

Soluciones del examen de feb05 de Ecuaciones Diferenciales I (C)

1. Hallar la solución del sistema $\begin{cases} x' = y & x(0) = 1 \\ y' = 4x + z & y(0) = 1 \\ z' = -z + 4e^{-2t} & z(0) = -4 \end{cases}$, y estudiar su estabilidad.

3ª desacoplada: $z' = -z + 4e^{-2t}$, $z_p = Ae^{-2t} \rightarrow -2A = -A + 4 \rightarrow \begin{cases} z = Ce^{-t} - 4e^{-2t} \\ z(0) = -4 \end{cases} \rightarrow \boxed{z = -4e^{-2t}}$

$\begin{cases} x' = y \\ y' = 4x - 4e^{-2t} \end{cases}$, $x'' - 4x = -4e^{-2t}$, $x = c_1e^{2t} + c_2e^{-2t} + x_p$, $x_p = Ate^{-2t}$, $x'_p = A(1-2t)e^{-2t}$, $x''_p = A(4t-4)e^{-2t} \rightarrow A = 1$

$x = c_1e^{2t} + c_2e^{-2t} + te^{-2t}$, $\begin{cases} x(0) = c_1 + c_2 = 1 \\ x'(0) = 2c_1 - 2c_2 = -1 \end{cases} \rightarrow \boxed{x = (1+t)e^{-2t}} \rightarrow y = x' = \boxed{(-1-2t)e^{-2t}}$.

Laplace: $\begin{cases} sX - 1 = Y \\ sY + 1 = 4X + Z \\ sZ + 4 = -Z + \frac{4}{s+2} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \downarrow \\ s^2X - s + 1 = 4X - \frac{4}{s+2}, (s+2)(s-2)X = \frac{s^2+s-6}{s+2} = \frac{(s+2)(s-3)}{s+2}, \\ Z = \frac{-4s-4}{(s-2)(s+3)} = -\frac{4}{s+2} \uparrow \rightarrow z = -4e^{-2t} \end{cases}$

$X = \frac{s+3}{(s+2)^2} = \frac{1}{s+2} + \frac{1}{(s+2)^2} \rightarrow x = (1+t)e^{-2t}$, $y = x' \uparrow$

Matrices 3x3: (lo más largo) $\begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 4 & -\lambda & 0 \\ 1 & 0 & -1-\lambda \end{vmatrix} = -(\lambda+1)(\lambda^2-4) = 0$, $\lambda = -1, -2, 2 \rightarrow \mathbf{P} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$,

$\mathbf{P}^{-1} = \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 6 & -3 & 3 \\ 6 & 3 & 1 \end{pmatrix}$, $e^{\mathbf{J}t} = \begin{pmatrix} e^{-t} & 0 & 0 \\ 0 & e^{-2t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{2t} \end{pmatrix}$, $\mathbf{x} = \frac{1}{12} \mathbf{P} \begin{pmatrix} -16e^{-t} \\ -3e^{-2t} \\ -e^{2t} \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \mathbf{P} \int_0^t \begin{pmatrix} 4e^{t-s} \\ 3e^{-2t} \\ e^{2t-4s} \end{pmatrix} ds = \boxed{e^{-2t} \begin{pmatrix} 1+t \\ -1-2t \\ -4 \end{pmatrix}}$

Como $\exists \lambda = 2$ (con $\text{Re} \lambda > 0$), todas las soluciones del sistema y esta en particular son **inestables**. (Que la solución calculada $\mathbf{x}(t) \rightarrow \mathbf{0}$ cuando $t \rightarrow \infty$ no tiene nada que ver).

4. Sea $t^2(1+t)x'' + t(3+2t)x' + x = 0$.

- a) Hallar, trabajando por series en $t=0$, una solución no trivial que no contenga el $\ln t$.
 b) Probar que todas sus soluciones están acotadas cuando $t \rightarrow \infty$.

a] $t=0$ singular regular con $r(r-1)+3r+1=0$, $r = -1$ doble. Sin $\ln t$ tenemos $x_1 = \sum_{n=0}^{\infty} c_n t^{k-1} \rightarrow$

$$\sum_{k=0}^{\infty} [(k-1)(k-2)c_k t^{k-1} + (k-1)(k-2)c_k t^k + 3(k-1)c_k t^{k-1} + 2(k-1)c_k t^k + c_k t^{k-1}] = 0 \rightarrow$$

$$t^{-1}: c_0 - 3c_0 + c_0 = 0 \rightarrow c_0 \text{ indeterminado}; \quad t^0: 2c_0 - 2c_0 + c_1 = 0, \quad c_1 = 0;$$

$$k^2 c_k + (k-1)(k-2)c_{k-1} = 0, \quad c_k \text{ en función del anterior} \rightarrow \boxed{x_1 = \frac{1}{t}}.$$

b] $-\int \frac{3+2t}{t(1+t)} dt = \int \left[\frac{1}{t+1} - \frac{3}{t} \right] dt \rightarrow x_2 = \frac{1}{t} \int \frac{t+1}{t} dt = 1 + \frac{\ln t}{t}$. x_1 y x_2 acotadas cuando $t \rightarrow \infty$.

(Calculando la x_2 de Frobenius llegaríamos, con más trabajo, a esa misma solución).

Para responder a b] no se necesita la solución, basta estudiar el punto del infinito:

$$t = \frac{1}{s} \rightarrow (1 + \frac{1}{s})(s^2 \ddot{x} + 2s \dot{x}) + (3 + \frac{2}{s})(-s \dot{x}) + x = 0 \rightarrow s(1+s) \ddot{x} - s \dot{x} + x = 0,$$

$s=0$ es singular regular con $r=1, 0 \rightarrow x_1 = s \sum \cdot$ y $x_2 = \sum \cdot + dx_1 \ln s$

ambas acotadas cuando $s \rightarrow 0^+$ ($t \rightarrow \infty$), pues $s \ln s \rightarrow 0$ cuando $s \rightarrow 0^+$.

2. Resolver $x'' + x = 2(\cos t)^{-3}$ con $x(0)=0, x'(0)=0$.

$$\lambda^2 + 1 = 0, \lambda = \pm i \rightarrow x = c_1 \cos t + c_2 \sin t + x_p.$$

$$|W|(t) = \begin{vmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{vmatrix} = 1 \rightarrow x_p = s \int \frac{2}{c^2} - c \int \frac{s}{c^3} = \frac{2s^2}{c} - \frac{c}{c^2} = \frac{1}{\cos t} - 2 \cos t$$

$$\rightarrow x = c_1 \cos t + c_2 \sin t + \frac{1}{\cos t} \rightarrow \begin{cases} x(0) = c_1 + 1 = 0 \\ x'(0) = c_2 = 0 \end{cases} \rightarrow \boxed{x = \frac{1}{\cos t} - \cos t = \frac{\sin^2 t}{\cos t}}$$

3a. Sea la ecuación [e] $(1+x^3y) + (x^4+x^3y)\frac{dy}{dx} = 0$. a) Hallar la solución general de [e] sabiendo que tiene un factor integrante que sólo depende de x . b) Precisar cuántas soluciones de [e] cumplen $y(1)=1$ y dar su expresión lo más simplificada posible.

a) $(1+x^3y)g(x) + (x^4+x^3y)g(x)\frac{dy}{dx}$ es exacta si $x^3f(x) = (4x^3+3x^2y)g(x) + (x^4+x^3y)g'(x)$

es decir, si $g'(x) = \frac{-3x^3-3x^2y}{x^4+x^3y}g(x) = -\frac{3}{x}g(x) \rightarrow g(x) = e^{-\int(3/x)dx} = \frac{1}{x^3}$ factor integrante.

$$\frac{1}{x^3} + y + (x+y)\frac{dy}{dx} \text{ exacta} \rightarrow \begin{cases} H = -\frac{1}{2x^2} + xy + p(y) \\ H = xy + \frac{y^2}{2} + q(x) \end{cases} \rightarrow H = \boxed{y^2 + 2xy - \frac{1}{x^2} = C} \text{ solución general.}$$

b) Solución única, pues $f \equiv \frac{-1-x^3y}{x^4+x^3y}$ y f_y continuas en entorno de $(1,1)$. La calculamos:

$$y(1)=1 \rightarrow 1+2-1=2=C \rightarrow y = -x \pm \sqrt{x^2+2+x^{-2}} = -x \pm (x + \frac{1}{x}) \rightarrow \boxed{y = \frac{1}{x}} \text{ (} y = -2x - \frac{1}{x} \text{ no lo cumple)}$$

3b. Dibujar el mapa de fases de [S] $\begin{cases} x' = x^4 + x^3y \\ y' = -1 - x^3y \end{cases}$. (Utilizar los cálculos realizados en 3a.).

Puntos críticos: $x^3(x+y)=0 \rightarrow x=0, -1=0$ imposible, ó

$$y = -x, x^4 = 1 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}. \text{ AL: } \begin{pmatrix} 4x^3+3x^2y & x^3 \\ -3x^2y & -x^3 \end{pmatrix}.$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} : \pm 2 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ y } \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} : \pm 2 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ambos puntos son sillas (del lineal y del no lineal).

Vertical: $y = -x, y = 0$

Horizontal: $y = -1/x^3$. Algunos valores del campo:

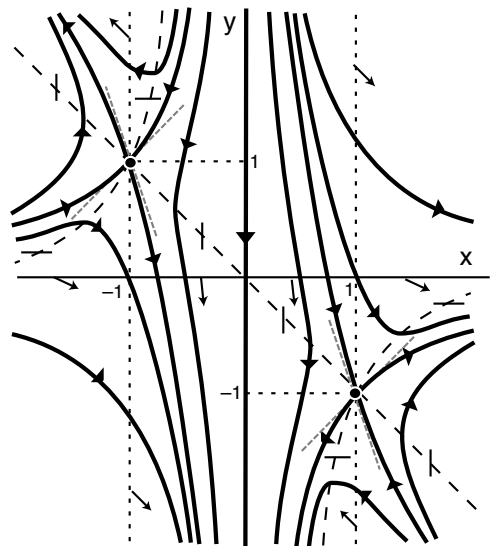
$$\mathbf{v}(x,0) = \begin{pmatrix} x^4 \\ -1 \end{pmatrix}, \mathbf{v}(\pm 1, y) = (1 \pm y) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

En 3a hemos hallado la expresión de las órbitas.

