

Práctica

i) Considere los tres sistemas

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x + y \\ \frac{dy}{dt} = -y + x^2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 0 = 2x + y \rightarrow y = -2x \\ 0 = x^2 - y \end{cases}$$

$$(2) \quad 0 = x^2 + 2x \quad 0 = x(x+2)$$

$$\begin{matrix} x=0 & y=0 \\ x=-2 & y=+4 \end{matrix}$$

Linearización Jacobiano

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2x & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad \text{Para } \begin{matrix} x=0 \\ y=0 \end{matrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 0 & -1-\lambda \end{bmatrix} \Rightarrow (2-\lambda)(-1-\lambda)=0 \quad \begin{matrix} \lambda_1 = 2 \\ \lambda_2 = -1 \end{matrix}$$

$$y = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-t}$$

$$\text{Para } \begin{matrix} x=-2 \\ y=4 \end{matrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -4 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x + y \\ \frac{dy}{dt} = x^2 + y \end{cases}$$

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 \\ -4 & -1-\lambda \end{vmatrix} = x^2(2-\lambda)(-1-\lambda) + 4 = 0$$

$$x(x+2)=0$$

$$= -2 - 2\lambda + \lambda + \lambda^2 + 4 = 0 \quad \lambda^2 - \lambda + 2 = 0$$

$$x_1 = \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{7}}{2}i \quad x_2 = \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{7}}{2}i$$

$$y = c_1 e^{1/2 t} \sin\left(\frac{\sqrt{7}}{2} t\right) + c_2 e^{1/2 t} \cos\left(\frac{\sqrt{7}}{2} t\right) \text{ sol.}$$

$$\text{ii) } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x + y \\ \frac{dy}{dt} = x^2 + y \end{cases}$$

$$\begin{cases} 0 = 2x + y \rightarrow y = -2x \\ 0 = x^2 + y \end{cases}$$

$$x^2 + 2x = 0$$

$$\frac{dy}{dt} = x^2 + y$$

$$x(x-2)=0 \quad x=0 \mid x=2$$

$$y=0 \mid y=-4$$

linearización Jacobiano

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2x & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \text{Para } x=0, y=0 \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 0 & 1-\lambda \end{bmatrix} \Rightarrow (2-\lambda)(1-\lambda)=0 \quad \lambda_1=2 \quad \lambda_2=1 \quad y = C_1 e^{2t} + C_2 e^t$$

Para $x=2, y=-4$

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 4 & 1-\lambda \end{bmatrix} = (2-\lambda)(1-\lambda)-4=0$$

$$= 2 - 2\lambda - \lambda + \lambda^2 - 4 = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 3\lambda - 2 = 0$$

$$\lambda_1 = \frac{3+\sqrt{17}}{2} \quad \lambda_2 = \frac{3-\sqrt{17}}{2}$$

$$y = C_1 e^{\frac{3+\sqrt{17}}{2}t} + C_2 e^{\frac{3-\sqrt{17}}{2}t}$$

① $\frac{dx}{dt} = 2x + y$ $\begin{cases} 0 = 2x + y \\ 0 = -y - x^2 \end{cases}$ $\begin{cases} y = -2x \\ 0 = 2x - x^2 \end{cases}$

$\frac{dy}{dt} = -y - x^2$ $0 = x(2-x)$

$$x=0 \mid x=2$$

$$y=0 \mid y=-4$$

linearizamos por Jacobiano

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -2x & -1 \end{bmatrix} \text{ Para } x=0, y=0 \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 0 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (2-\lambda)(-1-\lambda)=0 \quad \lambda_1=2 \quad \lambda_2=-1$$

$$y = C_1 e^{2t} + C_2 e^{-t}$$

Para $x=2, y=-4$

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -4 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2-\lambda & 1 \\ -4 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (2-\lambda)(-1-\lambda)$$

$$+4 = 0 \quad 2-2\lambda -\lambda + \lambda^2 + 4 = \lambda^2 - 3\lambda + 6 = 0$$

$$(\lambda - 3)(\lambda - 2)$$

$$\lambda_1 = \frac{3}{2} + \frac{\sqrt{5}}{2}i$$

$$\lambda_2 = \frac{3}{2} - \frac{\sqrt{5}}{2}i$$

$$y = C_1 e^{\frac{3}{2}t} \cos\left(\frac{\sqrt{5}}{2}t\right) + C_2 \sin\left(\frac{\sqrt{5}}{2}t\right)$$

