

1

Considere la siguiente ecuación en diferencias de segundo orden

$$x_{t+2} - x_{t+1} + \frac{1}{4}x_t = t.$$

- (a) (5 puntos) Halle la solución general.  
(b) (5 puntos) Halle una solución de la ecuación anterior que verifique

$$x_0 = 1, \quad x_1 = 0.$$

---

**Solución:**

- (a) La ecuación característica es  $x^2 - x + \frac{1}{4} = 0$ , que admite únicamente la raíz  $\frac{1}{2}$ . La solución general de la ecuación homogénea es  $x_t = C_1 2^{-t} + C_2 2^{-t}t$ . Ahora buscamos una solución particular de la forma  $y_t = At + B$ . Sustituyendo esta expresión en la ecuación, obtenemos  $A = 4$  y  $B = -16$ . Luego, la solución general es

$$x_t = C_1 2^{-t} + C_2 2^{-t}t + 4t - 16.$$

- (b) Del sistema de ecuaciones  $C_1 - 16 = 1 = x_0$ ,  $\frac{1}{2}C_1 + \frac{1}{2}C_2 - 12 = 0 = x_1$  obtenemos  $C_1 = 17$  y  $C_2 = 7$ .

2

Se considera la matriz

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & b \\ -3 & -1 & 3 \\ b & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

donde  $b \in \mathbb{R}$ .

- (a) (5 puntos) ¿Para qué valores del parámetro  $b$  es la matriz  $A$  diagonalizable?
- (b) (5 puntos) Calcule los valores y vectores propios de  $A$  **para el caso**  $b = \frac{1}{2}$ . Escriba la forma diagonal de  $A$  y la matriz  $P$ .
- 

**Solución:**

- (a)
- (b) El polinomio característico es  $-(1 + \lambda)(\lambda^2 - b^2)$ . Por tanto, los autovalores son  $\lambda_1 = -1$ ,  $\lambda_2 = b$ , y  $\lambda_3 = -b$ .
- $b \neq 0$ ,  $b \neq 1$  y  $b \neq -1$ .  $A$  es diagonalizable, dado que tiene tres autovalores distintos.
  - $b = 0$ ; los autovalores son 0, doble y  $-1$ , simple.
  - $b = 1$ ; los autovalores son  $-1$ , doble y 1, simple.
  - $b = -1$ ; doble y  $-1$ , doble y 1, simple.

En el segundo caso ( $b = 0$ ),  $\text{rank}(A - 0I_3) = \text{rank} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 1$ .  $A$  es diagonalizable.

En el tercer caso ( $b = 1$ ),  $\text{rank}(A - (-1)I_3) = \text{rank} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 2$ .  $A$  no es diagonalizable.

En el cuarto caso ( $b = -1$ ),  $\text{rank}(A - (-1)I_3) = \text{rank} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -3 & 0 & 3 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 1$ .  $A$  es diagonalizable.

- (c) Cuando  $b = \frac{1}{2}$ , los autovalores son  $-1$  y  $\pm\frac{1}{2}$ , luego  $A$  es diagonalizable y es fácil obtener los autoespacios:

$$S(-1) = \langle (0, 1, 0) \rangle, \quad S\left(\frac{1}{2}\right) = \langle (1, 0, 1) \rangle, \quad S\left(-\frac{1}{2}\right) = \langle (-1, 12, 1) \rangle.$$

Luego

$$D = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}, \quad P = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 12 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

3

Considere el siguiente sistema de ecuaciones en diferencias,

$$\begin{aligned}x_{t+1} &= \frac{z_t}{2} + 3 \\y_{t+1} &= -3x_t - y_t + 3z_t + 2 \\z_{t+1} &= \frac{x_t}{2} + 3.\end{aligned}$$

Observe que la matriz del sistema es la matriz  $A$  del Problema 2 cuando  $b = \frac{1}{2}$  (luego  $A$  es diagonalizable).

- (a) (5 puntos) Compute el punto de equilibrio y estudie su estabilidad.  
 (b) (5 puntos) Encuentre la solución general del sistema de ecuaciones en diferencias anterior.
- 

**Solución:**

La matriz asociada al sistema de ecuaciones en diferencias es la matriz  $A$  del Problema 2 con  $b = \frac{1}{2}$ , luego es una matriz diagonalizable.

- (a) El punto de equilibrio satisface:

$$\begin{aligned}x &= \frac{z}{2} + 3 \\y &= -3x - y + 3z + 2 \\z &= \frac{1}{2}x + 3,\end{aligned}$$

cuya solución es  $(6, 1, 6)$ . Hemos probado en el Problema 2 que los autovalores de la matriz son  $-1$ ,  $\frac{1}{2}$  y  $-\frac{1}{2}$ . Dado que no todos los autovalores son menores que la unidad en valor absoluto, el sistema no es asintóticamente estable.