Las separatrices son las curvas que pasan por $(1, -1)$ y $(-1, 1)$. Para ambos es $C = -2 \rightarrow$

$$y = -x \pm \sqrt{x^2 - 2 + x^{-2}} = -x \pm (x - \frac{1}{x}) = -\frac{1}{x}, -2x + \frac{1}{x}.$$

Y tenemos además las otras dos curvas halladas en 3a.



Soluciones del examen de sept05 de Ecuaciones Diferenciales I (C)

1. Sea la ecuación $y' = \frac{1-2ty^3}{3t^2y^2}$.

a) Hallar su solución general por dos caminos diferentes.

b) Precisar cuántas soluciones cumplen $y(1) = 1$ y escribirlas explícitamente.

a) Bernouilli: $3y^2y' = -\frac{2}{t}y^3 + \frac{1}{t^2} \xrightarrow{z=y^3} z' = -\frac{2z}{t} + \frac{1}{t^2} \rightarrow z = \frac{C}{t^2} + \frac{1}{t^2} \int \frac{t^2}{t^2} \rightarrow y = \left[\frac{C+t}{t^2} \right]^{1/3}$;

Exacta: $2ty^3 - 1 + 3t^2y^2y' = 0, M_y = N_t = 6ty^2, U = t^2y^3 - t + p(y) \rightarrow t^2y^3 - t = C \uparrow$.
 $U = t^2y^3 + q(t)$

b) Como f y f_y son continuas en un entorno de $(1, 1)$, hay solución única con ese dato.

Imponiéndolo en la solución recuadrada: $1 = [C+1]^{1/3} \rightarrow C = 0 \rightarrow y = \frac{1}{t^{1/3}}$.

[Si se impone en la solución implícita de la exacta, se tiene: $C = 0 \rightarrow t = 0$ ó $ty^3 - 1 = 0$; la primera es curva integral que ni es solución ni pasa por $(1, 1)$, y la segunda es la de arriba].

2. Sea $x^{IV} + 4x''' + cx'' + 4x' + x = 16e^t$.

a) Discutir su estabilidad según los valores de la constante c .

b) Para $c=6$, hallar la solución que satisface $x(0) = x''(0) = 0, x'(0) = x'''(0) = 2$.

c) Hallar **una** solución de la ecuación para cada uno de los valores de c .

a) $P(\lambda) = \lambda^4 + 4\lambda^3 + c\lambda^2 + 4\lambda + 1$ es el polinomio característico.

Del signo de los coeficientes deducimos que $\begin{matrix} \text{si } c < 0 \text{ es I} \\ \text{si } c \leq 0 \text{ no es AE} \end{matrix}$ [y si $c > 0$ no sabemos nada].

$B = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & c & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 4 & c \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow 4 > 0, c > 1, c > 2, 1 > 0 \rightarrow \boxed{\text{AE} \Leftrightarrow c > 2}, \boxed{c < 2 \Rightarrow \text{I}}$.

Si $\boxed{c=2}$, $\lambda = \pm qi \rightarrow \begin{matrix} q^4 - 2q^2 + 1 = 0 \\ 4q(1 - q^2) = 0 \end{matrix} \rightarrow \lambda = \pm i \rightarrow P(\lambda) = (\lambda^2 + 1)(\lambda^2 + 4\lambda + 1)$
 $\rightarrow \lambda = \pm i$ simples y $\lambda = -2 \pm \sqrt{3}$ con $\text{Re}\lambda < 0 \Rightarrow \boxed{\text{EnoA}}$

b) $\lambda^4 + 4\lambda^3 + 6\lambda^2 + 4\lambda + 1 = (\lambda + 1)^4; x_p = Ae^t, 16A = 16 \rightarrow$

$x = (c_1 + c_2t + c_3t^2 + c_4t^3)e^{-t} + e^t \xrightarrow{d.i.} \dots \dots \dots \boxed{x = e^t - e^{-t}}$.

O Laplace: $s^4X - 2s^2 - 2 + 4s^3X - 8s + 6s^2X - 12 + 4sX + X = \frac{16}{s-1}$,

$(s+1)^4X = 2s^2 + 8s + 14 + \frac{16}{s-1} = \frac{2(s+1)^3}{s-1} \rightarrow X = \frac{2}{(s+1)(s-1)} = \frac{1}{s-1} - \frac{1}{s+1} \uparrow$

c) $\lambda = 1$ es autovalor si $10 + c = 0 \Rightarrow x_p = Ae^t, (10+c)A = 16 \rightarrow \boxed{x_p = \frac{16}{10+c}e^t}$, si $c \neq -10$.

Y si $c = -10$ [$P(\lambda) = (\lambda+1)^2(\lambda^2 + 6\lambda + 1)$], $x_p = At^2e^t, x'_p = A(t^2 + 2t)e^t, x''_p = A(t^2 + 4t + 2)e^t,$

$x'''_p = A(t^2 + 6t + 6)e^t, x^{IV}_p = A(t^2 + 8t + 12)e^t \rightarrow 16Ae^t = 16e^t \rightarrow \boxed{x_p = t^2e^t}$

3. Sea $(1+t^2)x'' + tx' - x = 0$.

a) Hallar hasta orden t^6 el desarrollo en serie de la solución con $x(0) = 1, x'(0) = 0$.

b) Probar que posee soluciones que tienden hacia 0 cuando $t \rightarrow \infty$.

[Por si a alguien le es útil: $\int \frac{dt}{t^2\sqrt{1+t^2}} = -\frac{\sqrt{1+t^2}}{t}$].

a) $t=0$ regular, $x = \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k \rightarrow \sum_{k=2}^{\infty} [k(k-1)c_k t^{k-2} + k(k-1)c_k t^k] + \sum_{k=1}^{\infty} k c_k t^k + \sum_{k=0}^{\infty} -c_k t^k = 0$.

$$t^0: 2c_2 - c_0 = 0 \rightarrow c_2 = \frac{1}{2}c_0; \quad t^1: 6c_3 + c_1 - c_1 = 0 \rightarrow c_3 = 0;$$

$$t^2: 12c_4 + 2c_2 + 2c_2 - c_2 = 0 \rightarrow c_4 = -\frac{1}{4}c_2 = -\frac{1}{8}c_0;$$

$$t^k: (k+2)(k+1)c_{k+2} + (k^2-1)c_k = 0 \rightarrow c_{k+2} = -\frac{k-1}{k+2}c_k,$$

$$\rightarrow c_5 = c_7 = \dots = 0, \quad c_6 = -\frac{3}{6}c_4 = \frac{1}{16}c_0, \dots$$

$$\rightarrow x = c_0[1 + \frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{8}t^4 + \frac{1}{16}t^6 + \dots] + c_1 t \xrightarrow{c_0=1, c_1=0} \boxed{x = 1 + \frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{8}t^4 + \frac{1}{16}t^6 + \dots}$$

O bien, $x_1 = t, e^{-\int \frac{t}{1+t^2}} = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, x_2 = t \int \frac{dt}{t^2\sqrt{1+t^2}} = -\sqrt{1+t^2} \rightarrow x = c_1 t + c_2 \sqrt{1+t^2}$.

Con los datos iniciales: $x = (1+t^2)^{1/2} = 1 + \frac{1}{2}t^2 + \frac{(1/2)(-1/2)t^4}{2!} + \frac{(1/2)(-1/2)(-3/2)t^6}{3!} + \dots$

b) A partir de la solución general es claro que las soluciones $C(t - \sqrt{1+t^2}) = \frac{-C}{t+\sqrt{1+t^2}} \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$.

O bien, $t = \frac{1}{s} \rightarrow s^4(1+\frac{1}{s^2})\ddot{x} + 2s^3(1+\frac{1}{s^2})\dot{x} - \frac{s^2}{s}\dot{x} - x = s^2(1+s^2)\ddot{x} + s(1+2s^2)\dot{x} - x = 0$,

para la que $s=0$ es punto singular regular con $r(r-1)+r-1=0, r = \pm 1$

$\Rightarrow s \sum c_k s^k$ son soluciones que tienden a 0 cuando $s \rightarrow 0^+ (t \rightarrow \infty)$.

[La serie de $t=0$ converge si $|t| < 1$ (donde asegura el teorema) y no informa sobre el infinito].

4. Sea [S] $\begin{cases} x' = x^2 y \\ y' = x^4 - 1 \end{cases}$. a) Hallar las órbitas y dibujar el mapa de fases de [S].

[Comprobar que una separatriz pasa por el punto $(3, 4)$ y que hay una órbita que pasa por $(-3, 0)$ y $(-1, 4)$].

b) Hallar la solución de [S] que cumple $x(1) = y(1) = 0$.

a) Puntos críticos: $\begin{pmatrix} \pm 1 \\ 0 \end{pmatrix}$. A. lineal: $\begin{pmatrix} 2xy & x^2 \\ 4x^3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \pm 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \pm 4 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow +, \text{ silla}, \pm 2 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ \pm 2 \end{pmatrix}$
 $-$, centro de la AL

$$f(x, -y) = -x^2 y = -f(x, y) \Rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ centro también del no lineal.}$$

$$g(x, -y) = x^4 - 1 = g(x, y)$$

Órbitas (separable): $y \frac{dy}{dx} = \frac{x^4-1}{x^2} \rightarrow \boxed{y^2 = \frac{2x^3}{3} + \frac{2}{x} + C}$.