\therefore el inciso iii es el que tiene punto de equilibrio (op)
ya que su ecuación va disminuyendo $\frac{dy}{dt} = -y - x^2$

2= Considere los 3 sistemas siguientes

$$i \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 3 \sin x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x + \cos y - 1 \end{cases}$$

$$P_{eq} = (0,0)$$

1ro Linearización

$$i \begin{bmatrix} 3 \cos x & 1 \\ 4 & -\sin(y) \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 3x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x \end{cases}$$

$$ii \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -3 \sin x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x + \cos y - 1 \end{cases} \quad P(0,0)$$

1ro Linearización Jacobiano

$$i \begin{bmatrix} -3 \cos x & 1 \\ 4 & -\sin y \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -3x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x \end{cases}$$

$$iii \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -3 \sin x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x + 3 \cos y - 3 \end{cases}$$

1ro Linearización Jacobiano

$$\begin{bmatrix} -3 \cos x & 1 \\ 4 & -3 \sin y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -3x + y \\ \frac{dy}{dt} = 4x \end{cases}$$

∴ Los sistemas ii y iii tienen el mismo reboto en (0,0)

$$3= \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -x \\ \frac{dy}{dt} = -4x^3 + y \end{cases}$$

a) Demuestre que el origen es el único punto de equilibrio (0,0)

$$\begin{cases} 0 = -x \\ 0 = -4x^3 + y \end{cases}$$

$$\textcircled{1} \begin{cases} x_1 = 0 \\ y_2 = 0 \end{cases}$$

$$-4(0) + y = 0$$

1º linealización

$$\begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 2x & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2-\lambda & 1 \\ 0 & -1-\lambda \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow (-2-\lambda)(-1-\lambda) = 0 \quad \lambda = -2 \quad \lambda_1 = -1$$

⑥ \therefore son números reales condiciones iniciales cerca el punto de equilibrio. FUENTE ORIGEN

⑦ Repita los incisos ⑥ y ⑦ punto de equilibrio (2,4)

$$\begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 4 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2-\lambda & 1 \\ 4 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (-2-\lambda)(-1-\lambda) - 4 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0 \quad \lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0$$

$$\lambda_1 = \frac{-3 \pm \sqrt{17}}{2} \quad \lambda_2 = \frac{-3 \pm \sqrt{17}}{2}$$

\therefore Es un sumidero, reales negativos empiecen cerca el punto equilibrio

⑧ Para el modelo de población de especies en competencia

$$\frac{dx}{dt} = 2x \left(1 - \frac{x}{2} \right) - xy$$

Poy (1,1) es un punto silla

$$\frac{dy}{dt} = 3y \left(1 - \frac{y}{3} \right) - 2xy$$

$$\textcircled{8} \quad \frac{dx}{dt} = 2x - x^2 - xy$$

$$\frac{dy}{dt} = 3y - 3y^2 - 2xy$$

1º linealizamos con Jacobiano

$$\begin{bmatrix} -2x+2-y & -x \\ -2y & -6y+3-2x \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} -2+2-1 & -1 \\ -2 & -6+3-2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -2 & -5 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= -x - y \\ \frac{dy}{dt} &= -2x - 5y \end{aligned} \right\} \therefore \text{ sistema linealizado}$$

$$0 = -x^2 - xy + 2x$$

$$0 = -y^2 - 2xy + 3y$$

$$\begin{cases} -x - y + 2 = 0 \\ -2x - y + 3 = 0 \end{cases} \cdot (-1)$$

$$x(-x - y + 2) = 0$$

$$x = 0$$

$$y(-y - 2x + 3) = 0$$

$$y = 0$$

$$\begin{cases} x + y - 2 = 0 \\ -2x - y + 3 = 0 \end{cases}$$

$$\boxed{x = 1}$$

$$-x + 1 = 0$$

$$\boxed{x = 1}$$

$$\boxed{x = 1}$$

$$\boxed{y = 1}$$

$$-1 - y + 2 = 0$$

$$\boxed{y = 1}$$

$$\boxed{y = 0}$$

$$-x + 0 + 2 = 0$$

$$\boxed{x = 2}$$

$$\boxed{x = 2}$$

$$\boxed{y = 0}$$

$$\begin{bmatrix} -4+2 & -2 \\ 0 & 3-4 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2-\lambda & -2 \\ 0 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (-2-\lambda)(-1-\lambda)$$

$$\lambda_1 = -2$$

$$\lambda_2 = -1$$

\therefore Es una Fuente.

