

1

Se considera un mercado con un sólo bien en el que en cada instante de tiempo t la demanda es $D_t = 100 - P_t$ y la oferta es $S_t = P_{t-2}$, donde P_{t-2} y P_t son los precios en los instantes de tiempo $t-2$ y t , respectivamente.

- (a) (5 puntos) Encuentra la ecuación en diferencias lineal y de orden 2 que satisfacen los precios de equilibrio.
Nota: Los precios de equilibrio satisfacen $D_t = S_t$ para todo t .
- (b) (5 puntos) Halla la solución general de la ecuación en diferencias del apartado anterior (a).
- (c) (5 puntos) Halla la solución de la ecuación en diferencias del apartado (a) anterior que satisface las condiciones iniciales $P_0 = 40$, $P_1 = 20$.
- (d) (5 puntos) Determina el precio de equilibrio máximo y el precio de equilibrio mínimo.

Solución:

- (a) $D_t = S_t$ es equivalente a $P_t + P_{t-2} = 100$.
- (b) La ecuación característica es $r^2 + 1 = 0$, con soluciones complejas $\pm i$. Por tanto, la solución general de la ecuación homogénea es $C_1 \cos(\frac{\pi}{2}t) + C_2 \sin(\frac{\pi}{2}t)$. Por otra parte, existe una solución particular constante, que debe cumplir $A + A = 100$, luego $A = 50$. La solución general de la ecuación completa del apartado (a) es

$$P_t = C_1 \cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) + C_2 \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) + 50.$$

- (c) Debemos resolver las ecuaciones

$$40 = C_1 \cos 0 + C_2 \sin 0 + 50 = C_1 + 50,$$

$$20 = C_1 \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + C_2 \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) + 50 = C_2 + 50,$$

luego $C_1 = -10$ y $C_2 = -30$. En consecuencia, la solución que cumple las condiciones iniciales es

$$P_t = -10 \cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) - 30 \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) + 50.$$

- (d) Notar que

$$\cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 1, \text{ y } \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 0, \text{ para todo } t = 0, 4, 8, 12, \dots,$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 0, \text{ y } \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 1, \text{ para todo } t = 1, 5, 9, 13, \dots,$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) = -1, \text{ y } \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 0, \text{ para todo } t = 2, 6, 10, 14, \dots,$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{2}t\right) = 0, \text{ y } \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right) = -1, \text{ para todo } t = 3, 7, 11, 15, \dots,$$

Por tanto

$$P_t = 40, \text{ para todo } t = 0, 4, 8, 12, \dots,$$

$$P_t = 20, \text{ para todo } t = 1, 5, 9, 13, \dots,$$

$$P_t = 60, \text{ para todo } t = 2, 6, 10, 14, \dots,$$

$$P_t = 80, \text{ para todo } t = 3, 7, 11, 15, \dots$$

La solución es un ciclo de orden 4. El precio máximo es 80 y el precio mínimo es 20.

2

Se considera el siguiente sistema lineal de ecuaciones en diferencias

$$\begin{pmatrix} x_{t+1} \\ y_{t+1} \\ z_{t+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} & -1 \\ -\frac{1}{2} & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_t \\ y_t \\ z_t \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- (a) (5 puntos) Encontrar el punto de equilibrio y clasificarlo (inestable, estable, localmente asintóticamente estable o globalmente asintóticamente estable).
- (b) (5 puntos) Hallar la solución general del sistema.
- (c) (5 puntos) Hallar la solución del sistema que cumple las condiciones iniciales $x_0 = 0$, $y_0 = 8$ y $z_0 = 2$.

Solución:

- (a) El punto de equilibrio es una solución constante del sistema, luego satisface

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

De la tercera ecuación se obtiene $x^0 = 2$ y sustituyendo este valor en la segunda, $z^0 = 2$. Finalmente, de la segunda ecuación tenemos $y^0 = 6$. Luego el punto de equilibrio es $(2, 6, 2)$.

La estabilidad del punto de equilibrio se estudia conociendo los valores propios de la matriz de coeficientes del sistema

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} & -1 \\ -\frac{1}{2} & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

El polinomio característico es $p_A(\lambda) = (\lambda - \frac{1}{2})(-(1 + \lambda)(1 - \lambda) + \frac{3}{4})$. El segundo de los factores es $\lambda^2 - 1 + \frac{3}{4} = \lambda^2 - \frac{1}{4}$. Luego, los valores propios de A son $\frac{1}{2}$, doble, y $-\frac{1}{2}$, simple. Ambos son menores que 1 en valor absoluto, luego el punto de equilibrio es globalmente asintóticamente estable.

- (b) Veamos que la matriz A definida en el apartado anterior es diagonalizable. Para ello hallamos el rango de la matriz $A - \lambda I_3$ cuando $\lambda = \frac{1}{2}$. La matriz $A - \frac{1}{2}I_3$ es

$$\begin{pmatrix} -\frac{3}{2} & 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & 0 & -1 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix},$$

que tiene rango 1. Luego hay dos vectores propios independientes asociados al valor propio doble $\lambda = \frac{1}{2}$ y, por tanto, la matriz A es diagonalizable. Calculemos ahora los vectores propios.

El subespacio propio $S(\frac{1}{2})$ se obtiene al resolver

$$\begin{pmatrix} -\frac{3}{2} & 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & 0 & -1 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Claramente, $(x, y, z) = x(1, 0, 1) + y(0, 1, 0)$ son todas las soluciones, luego tomamos como representantes los vectores $(1, 0, 1)$ y $(0, 1, 0)$.