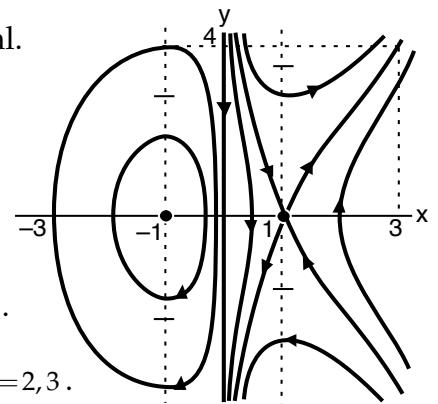
[Confirmamos simetría de las órbitas son respecto a $y=0$].

Separatrices: $(1, 0) \rightarrow 0 = \frac{2}{3} + 2 + C \rightarrow y = \pm \sqrt{\frac{2x^3}{3} + \frac{2}{x} - \frac{8}{3}} \Big|_{x=3} = \pm 4$.

Por $(-3, 0)$ y $(-1, 4)$ pasa la misma órbita cerrada (la de $C = \frac{56}{3}$).

Vertical: $y=0, x=0$.

Horizontal: $x = \pm 1. \quad \mathbf{v}(x, 2(x-1)) = \begin{pmatrix} 2x^2(x-1) \\ x^4-1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 8 \\ 15 \end{pmatrix}, 4 \begin{pmatrix} 9 \\ 20 \end{pmatrix}, \text{ si } x=2, 3.$



b) $x(1) = y(1) = 0 \rightarrow$ órbita $x=0 \rightarrow y' = -1, y = K - t \xrightarrow{y(1)=0} \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1-t \end{pmatrix}$.

Soluciones del examen de feb06 de Ecuaciones Diferenciales I (C)

1. Sea la ecuación $y' = \frac{2t(1-y)}{y+t^2}$.

a) Hallar la solución (lo más simplificada que se pueda) con: i) $y(0) = 1$, ii) $y(0) = -1$.

b) Estudiar si existe solución satisfaciendo $y(1) = -1$. [2 puntos]

a) $(2ty - 2t) + (y+t^2)\frac{dy}{dt}$ exacta: $M_y = N_t = 2t \Rightarrow U = t^2y - t^2 + p(y) \rightarrow y^2 + 2t^2y - 2t^2 = C$.
 $U = t^2y + \frac{y^2}{2} + q(t)$

[O bien, $\frac{dt}{dy} = \frac{t^2+y}{2t(1-y)}$ (Bernouilli) $\xrightarrow{z=t^2} z' = \frac{z}{1-y} + \frac{y}{1-y} \rightarrow z = \frac{C}{1-y} + \frac{1}{1-y} \int y dy = \frac{C+y^2}{2(1-y)} = t^2 \uparrow$].

Tanto para i) como para ii) se tiene: $1 = C \rightarrow 0 = y^2 - 1 + 2t^2y - 2t^2 = (y-1)(y+1+2t^2) \rightarrow$

La solución de i) es $y = 1$ (calculable a ojo) y la de ii) es $y = -1 - t^2$

[soluciones únicas, pues f y f_y son continuas en un entorno de $(0, 1)$ y $(0, -1)$].

b) f no es continua en $(1, -1)$: el TeyU, aplicado a la ecuación inicial, no nos dice nada.

Estudiamos la 'equivalente': $\frac{dt}{dy} = \frac{t^2+y}{2t(1-y)}$. Se tiene que $\frac{dt}{dy}|_{(1,-1)} = 0$ y que tanto $\frac{1}{f}$ como $[\frac{1}{f}]_t$ son continuas en un entorno de $(1, -1)$ (el denominador es no nulo).

Existe una única solución $t(y)$ con $t(-1) = 1$ y tiene pendiente $t' = 0$ [única curva integral (de pendiente infinita) por $(1, -1)$] \Rightarrow **No hay solución $y(t)$ con $y(1) = -1$.**

[Llevando el dato a la solución general: $C = -3 \rightarrow y = -t^2 \pm \sqrt{t^4 + 2t^2 - 3} = -t^2 \pm \sqrt{(t^2-1)(t^2+3)}$, y ninguna de las dos funciones son derivables en $t = 1$].

2. Sea $t(1+t)x'' + (2+3t)x' + x = 0$.

a) Hallar el desarrollo en serie de una solución no trivial que esté acotada en $t=0$.

b) Probar que no todas sus soluciones son analíticas en $t = -1$.

c) Comprobar a) y b) utilizando el hecho de que $x = \frac{1}{t}$ es solución. [3 puntos]

a) $t=0$ singular regular, $r(r-1) + 2r + 0 = 0 \rightarrow r = 0, -1 \rightarrow x_1 = \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k$ acotada en $t=0$.

$$\sum_{k=2}^{\infty} [k(k-1)c_k t^{k-1} + k(k-1)c_k t^k] + \sum_{k=1}^{\infty} [2kc_k t^{k-1} + 3kc_k t^k] + \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k = 0.$$

$$t^0 : 2c_1 + c_0 = 0 \rightarrow c_1 = -\frac{1}{2}c_0; \quad t^1 : 2c_2 + 4c_2 + 3c_1 + c_1 = 0 \rightarrow c_2 = -\frac{2}{3}c_1 = \frac{1}{3}c_0;$$

$$t^k : [(k+1)k + 2(k+1)]c_{k+1} + [k^2 + 2k + 1]c_k = 0 \rightarrow c_{k+1} = -\frac{k+1}{k+2}c_k \rightarrow$$

$$c_3 = -\frac{3}{4}c_2 = -\frac{1}{4}c_0, \quad c_4 = -\frac{4}{5}c_3 = \frac{1}{5}c_0, \dots; \quad c_k = -\frac{k}{k+1}c_{k-1} = \frac{k-1}{k+1}c_{k-2} = \dots$$

$$\rightarrow x_1 = 1 - \frac{1}{2}t + \frac{1}{3}t^2 - \frac{1}{4}t^3 + \dots + (-1)^k \frac{1}{k+1}t^k + \dots = \frac{\log(1+t)}{t}.$$

b) Si se identifica la serie, es claro que la solución que define no es analítica en $t = -1$.

O bien, $s = t+1 \rightarrow s(s-1)x'' + (3s-1)x' + x = 0 \rightarrow r=0$ doble \rightarrow

$$x_1 = \sum_{k=0}^{\infty} c_k s^k \text{ analítica, pero } x_2 = s \sum_{k=0}^{\infty} b_k s^k + x_1 \log s \text{ no analítica en } s=0 (t=-1).$$

c) Utilizando que $x_1 = \frac{1}{t} : e^{-\int \frac{2+3t}{t(1+t)} dt} = e^{-\int [\frac{2}{t} + \frac{1}{1+t}] dt} = \frac{1}{t^2(1+t)}, \quad x_2 = \frac{1}{t} \int \frac{dt}{1+t} = \frac{\log(1+t)}{t},$
 solución acotada en $t=0$ con el desarrollo de arriba y claramente no analítica en $t = -1$.

3. a) Hallar una solución de la ecuación $x''' + x'' + 2x' + 8x = e^{at}$ para: i) $a = 1$, ii) $a = -2$.
 b) Precisar la estabilidad de la solución hallada en cada caso. [1.5 puntos]

a) $P(\lambda) = \lambda^3 + \lambda^2 + 2\lambda + 8$ es el polinomio característico.

ai] $P(1) = 12 \Rightarrow \lambda = 1$ no es autovalor $\Rightarrow x_p = Ae^t$, $12A = 1 \rightarrow x_p = \frac{1}{12}e^t$

aii] $P(-2) = 0 \Rightarrow \lambda = -2$ sí es autovalor $\Rightarrow x_p = At e^{-2t}$, $x_p' = A(1-2t)e^{-2t}$,
 $x_p'' = A(4t-4)e^{-2t}$, $x_p''' = A(12-8t)e^{-2t} \rightarrow 10A e^{-2t} = e^{-2t} \rightarrow x_p = \frac{1}{10}t e^{-2t}$

b] La estabilidad sólo depende de la ecuación homogénea, en concreto de las raíces de $P(\lambda)$.

$\lambda = -2$ autovalor $\rightarrow P(\lambda) = (\lambda+2)(\lambda^2 - \lambda + 4) \rightarrow \lambda = -2$ y $\lambda = \frac{1}{2} \pm i\frac{\sqrt{15}}{2}$.

Hay autovalores con $\text{Re}\lambda > 0 \Rightarrow$ todas las soluciones son **inestables** (para cualquier a).

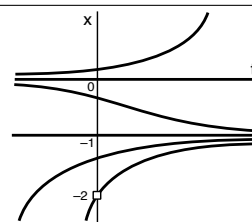
[Lo confirma R-H: $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 8 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow 1 > 0, -6 < 0 \Rightarrow$ I. El signo de los coeficientes no decía nada.]

- 4a. Determinar la estabilidad de la solución de $x' = x + x^2$ que cumple $x(0) = -2$. [1 punto]

La ecuación es autónoma y el dibujo basta para precisar la estabilidad.

$x = 0, -1$,
 soluciones constantes. $x(1+x) > 0 \Rightarrow$ crecen si $x < -1$ ó $x > 0$.
 $x(1+x) < 0 \Rightarrow$ decrecen si $-1 < x < 0$.

La solución con $x(0) = -2$ y todas las cercanas están definidas para todo $t \geq 0$ y tienden a -1 cuando $t \rightarrow \infty \Rightarrow$ es **AE**.



- 4b. Sea [S] $\begin{cases} x' = x + x^2 \\ y' = 2x + y \end{cases}$. i) Hallar las órbitas y dibujar el mapa de fases de [S].