7-16 restringidos la atención al primer cuadrante ($x, y \geq 0$) para cada sistema

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x(10-x-y) \\ \frac{dy}{dt} = y(30-2x-y) \end{cases}$$

(a) Encuentre y clasifique todos los puntos de equilibrio (en el primer cuadrante)

$$0 = x(10-x-y)$$

$$0 = y(30-2x-y)$$

$$y = 10-x$$

$$y = 30-2x$$

$$10-x = 30-2x$$

$$x - 20 = \boxed{x = 20}$$

$$\boxed{x = 20}$$

$$y = 10 - 20$$

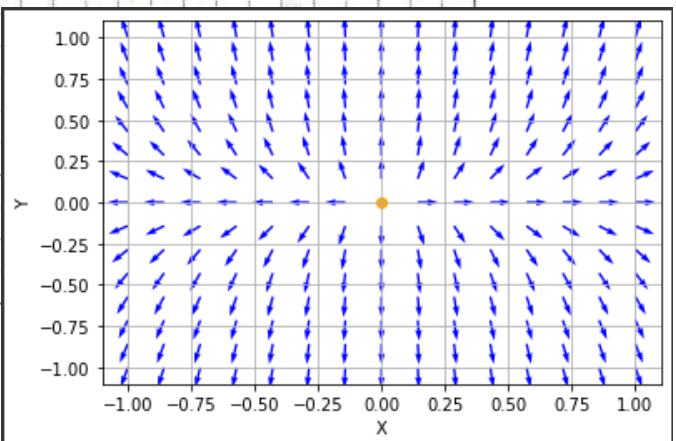
$$\boxed{y = -10}$$

$$0 = 10 - x$$

$$\boxed{x = 10}$$

$$y = 0$$

$$x = 10$$



Linealizamos Jacobiano

$$\begin{bmatrix} 10-2x-y & -x \\ -2y & 30-2x-2y \end{bmatrix} = P(20, -10)$$

$$\begin{bmatrix} 10-40+10 & -20 \\ +20 & 30-40+20 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -20-\lambda & -20 \\ 20 & 10-\lambda \end{bmatrix}$$

$$= (-20-\lambda)(10-\lambda) + 400 = -200 + 20\lambda - 10\lambda + \lambda^2 + 400 = 0$$

$$+ \lambda^2 + 10\lambda + 200 = 0 \quad \lambda_1 = -5 + 5\sqrt{7}i$$

$$\therefore \text{Sumidero} \quad \lambda_2 = -5 - 5\sqrt{7}i$$

$$P(10, 0)$$

$$\begin{bmatrix} 10-20 & -10 \\ 0 & 30-20-0 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -10-\lambda & -10 \\ 0 & 10-\lambda \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} -10-\lambda \\ 10-\lambda \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 = -10 \quad \lambda_2 = 10 \quad \therefore \text{Punto silla}$$