- (b) El sistema es diagonalizable y la solución está dada por

$$X_t = C_1 \lambda_1^t \mathbf{v}_1 + C_2 \lambda_2^t \mathbf{v}_2 + C_3 \lambda_3^t \mathbf{v}_3 + X^0,$$

donde  $X = (x, y, z)'$ ,  $C_1, C_2, C_3$  son constantes,  $\lambda_i$  son valores propios,  $\mathbf{v}_i$  son los vectores propios correspondientes, para  $i = 1, 2, 3$ , y  $X^0$  es el equilibrio. En el caso que nos ocupa, donde  $\lambda_1 = -1$ ,  $\lambda_2 = \frac{1}{2}$  y  $\lambda_3 = -\frac{1}{2}$ , la solución general es

$$X_t = C_1 (-1)^t (0, 1, 0)' + C_2 \frac{1}{2^t} (1, 0, 1)' + C_3 \left(-\frac{1}{2}\right)^t (-1, 12, 1)' + (6, 1, 6)'.$$

(la prima denota vector columna).

4

Considere la siguiente ecuación diferencial

$$x(x-t) dt + \left( 3xt - t^2 + \frac{1}{x^2} \right) dx = 0.$$

- (a) (5 puntos) Encuentre la solución general.  
 (b) (5 puntos) Encuentre la solución que cumple la condición  $x(0) = e^2$ .
- 

**Solución:**

- (a) La EDO  $P(t, x) dt + Q(t, x) dx = 0$  no es exacta, dado que

$$P_x = 2x - t \neq 3x - 2t = Q_t.$$

Un factor integrante independiente de  $t$  es  $\mu(x) = e^{\int \frac{Q_t - P_x}{P} dx}$ , dado que

$$\frac{Q_t - P_x}{P} = \frac{3x - 2t - (2x - t)}{x(x-t)} = \frac{x-t}{x(x-t)} = \frac{1}{x}$$

es independiente de  $t$ . Luego,  $\mu(x) = x$  convierte a la ecuación en exacta. Sea

$$x^2(x-t) dt + \left( 3x^2t - xt^2 + \frac{1}{x} \right) dx = 0$$

la nueva EDO. Una función potencial es  $V(t, x) = \int x^2(x-t) dt = x^3t - \frac{x^2t^2}{2} + g(x)$ ; para hallar  $g$ , utilizamos que  $V_x = 3x^2t - xt^2 + \frac{1}{x}$  para obtener la identidad

$$3x^2t - xt^2 + g'(x) = 3x^2t - xt^2 + \frac{1}{x}.$$

Luego  $g(x) = \ln x$ . La solución general es

$$x^3t - \frac{x^2t^2}{2} + \ln x = C, \quad C \text{ constant.}$$

- (b)  $x^3t - \frac{x^2t^2}{2} + \ln x = 2$

5

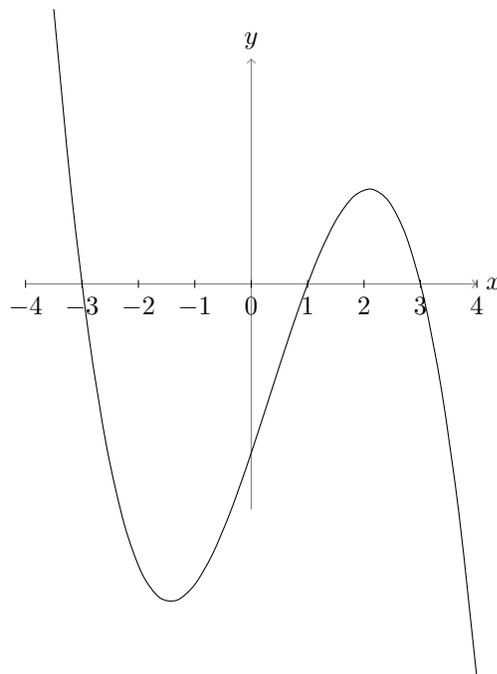
Considere la ecuación diferencial

$$x' = \left(1 + \frac{x}{3}\right)(1 - x)(x - 3)$$

- (a) (5 puntos) Encuentre los puntos de equilibrio, dibuje el diagrama de fases de la ecuación diferencial y estudie la estabilidad de sus puntos de equilibrio.
- (b) (5 puntos) Dibuje la gráfica de la solución  $x(t)$  de la ecuación diferencial anterior que cumple  $x(0) = 2$  y encuentre los límites  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)$  y  $\lim_{t \rightarrow -\infty} x(t)$ .
- 

**Solución:**

- (a) Los puntos de equilibrio son  $-3$ ,  $1$  y  $3$ .



Claramente,  $-3$  es no estable,  $0$  es l.a.e. y  $3$  es no estable.

- (b)  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 1$  y  $\lim_{t \rightarrow -\infty} x(t) = 3$ .

6

Considere la ecuación diferencial

$$x'' + 3x' + 2x = e^{-t}.$$

- (a) (5 puntos) Halle la solución general.  
(b) (5 puntos) Calcule  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)$  para cualquiera de las soluciones  $x(t)$  halladas en el apartado (a) anterior.
- 

**Solución:**

(a)

$$x(t) = C_1 e^{-t} + C_2 e^{-2t} + t e^{-t}.$$

- (b) Los términos  $e^{-t}$  y  $e^{-2t}$  tienden a 0. El término  $t e^{-t} = \frac{t}{e^t}$  converge al mismo límite que  $\frac{1}{e^t}$  por la regla de l'Hopital. Luego todas las soluciones tienden a cero a medida que  $t$  tiende a infinito.