- ii) Hallar $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)$ y $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t)$, si $\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$ es la solución de [S] con $\mathbf{x}(0) = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$. [2.5 puntos]

i) Ecuación de las órbitas: $\frac{dy}{dx} = \frac{y}{x+x^2} + \frac{2}{1+x}$ (lineal). $\int \frac{dx}{x+x^2} = \int \left[\frac{1}{x} - \frac{1}{1+x} \right] dx = \log \frac{x}{1+x}$

$\rightarrow e^{\int a} = \frac{x}{1+x} \rightarrow y = \frac{Cx}{1+x} + \frac{2x}{1+x} \int \frac{dx}{x} = \frac{x(C+2\log|x|)}{1+x}$.

Puntos críticos: $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$. A. lineal: $\begin{pmatrix} 1+2x & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$.

En $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ hay $\lambda = 1$ doble asociado a $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ (nodo1tgI).

$\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = 1, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\lambda = -1, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$: silla.

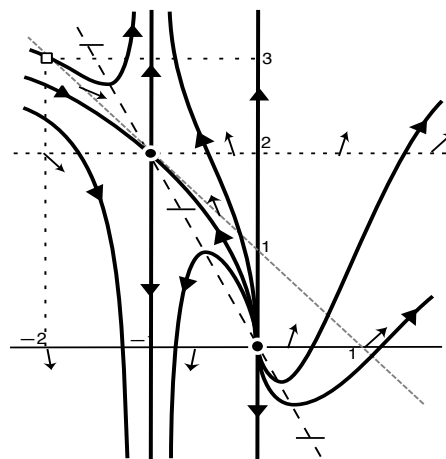
Campo vertical: $x = 0, -1$ (órbitas). Horizontal: $y = -2x$.

$\mathbf{v}(x, 0) = x \begin{pmatrix} 1+x \\ 2 \end{pmatrix}$, $\mathbf{v}(x, 2) = (1+x) \begin{pmatrix} x \\ 2 \end{pmatrix}$.

La separatriz estable se deforma: $\mathbf{v}(x, 1-x) = (1+x) \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix}$.

Como $\frac{\log|x|}{1+x} \xrightarrow{x \rightarrow -1} -1$ [L'Hôpital], esta separatriz es la órbita de $C = 0$: $y = \frac{2x \log|x|}{1+x}$

[su valor en $x = -2$ es: $4 \log 2 \approx 4 \times 0.69 < 3$].



- ii) $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \boxed{-1}$, según dice el dibujo de 4a. $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \boxed{\infty}$, puesto que la órbita asociada está por encima de la separatriz [$y(t)$, solución de lineal, está definida $\forall t \geq 0$].

Tanto 4a como 4bii se pueden responder, con bastante más esfuerzo, hallando las soluciones de [S]:

$x' = x + x^2$ (Bernoulli o separable) $\rightarrow x = \frac{1}{Ce^{-t}-1} \xrightarrow{x(0)=-2} x = \frac{2}{e^{-t}-2} \xrightarrow{t \rightarrow \infty} -1$;

$y' = y + \frac{4}{e^{-t}-2} \xrightarrow{y(0)=3} y = e^t(3 - 4 \log|2 - e^{-t}|) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} \infty$.

Soluciones del examen de sept06 de Ecuaciones Diferenciales I (C)

1. Hallar la solución de $\begin{cases} x' = y-2 \\ y' = 2x-y \end{cases}$ con $\begin{matrix} x(0)=0 \\ y(0)=4 \end{matrix}$, y precisar su estabilidad. [2.5 puntos]

Convirtiendo el sistema en ecuación: $x'' = y' = 2x - y = 2x - x' - 2$, $x'' + x' - 2x = -2$
 $\lambda=1, -2; x_p=1 \xrightarrow{\lambda=1, -2; x_p=1} x = c_1 e^t + c_2 e^{-2t} + 1 \xrightarrow{x(0)=0, x'(0)=4-2} x = \boxed{1 - e^{-2t}} \rightarrow y = 2 + x' = \boxed{2 + 2e^{-2t}}$.

Por Laplace: $\begin{cases} sX = Y - \frac{2}{s} \\ sY - 4 = 2X - Y \end{cases} \rightarrow \begin{matrix} Y = sX + \frac{2}{s} \downarrow \\ (s+1)(sX + \frac{2}{s}) - 4 = 2X \rightarrow (s+2)(s-1)X = 2 - \frac{2}{s} \rightarrow \\ X = \frac{2(s-1)}{s(s+2)(s-1)} = \frac{2}{s(s+2)} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+2} \rightarrow Y = \frac{2}{s} + \frac{2}{s+2} \rightarrow x = 1 - e^{-2t}, y = 2 + 2e^{-2t}. \end{matrix}$

Con matrices: $\begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 2 & -1-\lambda \end{vmatrix} = 0, \lambda = -2, 1 \rightarrow \mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{P}^{-1} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{e}^{\mathbf{J}t} = \begin{pmatrix} e^{-2t} & 0 \\ 0 & e^t \end{pmatrix}.$

$\mathbf{x} = \frac{1}{3} \mathbf{P} \mathbf{e}^{\mathbf{J}t} \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \mathbf{P} \int_0^t \mathbf{e}^{\mathbf{J}(t-s)} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} ds = \frac{1}{3} \mathbf{P} \left[\begin{pmatrix} -4e^{-2t} \\ 4e^t \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} e^{2s-2t} |_0^t \\ -4e^{t-s} |_0^t \end{pmatrix} \right] = \frac{1}{3} \mathbf{P} \begin{pmatrix} -1-3e^{-2t} \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - e^{-2t} \\ 2 + 2e^{-2t} \end{pmatrix}.$

Para evitar la integración se puede buscar una \mathbf{x}_p constante (que podría no existir):

$$\mathbf{x}_p = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \rightarrow \begin{matrix} 0 = b - 2 \\ 0 = 2a - b \end{matrix} \rightarrow \mathbf{x} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-2t} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} e^t + \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{d.i.}} \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 - e^{-2t} \\ 2 + 2e^{-2t} \end{pmatrix}.$$

Como existe un autovalor positivo $\lambda=1$ todas las soluciones del sistema son **inestables**, la calculada en particular (que ella esté acotada, no tiene nada que ver).

2. Sea $x'' + [2-2t]x' + [1-2t]x = 0$.

a) Hallar el desarrollo en serie hasta t^4 de la solución que satisface $x(0)=0, x'(0)=1$.

b) Hallar esta solución en términos de una integral, sabiendo que $x = e^{-t}$ es otra solución.

c) Utilizar b) para comprobar a).

[2.5 puntos]

a) $t=0$ regular \rightarrow llevamos $x = \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k$ a la ecuación, teniendo en cuenta que $c_0=0$ y $c_1=1$.

$$\sum_{k=2}^{\infty} k(k-1)c_k t^{k-2} + \sum_{k=1}^{\infty} [2kc_k t^{k-1} - 2kc_k t^k] + \sum_{k=0}^{\infty} [c_k t^k - 2c_k t^{k+1}] = 0 \rightarrow$$

$$t^0: 2c_2 + 2c_1 + c_0 = 2c_2 + 2 = 0 \rightarrow c_2 = -1; \quad t^1: 6c_3 + 4c_2 - c_1 - 2c_0 = 6c_3 - 5 = 0 \rightarrow c_3 = \frac{5}{6};$$

$$t^2: 12c_4 + 6c_3 - 3c_2 - 2c_1 = 12c_4 + 6 = 0 \rightarrow c_4 = -\frac{1}{2}. \quad \text{Tenemos: } \boxed{x = t - t^2 + \frac{5}{6}t^3 - \frac{1}{2}t^4 + \dots}$$

[La regla de recurrencia $c_{k+2} = \frac{-2(k+1)c_{k+1} + (2k-1)c_k + 2c_{k-1}}{(k+2)(k+1)}$ no es útil para tan pocos términos].

O bien: $x''(0) + 2x'(0) + x(0) = 0, x''(0) = -2 \nearrow$. Y derivando la ecuación:

$$x''' + [2-2t]x'' - [1+2t]x' - 2x = 0 \rightarrow x'''(0) + 2x''(0) - x'(0) - 2x(0) = 0, x'''(0) = 5 \uparrow$$

$$x^{iv} + [2-2t]x''' - [3+2t]x'' - 4x' = 0 \rightarrow x^{iv}(0) + 2x'''(0) - 3x''(0) - 4x'(0) = 0, x^{iv}(0) = -12 \uparrow$$

b) $x_1 = e^{-t}, e^{-\int a} = e^{t^2-2t} \rightarrow x_2 = e^{-t} \int_0^t e^{s^2} ds$ (con límites para fijar la primitiva).

$$x = ce^{-t} + ke^{-t} \int_0^t e^{s^2} ds, x' = -ce^{-t} - ke^{-t} \int_0^t e^{s^2} ds + ke^{t^2-t} \xrightarrow{\text{d.i.}} \boxed{x = e^{-t} \int_0^t e^{s^2} ds}$$

$$\begin{aligned} \text{c) } x &= e^{-t} \int_0^t [1 + s^2 + \frac{1}{2}s^4 + \dots] ds = [1 - t + \frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{6}t^3 + \dots] [t + \frac{1}{3}t^3 + \frac{1}{10}t^5 + \dots] \\ &= t - t^2 + [\frac{1}{3} + \frac{1}{2}]t^3 - [\frac{1}{3} + \frac{1}{6}]t^4 + \dots = t - t^2 + \frac{5}{6}t^3 - \frac{1}{2}t^4 + \dots \end{aligned}$$