$$(b) \quad y = C_1 e^{10t}$$

\therefore solo ese se encuentra
primer cuadrante

$$(10) \quad \frac{dx}{dt} = x(-x-y+100) \\ \frac{dy}{dt} = y(-x^2-y^2+2500)$$

$$0 = x(-x+y+100) \\ 0 = y(-x^2-y^2+2500)$$

$$\text{Si } x=0 \quad y = -100 \quad (1)$$

$$y=0$$

$$x=100$$

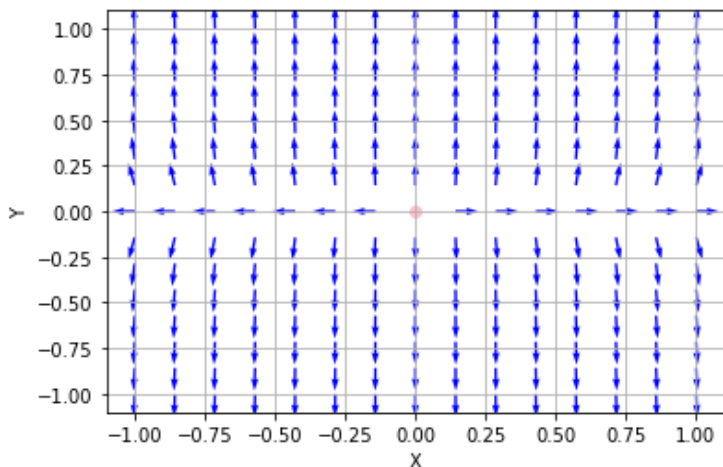
$$y^2 = 2500$$

$$x = \pm \sqrt{2500}$$

$$\text{Si } y=0 \quad x = \pm 50 \quad (2)$$

$$x=0 \quad y = \pm 50 \quad (2)$$

\therefore solo positivos se tomara ya que trabajamos
primer cuadrante



$P(100,0)$

$$\begin{bmatrix} -2x & -x \\ -2xy & -x^2-2y \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -200-\lambda & -100 \\ 0 & -1000-\lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$(-200-\lambda)(-1000-\lambda) \quad \lambda_1 = -2000 \quad \lambda_2 = -10000$$

∴ Es sumidero

$P(50,0)$

$$\begin{bmatrix} -100 & -50 \\ 0 & -2500 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -100-\lambda & -50 \\ 0 & -2500-\lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$(-100-\lambda)(-2500-\lambda) = 0 \quad \lambda_1 = -100 \quad \lambda_2 = -2500$$

∴ Es sumidero

$P(0,50)$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -100 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -100-\lambda \end{bmatrix} = 0 \quad \lambda_1 = 0 \quad \lambda_2 = 0$$

$$b) \quad y = c_1 e^{-2000t} + c_2 e^{-10000t}$$

$$y = c_1 e^{-100t} + c_2 e^{-2500t}$$

$$y = c_1 e^{0t} + c_2$$

$$\frac{dx}{dt} = x(-4x - y + 160)$$

$$\frac{dy}{dt} = y(-x^2 - y^2 + 2500)$$

$$0 = x(-4x - y + 160)$$

$$0 = y(-x^2 - y^2 + 2500)$$

$$x=0 \quad y \neq 160$$

$$x=40$$

$$y=0$$

$$x \neq \pm 50$$

$$x=0$$

$$y=0$$

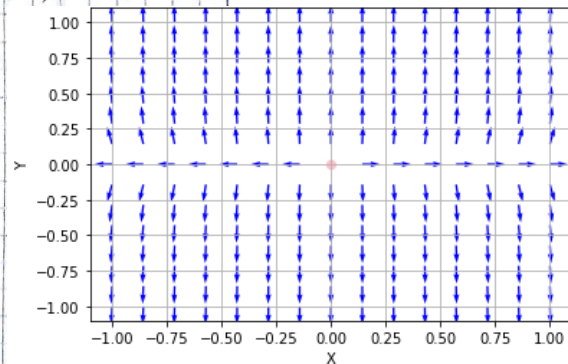
$$y \neq \pm 50$$

c) Linearization

$$-4x^2 - yx + 160x = 0$$

$$-x^2y - y^3 + 2500y = 0$$

$$\begin{bmatrix} -8x - y + 160 & -x \\ -2xy & -x^2 - 3y^2 + 2500 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 79300 \end{bmatrix} = (0,0)$$

Para (40,0)

$$\begin{bmatrix} -320 & -40 \\ 0 & 900 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -320-\lambda & -40 \\ 0 & 900-\lambda \end{bmatrix} = (-320-\lambda)(900-\lambda)$$

$$\lambda_1 = -320$$

$$\lambda_2 = 0$$

$$\lambda_2 = 900$$

∴ Punto silla

Para (50,0)

$$\begin{bmatrix} -240 & -50 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = 0 \quad \text{No hay punto.}$$

