\})$:

$$|x_{n+1} - \alpha| = |f(x_n) - f(\alpha)| = |f'(\xi_n)| |x_n - \alpha|$$

Se cumple además, que $\exists M > 0 : |f'(x)| \leq M < 1 \quad \forall x \in (\alpha - \eta, \alpha + \eta)$

Hasta ahora hemos visto que si $|x_0 - \alpha| < \eta \Rightarrow |x_n - \alpha| < \eta$
luego α es estable, nos queda ver que $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha$
para ver si es asint. est.

$$\text{Sea } x_0 : |x_0 - \alpha| < \eta \Rightarrow |x_n - \alpha| < \eta \quad \forall n \geq 0$$

$$\exists \xi_{n-1} \in (\min\{x_{n-1}, \alpha\}, \max\{x_{n-1}, \alpha\}) :$$

$$|x_n - \alpha| = |f(x_{n-1}) - f(\alpha)| = |f'(\xi_{n-1})| |x_{n-1} - \alpha| \leq M |x_{n-1} - \alpha|$$

$$= M |f(x_{n-2}) - f(\alpha)| \overset{\nearrow \exists \xi_{n-2} \in (\min\{x_{n-2}, \alpha\}, \max\{x_{n-2}, \alpha\})}{=} |f'(\xi_{n-2})| |x_{n-2} - \alpha| \leq M^2 |x_{n-2} - \alpha|$$

$$\leq \dots \leq M^n |x_0 - \alpha| \longrightarrow 0 \Rightarrow |x_n - \alpha| \rightarrow 0$$

$$\text{Esto es, } |x_n - \alpha| \rightarrow 0 \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha.$$

Así hemos visto que α es local. asint. estable.

Teorema 2 (Estabilidad asintótica local)

sea α pto eq del SDD $\{I, f\}$, $f \in C^3(I)$, $f'(\alpha) = 1$

Entonces

① si $f''(\alpha) \neq 0 \Rightarrow \alpha$ inestable

② si $f''(\alpha) = 0$ y $f'''(\alpha) < 0 \Rightarrow \alpha$ local. asint. est.

③ si $f''(\alpha) = 0$ y $f'''(\alpha) > 0 \Rightarrow \alpha$ inestable

Faltan los casos en que $f'(\alpha) = 1$ o $f''(\alpha) = 0$

- $\alpha \neq 1$ $x_{n+1} = \alpha x_n + \beta$ (1)

$$z_{n+1} = \alpha z_n \quad (2)$$

$\{x_n\}$ es sol de (1) $\Leftrightarrow \{z_n\} = \{x_n - x_*$ sol de (2)

- Demostración: $\alpha^n = r^n (\cos(n\theta) + i \operatorname{sen}(n\theta))$

$$\theta = \operatorname{arctg} \frac{b}{a}$$

$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

- Modelo Telaraña

$$O(p) = a + bp, \quad b > 0$$

$$D(p) = c - dp, \quad d > 0$$

$$D(p_n) = O(p_{n-1})$$

↑
se resuelve esta ec. en dif.

- Ecuación Malthus

$$p_{n+1} = (1 + \alpha_n - \alpha_n) p_n \quad n \geq 0$$

↑
resolver esa ec en dif.

- Ecuación Verhulst:

$$p_{n+1} = (1 + KM) p_n - K p_n^2 \Rightarrow x_{n+1} = p x_n (1 - x_n)$$

ecuación logística.

- SDD.

$\gamma(I, f, x_0)$ es órbita
o trayectoria.

1) $I \subset \mathbb{R}$

2) $f: I \rightarrow I$ continua.

3) autónomo \rightarrow no depende de n .

4) $f(I) \subset I$

5) normal.

El conjunto de todas
las órbitas asociadas al SDD
y a todos los pto se denomina
retrato de fase.

- α pto equilibrio $\Leftrightarrow \alpha = f(\alpha) \quad \alpha \in I. \quad \gamma(I, f, \alpha) = (\alpha, \alpha, \dots, \alpha)$

- Sea $\{I, f\}$ SDD, $x_0 \in I, \gamma(I, f, x_0) = \{x_0, f(x_0), \dots, f^n(x_0)\}$

$$x_{n+1} = f(x_n) = f^n(x_0) \quad n \geq 0$$

sup que $\exists \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = L \Rightarrow f(L) = L$

- Ec. logística $Nx(1-x)$ $0 \leq N \leq 4$ ← para $f(I) \subset I$
 $N \geq 1$ ← para tener 2 pto eq.
 $N < 3$ ← para que sea l.a.e.
 $N > 3$ ← tenga ciclos en \mathbb{R}
- Si α es pto eq de SDD $\{I, f\}$ también lo será de SDD $\{I, f^n\}$

1) • SDD $\{I, f\}$ I cerrado y acotado $\Rightarrow \exists$ pto eq.