3. Sea (E) $\frac{dv}{du} = \frac{2u-v}{v}$. a) Hallar su solución general y la particular que cumple $v(1) = 1$.

b) Dibujar aproximadamente sus curvas integrales. [2.5 puntos]

a) Homogénea. $z = \frac{v}{u} \rightarrow uz' = \frac{2-z}{z} - z = -\frac{z^2+z-2}{z}$, $\int \frac{z dz}{(z+2)(z-1)} = -\int \frac{du}{u} + C$,

$$\frac{z}{(z+2)(z-1)} = \frac{A}{z+2} + \frac{B}{z-1} = \frac{A(z-1)+B(z+2)}{(z+2)(z-1)} \rightarrow A = \frac{2}{3}, B = \frac{1}{3} \rightarrow$$

$$2 \log(z+2) + \log(z-1) = C - 3 \log u, (z+2)^2(z-1) = \frac{C}{u^3},$$

$$\left(\frac{v}{u}+2\right)^2\left(\frac{v}{u}-1\right) = \frac{C}{u^3}, \boxed{(v+2u)^2(v-u) = C}.$$

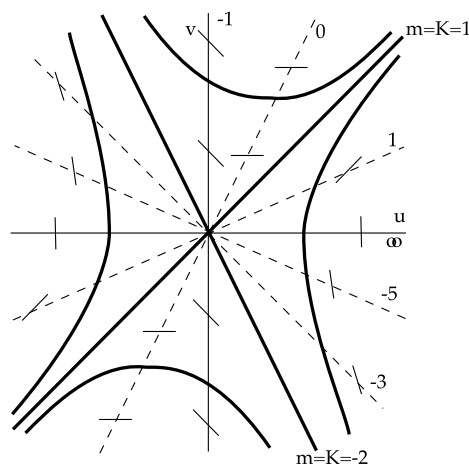
$v(1) = 1 \rightarrow C = 0 \rightarrow \boxed{v = u}$ [única solución con ese dato, pues f, f_v continuas en un entorno].

b) Las isoclinas son $v = mu : K = f(u, mu) = \frac{2}{m} - 1$.

Hay rectas solución si $K = m \rightarrow m^2 + m - 2 = 0, m = -2, 1$
[estas se veían ya en la solución general].

m	2	0	-1	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$
K	0	∞	-3	-5	1

Además, sobre $u = 0$ es $K = -1$.



[Las curvas integrales pintadas son las órbitas del sistema lineal $u' = v; v' = 2u - v$ cuyos autovalores y autovectores se calcularon en el problema 1: confirma que es una silla con esas rectas separatrices].

4. Clasificar los puntos críticos y dibujar el mapa de fases de [e] $x'' = x^3 - x - xx'$.

[Ayudas: Comprobar que hay órbitas que son parábolas.

Haciendo $u = \frac{1}{2}[x^2 - 1]$ en la ecuación de las órbitas se obtiene la (E) del problema 3]. [2.5 puntos]

$$\begin{cases} x' = v \\ v' = x^3 - x - xv \end{cases} \cdot \text{Puntos críticos: } \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ y } \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

A.L. $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3x^2 - 1 - v & -x \end{pmatrix}$ en $\begin{pmatrix} \pm 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ es $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & \mp 1 \end{pmatrix}$; en $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$.

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = -2, 1; \quad \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = 2, -1. \text{ Sillas.}$$

[En toda ecuación el v asociado a λ es $\begin{pmatrix} 1 \\ \lambda \end{pmatrix}$].

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = \pm i: \text{ centro de la aproximación lineal (centro o foco de nuestro sistema).}$$

La ecuación no es exacta, pero como $g(-x, v) = -g(x, v)$, las órbitas son simétricas respecto a $x = 0$ y sigue siendo un **centro del no lineal**.

La ecuación de las órbitas [o] $\frac{dv}{dx} = \frac{x-x^3}{v} - x$ no es de ningún tipo conocido.

Si tiene soluciones que son parábolas, por la simetría, deben tener la forma $v = Ax^2 + B$:

$$(Ax^2 + B)2Ax = x - x^3 - x(Ax^2 + B) \rightarrow \begin{cases} 2A^2 + A - 1 = 0 \rightarrow A = 1/2, -1 \\ 2AB + B + 1 = 0 \quad B = -1/2, 1. \end{cases}$$

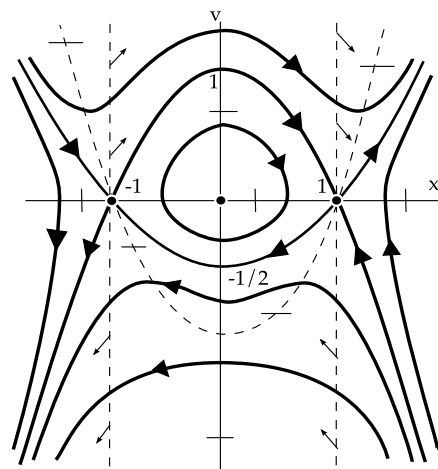
Las parábolas halladas $y = 1 - x^2$ e $y = \frac{x^2 - 1}{2}$ son precisamente las **separatrices** de los puntos silla.

$$\text{Como } u = \frac{1}{2}[x^2 - 1] \rightarrow \frac{dv}{du}x = \frac{dv}{du} \frac{du}{dx} = \frac{dv}{dx} = \left[\frac{2u}{v} - 1\right]x \rightarrow \text{(E)} \frac{dv}{du} = \frac{2u - v}{v},$$

deducimos que las órbitas son $(v + x^2 - 1)^2(2v - x^2 + 1) = C$, y aparecen otra vez las separatrices.

Para completar el dibujo obtenemos información del campo v :

Campo vertical (como en toda ecuación) en $v = 0$. Horizontal en $\frac{x=0}{v=x^2-1}$. $v(\pm 1, v) = \begin{pmatrix} v \\ \mp v \end{pmatrix}$.



Soluciones del examen de febrero de 2008 de Ecuaciones Diferenciales I (A y C)

1. Sea $y' = -3y + 3ty^{2/3}$. Hallar su solución general y una o dos soluciones (si las hay) con:
 i) $y(1) = 0$, ii) $y(0) = 1$. [2 puntos]

Es una ecuación de Bernoulli. $\frac{1}{3}y^{-2/3}y' = -y^{-1/3} + t \xrightarrow{z=y^{1/3}} z' = -z + t \rightarrow$

$$z = Ce^{-t} + e^{-t} \int e^t t dt = Ce^{-t} + t - 1 \text{ (ó } z_p = At + B \dots) \rightarrow y = (Ce^{-t} + t - 1)^3.$$

Como f es continua en todo \mathbf{R}^2 y $f_y = -3 + 2ty^{-1/3}$ lo es en $\mathbf{R}^2 - \{y = 0\}$, hay solución única con $y(t_0) = y_0$ si $y_0 \neq 0$ y hay solución, aunque no sabemos si es única o no, cuando $y_0 = 0$.

Por tanto, con la condición ii) habrá una sola solución. Imponiendo el dato:

$$1 = (C - 1)^3 \rightarrow C = 2 \rightarrow y = (2e^{-t} + t - 1)^3.$$

Para i) la solución general nos da una solución: $0 = (Ce^{-1})^3 \rightarrow C = 0 \rightarrow y = (t - 1)^3$.

Pero hay otra solución clara perdida en los cálculos: $y \equiv 0$. Así pues, **no hay unicidad**.

2. Sea $\begin{cases} x' = 2 - y \\ y' = -2y + cz \\ z' = 2x - y \end{cases}$. a) ¿Para qué valores de c es asintóticamente estable? [3 puntos]
 b) Resolver si $c = -1$ con $x(0) = 0, y(0) = 0, z(0) = -4$.

a) $P(\lambda) = - \begin{vmatrix} -\lambda & -1 & 0 \\ 0 & -2-\lambda & c \\ 2 & -1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^3 + 2\lambda^2 + c\lambda + 2c$ [$= (\lambda - 1)(\lambda + 1)(\lambda + 2)$ si $c = -1$].

Por el signo de los coeficientes, no puede ser asintóticamente estable cuando $c \leq 0$.

Para ver lo que sucede cuando $c > 0$ acudimos a Routh-Hurwitz:

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 2c & c & 2 \\ 0 & 0 & 2c \end{pmatrix} \rightarrow 2, 0, 0 \rightarrow \text{nunca es AE.}$$

[De hecho, con un poco de vista se observa que $\forall c: P(\lambda) = (\lambda + 2)(\lambda^2 + c) \rightarrow \lambda = -1, \pm\sqrt{-c} \rightarrow$
EnoA si $c > 0$, **I** si $c < 0$ (y si $c = 0$ también **I** pues hay un único v.p. asociado a $\lambda = 0$ doble)].

b) Para resolverlo por matrices comenzamos hallando los vectores propios:

$$\lambda = 1: \begin{pmatrix} -1 & -1 & 0 \\ 0 & -3 & -1 \\ 2 & -1 & -1 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \lambda = -1: \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \lambda = -2: \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix},$$

Para ahorrarnos calcular \mathbf{P}^{-1} y las integrales buscamos ($\lambda = 0$ no autovalor):

$$\mathbf{x}_p = \begin{pmatrix} a \\ b \\ d \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} 0 = 2 - b & a = 1 \\ 0 = -2b - d & b = 2 \\ 0 = 2a - b & d = -4 \end{cases} \cdot \mathbf{x} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} e^t + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} e^{-t} + c_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} e^{-2t} + \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{d.i.}} \begin{pmatrix} 1 - e^{-2t} \\ 2 - 2e^{-2t} \\ -4 \end{pmatrix}$$

Convirtiendo en ecuación: $y = 2 - x' \rightarrow \begin{cases} z = x'' + 2x' - 4 \\ z' = 2x + x' - 2 \end{cases} \rightarrow x'' + 2x' - x' - 2 = -2 \rightarrow$

$$\begin{cases} x = c_1 e^t + c_2 e^{-t} + c_3 e^{-2t} + 1 \\ x(0) = 0, x'(0) = 2, x''(0) = -4 \end{cases} \rightarrow x = 1 - e^{-2t}, \quad y = 2 - x', \quad z = -2y - 2y'.$$

Laplace: $\begin{cases} sX = \frac{2}{s} - Y \\ sY = -2Y - Z \rightarrow Z = -(s+2)Y \\ sZ + 4 = 2X - Y \end{cases} \quad (s^3 + 2s^2 - s - 2)Y = 4s - \frac{4}{s} = \frac{4(s+1)(s-1)}{s} \rightarrow Y = \frac{4}{s(s+2)} \downarrow$
 $Z = -\frac{4}{s}$

$$z = -4, \quad Y = \frac{A}{s} + \frac{B}{s+2} = \dots = \frac{2}{s} - \frac{2}{s+2} \rightarrow y = 2 - 2e^{-2t}, \quad x = \frac{y - z'}{2} = 1 - e^{-2t}.$$

3. a) Dibujar el mapa de fases de (E) $x'' = 2x^3 - 2x$. b) ¿Para qué valores de b es periódica la solución $x(t)$ de (E) que cumple $x(0) = 0$, $x'(0) = b$? c) ¿Qué ecuación de primer orden satisface la solución $x(t)$ de (E) con $x(0) = 0$, $x'(0) = 1$? [2.5 puntos]

a) Al ser exacta conviene dibujar la función potencial:

$$V(x) = -\int (2x^3 - 2x) dx = x^2 - \frac{1}{2}x^4,$$

que tiene un mínimo en $x=0$ (centro del mapa de fases), y dos máximos en $x = \pm 1$ (sillas). Es $V(0) = 0$, $V(\pm 1) = \frac{1}{2}$.