Para (0,50)

$$\begin{bmatrix} 110 & -8 \\ 0 & -5000 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 110-\lambda & 0 \\ 0 & -5000-\lambda \end{bmatrix} = (110-\lambda)(-5000-\lambda) = 0$$

$$\lambda_1 = 110$$

$$\lambda_2 = -5000 \quad \text{punto silla}$$

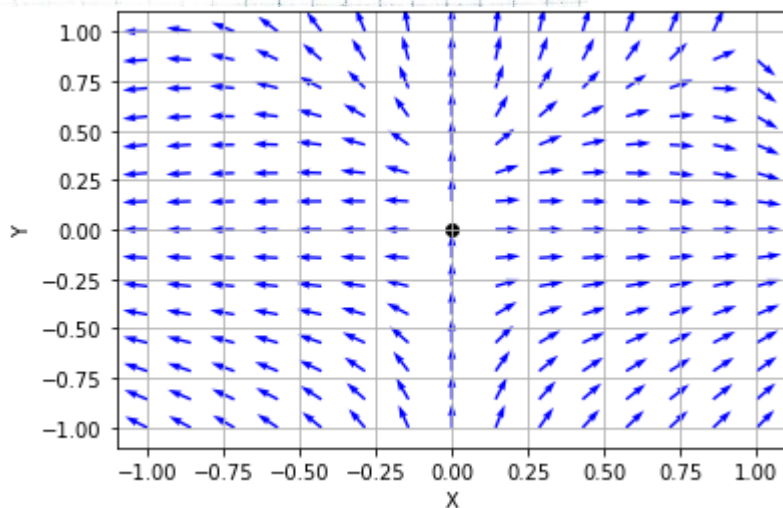
$$\textcircled{b} \quad y = c_1 e^{-320t} + c_2 e^{900t}$$

$$y = c_1 e^{110t} + c_2 e^{-5000t}$$

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x(2-x-y) & 0 = x(2-x-y) \quad \textcircled{1} \\ \frac{dy}{dt} = y(y-x^2) & 0 = y(y-x^2) \quad \textcircled{2} \end{cases}$$

$$\left. \begin{array}{l} x=0 \\ x=0 \\ x=2 \end{array} \right\} \begin{array}{l} y=0 \\ y=2 \\ y=0 \end{array} \quad \textcircled{1} \quad \left. \begin{array}{l} x=0 \\ x=0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} y=0 \\ y \neq 0 \end{array} \quad \textcircled{2} \quad \left. \begin{array}{l} 2x-x^2-yx \\ y^2-x^2y \end{array} \right\}$$

$$\begin{bmatrix} 2-2x-y & -x \\ -2xy & 2y-x^2 \end{bmatrix}$$



Para (0,2)

$$\begin{bmatrix} 2-2 & 0 \\ 0 & 4-0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} \quad \text{No el punto está en el origen}$$

Para (2,0)

$$\begin{bmatrix} 2-4 & -2 \\ 0 & -4 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} -2-\lambda & -2 \\ 0 & -4-\lambda \end{bmatrix} = (-2-\lambda)(-4-\lambda)$$