El subespacio propio $S(-\frac{1}{2})$ se obtiene al resolver

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & 1 & -1 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{3}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

(La matriz es $A - (-\frac{1}{2})I_3$). Se obtiene $x = 3z$ y entonces $y = -2z$, luego las soluciones son de la forma $(3z, -2z, z) = z(3, -2, 1)$, por lo que podemos tomar como representante al vector $(3, -2, 1)$. Podemos pues escribir la solución general del sistema:

$$\begin{pmatrix} x_t \\ y_t \\ z_t \end{pmatrix} = C_1 \left(\frac{1}{2}\right)^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 \left(\frac{1}{2}\right)^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + C_3 \left(-\frac{1}{2}\right)^t \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

- (c) Imponemos que se cumplan las condiciones iniciales, lo cual determinará el valor de las constantes C_1 , C_2 y C_3 . Seleccionamos $t = 0$ en la solución general hallada en el apartado anterior y utilizamos los valores de x_0 , y_0 y z_0 dados en el enunciado para obtener el sistema:

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix} = C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + C_3 \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Resolviendo, se obtiene $C_1 = 1$, $C_2 = 0$ y $C_3 = -1$. Luego, la solución requerida es:

$$\begin{pmatrix} x_t \\ y_t \\ z_t \end{pmatrix} = \left(\frac{1}{2}\right)^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \left(-\frac{1}{2}\right)^t \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad t = 0, 1, 2, \dots$$

3

Responda las siguientes cuestiones.

- (a) (5 puntos) Encontrar la solución general de la EDO

$$(t+1)x' + x = t(t+1).$$

- (b) (5 puntos) Encontrar la solución de la EDO

$$(t+1)x' + x = t(t+1)$$

que satisfice $x(0) = x(1)$.

Solución:

- (a) Escribimos primero la ODE en la forma $x' + \frac{x}{t+1} = t$. Uno de los métodos de solución de las EDOs lineales explicados en clase consiste en calcular

$$\mu(t) = e^{\int \frac{1}{t+1} dt} = t+1$$

y multiplicar la EDO por $\mu(t)$, transformándola en

$$\left(x' + \frac{x}{t+1}\right)(t+1) = t(t+1) \Rightarrow (x(t+1))' = t(t+1) \Rightarrow x(t+1) = \int t(t+1) dt.$$

Luego, tras resolver la integral y despejar, la solución general es

$$x(t) = \frac{C}{t+1} + \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2}.$$

- (b) Usando la solución general hallada en el apartado anterior, $x(0) = x(1)$ significa

$$\frac{C}{t+1} + \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2} \Big|_{t=0} = \frac{C}{t+1} + \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2} \Big|_{t=1},$$

es decir, $C = \frac{C}{2} + \frac{1}{6} + \frac{1}{4}$, luego $C = \frac{5}{6}$. La solución buscada es

$$x(t) = \frac{5}{6(t+1)} + \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2}.$$

4

Halle la solución general de la EDO

$$x'' - x' = e^{at},$$

donde $a \in \mathbb{R}$, en los siguientes casos:

- (a) (5 puntos) Cuando $a = 0$.
- (b) (5 puntos) Cuando $a = 1$.
- (c) (5 puntos) Cuando $a \neq 0$ y $a \neq 1$.

Solución:

La ecuación homogénea tiene solución general $C_1 + C_2e^t$.

- (a) Cuando $a = 0$, la ecuación es $x'' - x' = 1$. Dado que las constantes son solución de la EDO homogénea, una particular de la EDO completa será de la forma $x_p(t) = At$. El coeficiente A lo hallamos de $1 = x_p'' - x_p' = -A$, luego $A = -1$. La solución general de la completa es

$$C_1 + C_2e^t - t.$$

- (b) Cuando $a = 1$, la ecuación es $x'' - x' = e^t$. Dado que e^t es solución de la EDO homogénea, una particular de la EDO completa será de la forma $x_p(t) = Ate^t$. Calculamos

$$\begin{aligned} x_p' &= A(t+1)e^t \\ x_p'' &= A(t+2)e^t. \end{aligned}$$

Al imponer que x_p sea solución, tenemos la ecuación

$$e^t = x_p'' - x_p' = A(t+2)e^t - A(t+1)e^t,$$

que se cumple para todo t si $A = 1$. La solución general de la EDO completa es

$$C_1 + C_2e^t + te^t.$$

- (c) Cuando a no es 0 ni 1, la ecuación es $x'' - x' = e^{at}$, donde e^{at} no es solución de la EDO homogénea. Una solución particular de la EDO completa será de la forma $x_p(t) = Ae^{at}$. Calculamos

$$\begin{aligned} x_p' &= aAe^{at} \\ x_p'' &= a^2Ae^{at}. \end{aligned}$$

Al imponer que x_p sea solución, tenemos la ecuación

$$e^{at} = x_p'' - x_p' = a^2Ae^{at} - aAe^{at},$$

De donde se deduce que $A = 1/(a^2 - a)$. La solución general de la EDO completa es

$$C_1 + C_2e^t + \frac{1}{a^2 - a}e^{at}.$$

5

Se considera el siguiente sistema lineal de ecuaciones diferenciales

$$\begin{cases} x' = -2x - y \\ y' = x - 2y \end{cases}$$

Encuentra y clasifica el punto de equilibrio. Esboza el diagrama de fases.

Solución:

El punto de equilibrio es $(0,0)$. El polinomio característico de la matriz del sistema, $A = \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$, es $p_A(\lambda) = (2 + \lambda)^2 + 1$, cuyas raíces cumplen $2 + \lambda = \pm\sqrt{-1} = \pm i$, luego las raíces son $-2 + i$ y $-2 - i$, ambas con parte real negativa. En consecuencia, el punto de equilibrio es globalmente asintóticamente estable y es una espiral atractiva.