Las órbitas vienen dadas por:

$$\frac{v^2}{2} + V(x) = C \rightarrow v = \pm \sqrt{x^4 - 2x^2 + 2C}.$$

Con las técnicas generales de mapas de fases:

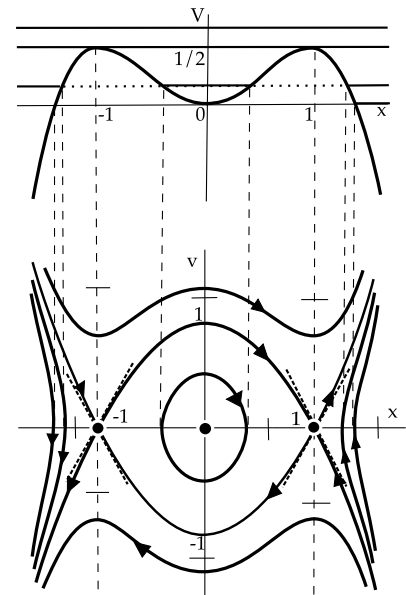
$$\begin{cases} x' = v \\ v' = 2x^3 - 2x \end{cases} \rightarrow \text{puntos críticos } \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \pm 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ con } \lambda = \pm i\sqrt{2}, \lambda = \pm 2.$$

El origen es centro del no lineal (simetrías o exactitud) y los vectores propios de las sillas son, como en toda ecuación, $\begin{pmatrix} 1 \\ \lambda \end{pmatrix}$.

La pendiente es vertical si $v = 0$ (en toda ecuación) y es horizontal si $x = 0, \pm 1$ (rectas por los puntos).

Las separatrices son las órbitas que pasan por $(\pm 1, 0)$:

$$0 = \pm \sqrt{-1 + 2C} \rightarrow C = \frac{1}{2} \rightarrow v = \pm(1 - x^2), \text{ parábolas que cortan el eje } v \text{ en } \pm 1.$$



b) A la vista de los cálculos anteriores y del mapa de fases está claro que es periódica si $|b| < 1$.

c) La órbita asociada a esos datos es $v = \boxed{1 - x^2 = x'}$ (la solución de esta autónoma es $x = \text{th } t$).

4. Sea $3tx'' + (2 - 6t)x' + 2x = 0$. a) Hallar una solución que no sea analítica en $t = 0$. b) Hallar 4 términos del desarrollo de una solución no trivial que sea analítica en $t = 0$. [2.5 puntos]

$$t^2 x'' + t \frac{(2-6t)}{3} x' + \frac{2t}{3} x = 0 \rightarrow t=0 \text{ es singular regular con } \lambda(\lambda-1) + \frac{2}{3}\lambda = 0 \rightarrow \lambda = \frac{1}{3}, 0.$$

a) Es no analítica $x_1 = t^{1/3} \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k \rightarrow$ que llevada a la ecuación nos da:

$$\begin{aligned} \sum_{k=0}^{\infty} [3(k+\frac{1}{3})(k-\frac{2}{3})c_k t^{k-2/3} + 2(k+\frac{1}{3})c_k t^{k-2/3} - 6(k+\frac{1}{3})c_k t^{k+1/3} + 2c_k t^{k+1/3}] \\ = \sum_{k=0}^{\infty} [(3k+1)kc_k t^{k-2/3} - 6kc_k t^{k+1/3}] = 0 \rightarrow t^{-2/3}: 0c_0 = 0; t^{1/3}: 4c_1 = 0; \end{aligned}$$

$$t^{k-2/3}: c_k = \frac{6(k-1)}{k(3k+1)} c_{k-1} \rightarrow c_2 = c_3 = \dots = 0 \rightarrow \boxed{x_1 = t^{1/3}}.$$

b) Conocida una solución tan sencilla, podemos abandonar Frobenius:

$$x_2 = t^{1/3} \int \frac{e^{\int (2-\frac{2t}{3}) dt}}{t^{4/3}} dt = t^{1/3} \int \frac{1+2t+2t^2+\frac{4}{3}t^3+\dots}{t^{4/3}} dt = -3(1-t-\frac{2}{5}t^2-\frac{1}{6}t^4+\dots) = -3 \sum \frac{2^n t^n}{n!(1-3n)}.$$

O bien, continuar con las series:

$$x_2 = \sum_{k=0}^{\infty} b_k t^k \rightarrow \sum_{k=0}^{\infty} [(3k-1)kb_k t^{k-1} - 2(3k-1)b_k t^k] = 0 \rightarrow t^0: b_1 = -b_0; t^1: b_2 = \frac{2}{5}b_1 = -\frac{2}{5}b_0;$$

$$t^{k-1}: b_k = \frac{2(3k-4)}{k(3k-1)} b_{k-1} \rightarrow b_3 = \frac{5}{12}b_2 = -\frac{1}{6}b_0; \dots \rightarrow \boxed{x_2 = 1 - t - \frac{2}{5}t^2 - \frac{1}{6}t^3 + \dots}.$$

Soluciones de septiembre 2008 de Ecuaciones Diferenciales I (grupos A y C)

1. Sea $y' = 1 + \frac{y}{t} - \frac{y^2}{t^2}$. a) Hallar su solución general y la(s) solución(es), si existe(n), con:
i) $y(1) = 1$, ii) $y(1) = -1$. b) Dibujar aproximadamente sus curvas integrales. [2.5 puntos]

a) $z = \frac{y}{t} \rightarrow tz' = 1 - z^2 \rightarrow \int \frac{2dz}{1-z^2} = \ln \frac{1+z}{1-z} = 2 \ln t + C \rightarrow \frac{1+z}{1-z} = Ct^2 \rightarrow z = \frac{Ct^2-1}{Ct^2+1} \rightarrow y = t \frac{Ct^2-1}{Ct^2+1}$.

[O Riccati: $y = t$ solución $\xrightarrow{z=y-t} z' = -\frac{z}{t} - \frac{z^2}{t^2}$ $\xrightarrow{u=1/z} u' = \frac{u}{t} + \frac{1}{t^2} \rightarrow u = Ct + t \int t^{-3} dt = Ct - \frac{1}{2t}$
 $\rightarrow z = \frac{2t}{Ct^2-1} \rightarrow y = t + \frac{2t}{Ct^2-1} = t \frac{Ct^2+1}{Ct^2-1}$, casi igual].

f y f_y continuas en un entorno de $(1, 1)$ y de $(1, -1) \Rightarrow$ solución única para cada dato.

$y(1) = \frac{C-1}{C+1} = 1$ imposible (es la $y = t$ perdida). $y(1) = \frac{C-1}{C+1} = -1 \rightarrow C = 0 \rightarrow y = -t$.

- b) Isoclinas (como en toda homogénea) $y = mt \rightarrow K = 1 + m - m^2$.

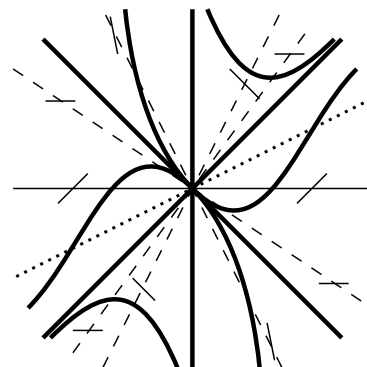
Rectas solución si $K = m \rightarrow m = \pm 1$. $m = 0 \rightarrow K = 1$.

$m = 2 \rightarrow K = -1$. Horizontal: $K = 0 \rightarrow m = \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2} \approx \begin{matrix} 1.6 \\ -0.6 \end{matrix}$

$t = 0$ es curva integral vertical ($t = 0 \rightarrow K = \infty$).

$y'' = -\frac{y}{t^2} + \frac{2y^2}{t^3} + \left(\frac{t-2y}{t^2}\right)\left(\frac{t^2+ty-y^2}{t^2}\right) = \frac{2y^3 - ty^2 - 2t^2y + t^3}{t^4} = \frac{(y-t)(y+t)(2y-t)}{t^4}$

$y'' = 0 \rightarrow$ rectas solución e $y = \frac{t}{2}$ genuinos puntos de inflexión.



2. Sea $x''' + 3x'' + 4x' + bx = 2$. a) Discutir su estabilidad según los valores de b .

b) Hallar una solución particular para todo valor de la constante b .

c) Hallar si $b = 2$ la solución con $x(0) = 0$, $x'(0) = 1$, $x''(0) = 0$.

[3 puntos]

a) $P(\lambda) = \lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda + b$ [= $(\lambda+1)(\lambda^2+2\lambda+2)$ si $b = 2$].

