Así,

$$e^{At} = \begin{pmatrix} e^{at} & te^{at} \\ 0 & e^{at} \end{pmatrix}$$

Como lo ilustra el ejemplo 8.7.1, es sencillo calcular  $e^{At}$  si A es una matriz diagonal. El ejemplo 1 muestra que si  $D = \text{diag } (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$ , entonces

$$e^{Dt} = \operatorname{diag}\left(e^{\lambda_1 t}, e^{\lambda_2 t}, \dots, e^{\lambda_n t}\right)$$

En el ejemplo 8.7.2 se calculó  $e^{At}$  para la matriz A en la forma canónica de Jordan. Resulta que esto es realmente todo lo que se necesita para poder hacerla, como lo sugiere el siguiente teorema.

## Teorema 8.7.2

Sea J la forma canónica de Jordan de una matriz A y sea  $J = C^{-1}AC$ . Entonces  $A = CJC^{-1}$  y

$$e^{At} = Ce^{Jt}C^{-1} (8.7.16)$$



## Demostración

Primero se observa que

$$A^{n} = (CJC^{-1})^{n} = (CJC^{-1}) (CJC^{-1}) \cdots (CJC^{-1})$$

$$= CJ(C^{-1}C)J(C^{-1}C)J(C^{-1}C) \cdots (C^{-1}C)JC^{-1}$$

$$= CJt^{n}C^{-1}$$

Sigue entonces que

$$(At)^n = C(Jt)^n C^{-1}$$
 (8.7.17)

Así,

$$e^{At} = I + (At) + \frac{(At)^2}{2!} + \dots = CIC^{-1} + C(Jt)^n C^{-1} + C\frac{(Jt)}{2!} C^{-1} + \dots$$
$$= C \left[ I + (Jt) + \frac{(Jt)^2}{2!} + \dots \right] C^{-1} = Ce^{Jt} C^{-1}$$

El teorema 8.7.2 dice que para calcular  $e^{At}$  en realidad sólo se necesita calcular  $e^{Jt}$ . Cuando J es diagonal (como ocurre con frecuencia), entonces se sabe cómo calcular  $e^{Jt}$ . Si A es una matriz de

$$2 \times 2$$
 que no es diagonalizable, entonces  $J = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$  y  $e^{It} = \begin{pmatrix} e^{\lambda t} & te^{\lambda t} \\ 0 & e^{\lambda t} \end{pmatrix}$  como se calculó en el teo-

rema 8.7.2. De hecho, no es difícil calcular  $e^{Jt}$  cuando J es una matriz de Jordan. Primero es necesario calcular  $e^{Bt}$  para una matriz de bloques B de Jordan. Un método para llevarla a cabo se da en los problemas 8.7.23 al 8.7.25.

A continuación se aplicarán los cálculos a un modelo biológico sencillo de crecimiento de población. Suponga que en un ecosistema existen dos especies que interactúan:  $S_1$  y  $S_2$ . Se denotan las