 $\lambda = -2 \quad \lambda = -4 \quad \therefore$ Es un sumidero

$$\textcircled{b} y = C_1 e^{-2t} + C_2 e^{-4t}$$

$$\textcircled{16} \frac{dx}{dt} = x(x-1) \quad 0 = x(x-1) \quad x=0 \quad x=1$$

$$\frac{dy}{dt} = y(x^2-y) \quad 0 = y(x^2-y)$$

$$x=0$$

$$0 = y(0-y)$$

$$0 = -y^2$$

$$y=0$$

$$x=0 \quad y=0$$

$$x=1$$

$$y(1-y)=0$$

$$y=1$$

$$x=1 \quad y=1$$

$$x=1 \quad 0 = y(1-y)$$

$$0 = -y^2$$

$$y=0$$

$$x=1 \quad y=0$$

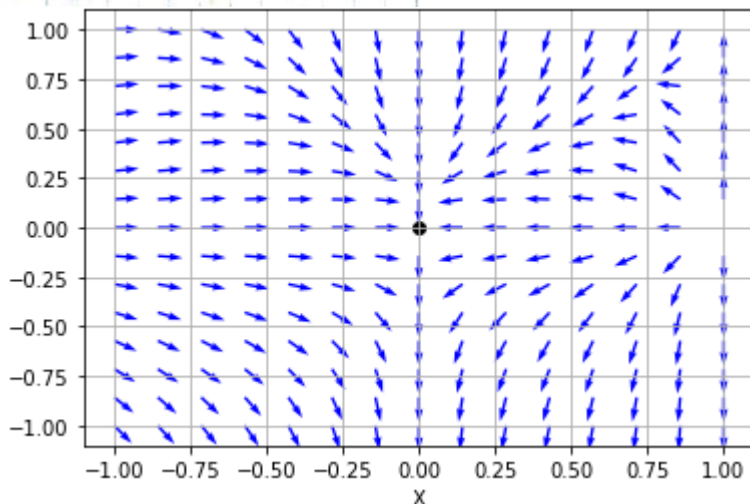
$$\begin{bmatrix} -2x-1 & 0 \\ 2xy & x^2-2y \end{bmatrix}$$

Para (1,1)

$$\begin{bmatrix} -3 & 0 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3-\lambda & 0 \\ 2 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (-3-\lambda)(-1-\lambda)$$

 $\lambda_1 = -3 \quad \lambda_2 = -1 \quad \therefore$ Es un sumidero

$k=5$ es un sistema no lineal de
entonces los puntos de equilibrio
varían el parámetro. En otros palabras
se pueda ocurrir una bifurcación. C
parámetro.



Para $(0, 2)$

$$\begin{bmatrix} 2-2 & 0 \\ 0 & 4-0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} \quad \text{No el punto está en el origen}$$

Para $(2, 0)$

$$\begin{bmatrix} 2-4 & -2 \\ 0 & -4 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} -2-\lambda & -2 \\ 0 & -4-\lambda \end{bmatrix} = (-2-\lambda)(-4-\lambda)$$

$\lambda = -2 \quad \lambda = -4 \quad \therefore$ Es un sumidero

$$(b) y = C_1 e^{-2t} + C_2 e^{-4t}$$

$$(16) \frac{dx}{dt} = x(x-1)$$

$$0 = x(x-1)$$

$$x=0 \quad x=1$$

$$\frac{dy}{dt} = y(x^2-y)$$

$$0 = y(x^2-y)$$

$$0 = y(0-y)$$

$$0 = -y^2$$

$$\boxed{y=0}$$

$$\boxed{x=0 \quad y=0}$$

$$x=1$$

$$y(1-y)=0$$

$$\boxed{x=1 \quad y=1}$$

$$y=1$$

$$x=1$$

$$0 = y(1-y)$$

$$0 = -y^2$$

$$y=0$$

$$\boxed{x=1 \quad y=0}$$

$$\begin{bmatrix} -2x-1 & 0 \\ 2xy & x^2-2y \end{bmatrix}$$

Para $(1, 1)$

$$\begin{bmatrix} -3 & 0 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3-\lambda & 0 \\ 2 & -1-\lambda \end{bmatrix} = (-3-\lambda)(-1-\lambda)$$

$\lambda_1 = -3 \quad \lambda_2 = -1 \quad \therefore$ Es un sumidero

ie = 5 es un sistema no lineal depende de un parametro entonces los puntos de equilibrio pueden cambiar cuando varia el parametro. En otras palabras, cuando este se modifica puede ocurrir una bifurcación. Considere la familia paramétrica

$$22) \begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= y - x^2 \\ \frac{dy}{dt} &= y - x - a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 0 &= y - x^2 & 0 &= y - x - a & y &= x + a \\ 0 &= y - x - a & & & & \end{aligned}$$

Reemplazamos en ②

$$0 = x + a - x^2 \quad 0 = x^2 - x - a$$

$$x = \frac{1 \pm \sqrt{1+4a}}{2}$$

$$x = \frac{1 \pm \sqrt{1+4a}}{2}$$

∴ dos puntos de equilibrio son

$$P\left(\frac{1+\sqrt{1+4a}}{2}, \frac{1+\sqrt{1+4a}}{2} + a\right)$$

$$P\left(\frac{1-\sqrt{1+4a}}{2}, \frac{1-\sqrt{1+4a}}{2} + a\right)$$

⑥ $a = -1$ es valor de bifurcación del parámetro

⑦ Si $a < -1$ entonces no hay PE, si $a = -1$ hay PE

$$24) \begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= y - x^2 + a & ① \text{ Si } y=0 & 0 &= 0 - x^2 + a \\ \frac{dy}{dt} &= y + x^2 - a & x &= \pm \sqrt{a} & P(\sqrt{a}, 0) \quad P(-\sqrt{a}, 0) \end{aligned}$$