Por el signo de los coeficientes, no puede ser asintóticamente estable cuando $b = 0$ y es inestable si $b < 0$. Para ver lo que sucede cuando $b > 0$ acudimos a Routh-Hurwitz:

$B = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ b & 4 & 3 \\ 0 & 0 & b \end{pmatrix} \rightarrow 3, 12-b > 0, b > 0 \rightarrow$ **AE** si $0 < b < 12$ (e **I** si $b > 12$).

Para $b = 0$: $P(\lambda) = \lambda(\lambda^3 + 3\lambda + 4) \rightarrow \lambda = 0$ (simple) y $\lambda = \frac{-3 \pm i\sqrt{7}}{2} \rightarrow$ **EnoA**

Para $b = 12$: $P(\lambda) = (\lambda^3 + 3)(\lambda^2 + 4) \rightarrow \lambda = \pm 2i$ (simples) y $\lambda = -3 \rightarrow$ **EnoA**

b) Si $b \neq 0$, $\lambda = 0$ no es autovalor y hay $x_p = A \rightarrow x_p = \frac{2}{b}$.

Si $b = 0$, $\lambda = 0$ es autovalor y la $x_p = At \rightarrow x_p = \frac{t}{2}$.

c) La solución general para $b = 2$ es: $x = c_1 e^{-t} + e^{-t}(c_2 \cos t + c_3 \sin t) + 1 \rightarrow$

$x' = e^{-t}[-c_1 + (c_3 - c_2)c - (c_2 + c_3)s] \xrightarrow{d.i.} \begin{matrix} c_1 + c_2 + 1 = 0 \\ -c_1 + c_3 - c_2 = 1 \\ c_1 - 2c_3 = 0 \end{matrix} \rightarrow \begin{matrix} c_1 = c_3 = 0 \\ c_2 = -1 \end{matrix} \rightarrow x = 1 - e^{-t} \cos t$.

Laplace: $s^3 X - s + 3s^2 X - 3 + 4sX + 2X = \frac{2}{s} \rightarrow X = \frac{s^2 + 3s + 2}{s(s+1)(s^2 + 2s + 2)} = \frac{s+2}{s(s^2 + 2s + 2)} = \frac{A}{s} + \frac{Bs+C}{s^2 + 2s + 2}$

$\rightarrow A(s^2 + 2s + 2) + (Bs+C)s = s+2 \rightarrow X = \frac{1}{s} - \frac{s+1}{(s+1)^2 + 1} \rightarrow x = 1 - e^{-t} L^{-1} \left[\frac{s}{s^2 + 1} \right]^\uparrow$

3. Sea [S] $\begin{cases} x' = x + 2y - 3 \\ y' = 4x - y - 3 \end{cases}$. a) Hallar la expresión de sus órbitas y dibujar su mapa de fases. b) ¿Para qué valores de a tiende a $-\infty$ cuando $t \rightarrow \infty$ la $y(t)$ de la solución de [S] con $x(7) = 0, y(7) = a$? [2.5 puntos]

a) El sistema (además de claramente **lineal**) es exacto:

$$\rightarrow \begin{cases} H_y = x + 2y - 3 \\ H_x = y - 4x + 3 \end{cases} \rightarrow H = y^2 + xy - 2x^2 - 3y + 3x = C.$$

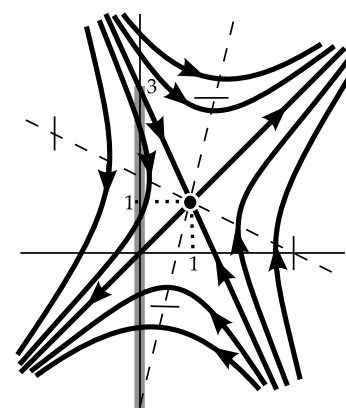
O con un poco de vista, $(y-x)(y+2x-3) = C$, órbitas.

El punto crítico: $\begin{matrix} x = 3 - 2y \\ 9 - 9y = 0 \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ha de ser silla o centro.

$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = \pm 3$ silla, con $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$, respectivamente.

\mathbf{v} es vertical si $x = 3 - 2y$ y horizontal si $y = 4x - 3$.

Para un sistema lineal no se necesita más para hacer un buen dibujo.



b) A la vista del mapa de fases, las soluciones (definidas $\forall t$ por ser lineal con los coeficientes continuos) tales que su $y(t) \rightarrow -\infty$ son las situadas a la izquierda de la separatriz estable:

$$y = 3 - 2x \text{ [recta de pendiente } -2 \text{ por } (1, 1), \text{ o a partir de las órbitas].}$$

Como esta separatriz corta $x = 0$ en $y = 3$, los a pedidos son los $a < 3$.

[Para ver la utilidad del mapa de fases vamos a llegar al mismo resultado resolviendo el sistema:

$$x = \frac{y'+y+3}{4} \rightarrow \frac{y''+y'}{4} = \frac{y'+y+3}{4} + 2y - 3 \rightarrow y'' - 9y = -9 \rightarrow y = c_1 e^{3t} + c_2 e^{-3t} + 1; \text{ de los datos:}$$

$$\begin{aligned} y(7) = a &\rightarrow c_1 e^{21} + c_2 e^{-21} + 1 = a \\ y'(7) = -a - 3 &\rightarrow 3c_1 e^{21} - 3c_2 e^{-21} = -a - 3 \rightarrow 6c_1 e^{21} = 2a - 3 \rightarrow y = \left(\frac{a}{3} - 1\right) e^{3(t-7)} + \dots \end{aligned}$$

4. Sea [e] $2t^2 x'' + t(1+t^2)x' - x = 0$. a) Hallar los 3 primeros términos no nulos del desarrollo de una solución de [e] que no sea analítica en $t = 0$. b) ¿Cuántas soluciones de [e] satisfacen: i) $x(0) = x'(0) = 3$; ii) $x(3) = x'(3) = 0$? [2 puntos]

a) $t = 0$ es singular regular con $\lambda(\lambda - 1) + \frac{1}{2}\lambda + \frac{1}{2} = 0 \rightarrow 2\lambda^2 - \lambda - 1 = 0 \rightarrow \lambda = 1, -\frac{1}{2}$.

Es analítica $x_1 = t \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^k$ y no lo es $x_2 = t^{-1/2} \sum_{k=0}^{\infty} b_k t^k$, que llevada a la ecuación nos da:

$$\begin{aligned} \sum_{k=0}^{\infty} \left[2\left(k - \frac{1}{2}\right)\left(k - \frac{3}{2}\right) b_k t^{k-1/2} + \left(k - \frac{1}{2}\right) b_k t^{k-1/2} + \left(k - \frac{1}{2}\right) b_k t^{k+3/2} - 6b_k t^{k-1/2} \right] \\ = \sum_{k=0}^{\infty} \left[(2k^2 - 3k) b_k t^{k-1/2} + \left(k - \frac{1}{2}\right) b_k t^{k+3/2} \right] = 0 \rightarrow \end{aligned}$$

$$t^{-1/2} : 0b_0 = 0, b_0 \text{ indeterminado}; t^{1/2} : -b_1 = 0;$$

$$t^{k-1/2} : k(2k-3)b_k + \left(k - \frac{5}{2}\right)b_{k-2} = 0 \rightarrow b_k = -\frac{2k-5}{2k(2k-3)} b_{k-2} \rightarrow$$

$$b_3 = b_5 = \dots = 0 \text{ y además: } b_2 = -\frac{(-1)}{4 \cdot 1} b_0 = \frac{1}{4} b_0, b_4 = -\frac{3}{8 \cdot 5} b_2 = -\frac{3}{160} b_0, \dots$$

$$\text{Por tanto } x_2 = t^{-1/2} \left[1 + \frac{1}{4} t^2 - \frac{3}{160} t^4 + \dots \right].$$

b) El TEyU asegura solución única (la trivial $x \equiv 0$) para ii) y no dice nada para i) por ser $a(t)$ y $b(t)$ discontinuas en $t = 0$. Como la solución general de [e] es $x = c_0 [t + \dots] + b_0 [t^{-1/2} + \dots]$, ninguna solución cumple i).

1. Sea $\frac{dy}{dt} = \frac{(y-t)^2}{t^2} + 1$. **a]** Hallar sus rectas solución y resolverla como: i) homogénea, ii) Riccati. **b]** Discutir cuántas soluciones hay con: i) $y(0)=2$, ii) $y(1)=2$, iii) $y(2)=2$, hallándolas si existen.

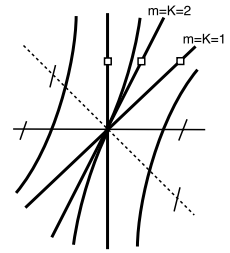
a] En una homogénea (de isoclinas $y=mt$) las rectas solución salen de:

$$f(m)=(m-1)^2+1=m \rightarrow m=1, 2 \rightarrow \boxed{y=t} \text{ e } \boxed{y=2t}.$$

[Con esto y el crecimiento, sería muy fácil hacer el dibujo de las soluciones].

i) $tz'+z=z^2-2z+2, \int \frac{dz}{(z-1)(z-2)} = \int \frac{dz}{z-2} - \int \frac{dz}{z-1} = \ln \frac{z-2}{z-1} = \ln t + C, \frac{y-2t}{y-t} = Ct$

ii) $u=y-t \rightarrow u' = \frac{u^2}{t^2} + 1 - 1 = \frac{u^2}{t^2} \rightarrow \frac{1}{u} = \frac{1}{t} - C \rightarrow y = t + \frac{t}{1-Ct} \rightarrow \boxed{y = \frac{2t-Ct^2}{1-Ct}}$.



b] Como f y $f_y = 2(y-t)/t^2$ son continuas en un entorno de cada uno de los dos puntos, el TEyU asegura **solución única** para ii) y iii). Son, respectivamente, las rectas $y=2t$ e $y=t$.