2) • SDD $\{I, f\}$
 I cerrado
 f contractiva $\} \Rightarrow \exists 0 < k < 1: |f(x) - f(y)| \leq k|x - y|$
 Entonces $\exists!$ pto eq de f

3) • SDD $\{I, f\}$
 I cerrado y acotado
 $f \in C^1(I)$
 $|f'(x)| < 1 \forall x \in I$ $\} \Rightarrow \exists!$ pto eq de f

4) • SDD $\{I, f\}$
 $f \in C^1(I)$
 $\exists 0 < k < 1: |f'(x)| \leq k < 1 \forall x \in I$ $\} \Rightarrow \exists!$ pto eq de f

• Un pto eq α es atractor global si $\forall x_0 \in I, x_n = f^n(x_0)$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha$$

• Un pto eq α es atractor local si $\exists \eta > 0:$

$\forall x_0 \in [I \cap (\alpha - \eta, \alpha + \eta))$ y $x_n = f^n(x_0), \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \alpha$

• α pto eq del SDD $\{I, f\}, f \in C^1(I)$

•) Si $|f'(\alpha)| < 1 \Rightarrow \alpha$ es l.a.e.

•) Si $|f'(\alpha)| > 1 \Rightarrow \alpha$ es inestable.

• α pto eq del SDD $\{I, f\}, f \in C^3(I), f'(\alpha) = 1$

•) Si $f''(\alpha) \neq 0 \Rightarrow \alpha$ inestable

•) Si $f''(\alpha) = 0, f'''(\alpha) < 0 \Rightarrow \alpha$ l.a.e.

•) Si $f''(\alpha) = 0, f'''(\alpha) > 0 \Rightarrow \alpha$ inestable.

$f'(\alpha) = -1!$
 $f'''(\alpha) = 0?$

- el pto eq es semiestable si es l.a.e. por un lado e inestable por el otro.

- Estrategias de pesca.

$$x_{k+1} = 1.5x_k - 0.5x_k^2$$

$f: I \rightarrow I$, s-cdo

- 1) si $|f'(x_0)f'(x_1)\dots f'(x_{s-1})| < 1 \Rightarrow$ l.a.e
- 2) si $|f'(x_0)f'(x_1)\dots f'(x_{s-1})| > 1 \Rightarrow$ inestable

- sean $\lambda_1, \dots, \lambda_s$ las sol de $p(\lambda)$. ELSA:

•) Todas las soluciones de la ec lineal en dif homogénea verifican $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0$

•) las raíces verifican $\max_{i=1 \dots s} |\lambda_i| < 1$

- Caso $k=2$. las raíces del pol $p(\lambda) = \lambda^2 + a_1\lambda + a_0$ verifican

$$|\lambda_i| < 1, i \in \{1, 2\} \Leftrightarrow \left. \begin{array}{l} p(1) = 1 + a_1 + a_0 > 0 \\ p(-1) = 1 - a_1 + a_0 > 0 \\ p(0) = a_0 < 1 \end{array} \right\}$$

$$x_n = x_n^{(h)} + x_n^{(p)}$$

$b(n)$	$x_n^{(p)}$
a^n	$c_1 a^n n^m$
$n^k a^n$	$(c_0 + c_1 n + \dots + c_k n^k) a^n n^m$
$a^n \sin(bn),$ $a^n \cos(bn),$	$[c_1 \sin(bn) + c_2 \cos(bn)] n^m a^n$
$a^n n^k \sin(bn),$ $a^n n^k \cos(bn),$	$(c_0 + c_1 n + \dots + c_k n^k) \sin(bn) a^n n^m$ $+ (d_0 + d_1 n + \dots + d_k n^k) \cos(bn) a^n n^m$

- si $f'(x) = -1 \Rightarrow 2f''(p^*) + 3(f'''(p^*))^2 > 0 \Rightarrow$ l.a.e
 $< 0 \Rightarrow$ inestable