$$\frac{dy}{dt} = y + x^2 - a$$

$$x = \pm \sqrt{a}$$

$$P(\sqrt{a}, 0) \quad P(-\sqrt{a}, 0)$$

⑧ Si $a = 0$ es un valor de bifurcación

⑨ Si $a < 0$ no hay puntos de Equilibrio, si $a > 0$ hay más puntos de Equilibrio

$$26) \begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= x(-x-y+70) \\ \frac{dy}{dt} &= y(-2x-y+a) \end{aligned}$$

$$\text{Si } x=0 \quad ②$$

$$0 = y(0 - y + a)$$

$$y=0 \quad y=a$$

$$y=70 \quad x=-70+a$$

$$P(0,0) \quad P(0,a)$$

$$\begin{aligned} 0 &= x(-x-y+70) \\ 0 &= y(-2x-y+a) & ③ \end{aligned}$$

$$\text{Si } x=-y+70$$

$$0 = y(+2y - 140 - y + a)$$

$$0 = y(y - 140 + a)$$

$$y=0 \quad y=140-a$$

$$P(70,0)$$

$$P(-70+a, 140-a)$$

28. Para las dos especies x y y del Ejercicio 27 suponga que tanto x como y se reproducen muy lentamente, y que la competencia entre ambas muy intensa.

$$\frac{dx}{dt} = f(x, y)$$

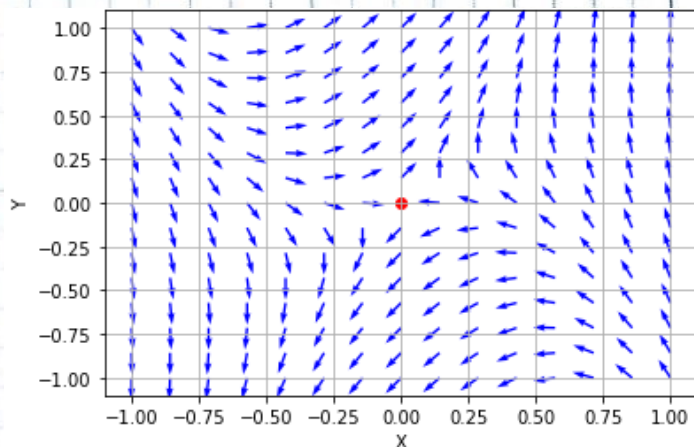
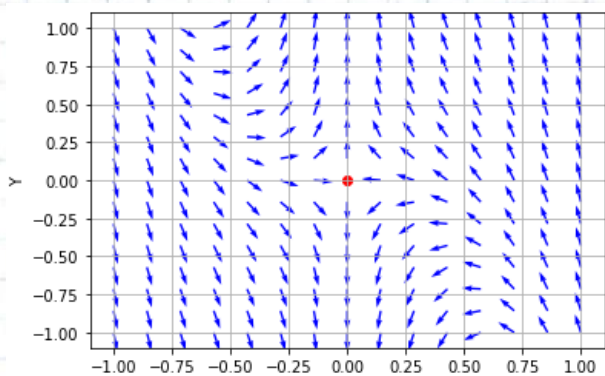
$$\frac{dy}{dt} = g(x, y)$$

a) Teniendo las condiciones se puede decir mediante se van reproduciendo con menor velocidad, ambas especies disminuyendo y en el origen ambas especies se acercan lo que llevan siendo puntos silla

b) En mi parecer, tomando las suposiciones en campo de pendientes estaría en el origen $P(0,0)$ teniendo sumidero

c) Sumidero y Punto silla

d)



30

$$\frac{dy}{dt} = h(y, z)$$

$$\frac{dz}{dt} = k(y, z)$$

a) Implica aumentar la velocidad del armamento del país y, z estando relacionados

b) $0 = \frac{dz}{dt}$ $\frac{dy}{dt} = a - b \rightarrow \frac{dy}{dt} = 0$
 Los parámetros a y b son iguales.

c) Los puntos E_g podrían ser cualquiera pero este llegaría tomar $P(0,0)$ da cual obtendríamos sumidero y atoladero.