[Ojo con las soluciones mentirosas; imponiendo iii): $2 = \frac{4-4C}{1-2C} \rightarrow 2=4$; $y=t$ se ha perdido].

El teorema no dice nada para i), pero aplicándolo a $\frac{dt}{dy} = \frac{t^2}{(y-t)^2+t^2}$, deducimos que por $(0, 2)$ pasa la única curva integral vertical $t \equiv 0 \Rightarrow$ **no existe solución $y(t)$ cumpliendo $y(0)=2$** .

[La solución general nos decía que todas satisfacen $y(0)=0$, pero se podía haber perdido alguna].

2. Sea $\begin{cases} x' = -3x+4y+cz \\ y' = -x+y-z \\ z' = x-2y \end{cases}$. **a]** Para $c=-2$, hallar la solución con $x(0)=0, y(0)=1, z(0)=2$. **b]** Discutir la estabilidad del sistema según los valores de $c \in \mathbf{R}$.

a] $\begin{cases} x' = -3x+4y-2z \\ y' = -x+y-z \\ z' = x-2y \end{cases}$. Mediante matrices: $\begin{vmatrix} -3-\lambda & 4 & -2 \\ -1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 - 2\lambda^2 - \lambda = -\lambda(\lambda+1)^2$.

$$\lambda=0: \begin{pmatrix} -3 & 4 & -2 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 0 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}; \lambda=-1: \begin{pmatrix} -2 & 4 & -2 \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ y } \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\mathbf{x} = c_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} e^{-t} + c_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} e^{-t} \xrightarrow{\text{d.i.}} \begin{cases} 2c_1+2c_2+c_3=0 \\ c_1+c_2=1 \\ -c_1-c_3=2 \end{cases} \rightarrow c_1=0, c_2=1, c_3=-2, \quad \boxed{\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ e^{-t} \\ 2e^{-t} \end{pmatrix}}$$

Más largo: $\mathbf{x} = \mathbf{P}e^{t\mathbf{P}}\mathbf{P}^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ con $\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \mathbf{P}^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}, e^{t\mathbf{P}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & e^{-t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{-t} \end{pmatrix}$.

O bien, de la 3ª ecuación: $x=z'+2y \rightarrow \begin{cases} z''+2y' = -3z'-2y-2z \\ y' = -z'-y-z \\ z'+z+y'+y=0 \end{cases} \rightarrow$

$$z''+z'=0 \rightarrow z=c_1+c_2e^{-t} \xrightarrow{z(0)=2, z'(0)=-2} \boxed{z=2e^{-t}} \xrightarrow{z'+z=0} y'+y=0 \rightarrow y=Ce^{-t} \xrightarrow{y(0)=1} \boxed{y=e^{-t}} \rightarrow \boxed{x=0}$$

O Laplace: $\begin{cases} sX = -3X+4Y-2Z & (s+1)X = 4-2(s+1)Z \\ sY-1 = -X+Y-Z & (s+1)X = 4-2s+(s^2-s-2)Z \rightarrow 2s = (s^2+s)Z \rightarrow Z = \frac{2}{s+2} \\ sZ-2 = X-2Y \rightarrow Y = \frac{1}{2}X - \frac{s}{2}Z + 1 \end{cases} \rightarrow X=0 \rightarrow Y = -\frac{s}{s+1} + 1 = \frac{1}{s+1}$. Como arriba.

b] $-\begin{vmatrix} -3-\lambda & 4 & c \\ -1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^3 + 2\lambda^2 - (c+1)\lambda - (c+2)$. Del signo de los coeficientes:

El tercer coeficiente es negativo si $c > -1$ y el cuarto si $c > -2 \Rightarrow$ si $c > -2$ alguno es negativo y el sistema es **I**. Si $c = -2$ no es **AE** y si $c < -2$ aún no lo sabemos.

Routh-Hurwitz: $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -c-2 & -c-1 & 2 \\ 0 & 0 & -c-2 \end{pmatrix} \rightarrow$ si $2 > 0, -c > 0$ y $-c-2 > 0$ es **AE** \rightarrow

$$\boxed{\mathbf{AE} \Leftrightarrow c < -2} \text{ e } \boxed{\mathbf{I} \text{ si } c > -2} \text{ (ya lo sabíamos).}$$

Si $\boxed{c = -2}$ (el caso de **a]**) es **EnoA** [$\lambda = -1$ doble y $\lambda = 0$ simple].

3. Sea $tx'' + (2t^2 - 1)x' - 4\alpha tx = 0$.

- a] Precisar para qué valores de α hay soluciones que son polinomios que se anulan en $t=0$.
 b] Para $\alpha=1$, hallar una solución analítica en $t=0$ y determinar si todas las soluciones lo son.
 c] Para $\alpha=0$, hallar la solución general sin utilizar series.

a] $t^2x'' + t(2t^2 - 1)x' - 4\alpha t^2x = 0 \rightarrow t=0$ singular regular con $r=2, 0$. Se anula en $t=0$:

$$x_1 = \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^{k+2} \rightarrow \sum_{k=0}^{\infty} [(k+2)(k+1)c_k t^{k+1} + 2(k+2)c_k t^{k+3} - (k+2)c_k t^{k+1} - 4\alpha c_k t^{k+3}] = 0$$

$$t^1: 2c_0 - 2c_0 = 0, c_0 \text{ indeterminado}; t^2: 6c_1 - 3c_1 = 0, c_1 = 0;$$

$$t^3: 12c_2 + 4c_0 - 4c_2 - 4\alpha c_0 = 0, c_2 = \frac{\alpha-1}{2}c_0;$$

$$t^{k+1}: (k+2)kc_k - (4\alpha - 2k)c_{k-2} = 0, c_k = \frac{4\alpha - 2k}{(k+2)k}c_{k-2} \rightarrow c_3 = c_5 = c_7 = 0.$$

$$c_{2k} = \frac{\alpha-k}{(k+1)k}c_{2k-2} \rightarrow c_4 = \frac{\alpha-2}{6}c_2 = \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)}{12}c_0, c_6 = \frac{\alpha-3}{12}c_4 = \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)(\alpha-3)}{144}c_0, \dots$$

Si $\alpha \notin \mathbf{N}$, ninguno de los c_{2k} se anula, pero si $\alpha=1, 2, \dots$, la serie pasa a ser un polinomio P_{2n} de grado $2n$, pues el $c_{2n}=0$ y también lo son todos los siguientes.

$$[\text{En particular: } P_1 = t^2, P_2 = t^2 + \frac{1}{2}t^4, P_3 = t^2 + t^4 + \frac{1}{6}t^6, \dots].$$

b] $x_1 = t^2$ es solución analítica de $tx'' + (2t^2 - 1)x' - 4tx = 0$ en $t=0$. Otra solución es:

$$x_2 = t^2 \int \frac{e^{\int (\frac{1}{t} - 2t)} dt}{t^4} = t^2 \int \frac{e^{-t^2}}{t^3} dt = t^2 \int \left[\frac{1}{t^3} - \frac{1}{t} + \frac{t}{2} - \frac{t^3}{6} + \dots \right] dt = -\frac{1}{2} + \frac{t^4}{4} - \frac{t^6}{24} + \dots - t^2 \log t.$$

No todas las soluciones son analíticas en $t=0$. Se podría ver siguiendo con Frobenius:

$$x_2 = \sum_{k=0}^{\infty} b_k t^k + d t^2 \ln t, x_2' = \sum_{k=1}^{\infty} k b_k t^{k-1} + 2d t \ln t + d t, x_2'' = \sum_{k=2}^{\infty} k(k-1)b_k t^{k-2} + 2d \ln t + 3d$$

$$\rightarrow \sum_{k=2}^{\infty} k(k-1)b_k t^{k-1} + \sum_{k=1}^{\infty} [2k b_k t^{k+1} - k b_k t^{k-1}] - \sum_{k=0}^{\infty} 4b_k t^{k+1} + d[2t + 2t^3] = 0 \rightarrow$$

$$t^0: b_1 = 0; t^1: 2b_2 - 2b_2 - 4b_0 + 2d = 0 \rightarrow d = 2b_0 \neq 0 \text{ (como antes; y } b_2 \text{ indeterminado).}$$

c] $x' = y \rightarrow y' = (\frac{1}{t} - 2t)y \rightarrow y = Cte^{-t^2} \rightarrow x = K + Ce^{-t^2}$. [Las series de Frobenius son las de $x_1 = 1 - e^{-t^2}$ y $x_2 = 1$ (analíticas)].

4. Sea (E) $x'' = 1 - x^2 - (x')^2$. a] Resolver la ecuación de las órbitas de (E).

b] Dibujar el mapa de fases y decidir si es periódica la solución de (E) con $x(0) = x'(0) = 1$.

a] $\begin{cases} x' = v \\ v' = 1 - x^2 - v^2 \end{cases}, \frac{dv}{dx} = \frac{1-x^2}{v} - v \xrightarrow{z=v^2} \frac{dz}{dx} = -2z + 2 - 2x^2$ lineal de coeficientes constantes.

$$\text{Más corto que integrar por partes: } z_p = Ax^2 + Bx + C \rightarrow z = \boxed{Ce^{-2x} - x^2 + x + \frac{1}{2} = v^2}.$$

b] Puntos críticos: $v=0 \rightarrow x=\pm 1$.

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2x & -2y \end{pmatrix} \xrightarrow{(\pm 1, 0)} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \mp 2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda^2 \pm 2 = 0 \rightarrow$$

$\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ silla con $\lambda = \pm\sqrt{2}$ [$\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ \lambda \end{pmatrix}$, como en toda ecuación].

$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ centro de la AL. Como g es par en v se conserva.

Campo horizontal sobre la circunferencia $x^2 + v^2 = 1$

[y vertical sobre el eje x como en toda ecuación].

La separatriz es la órbita que pasa por $(-1, 0) \rightarrow$

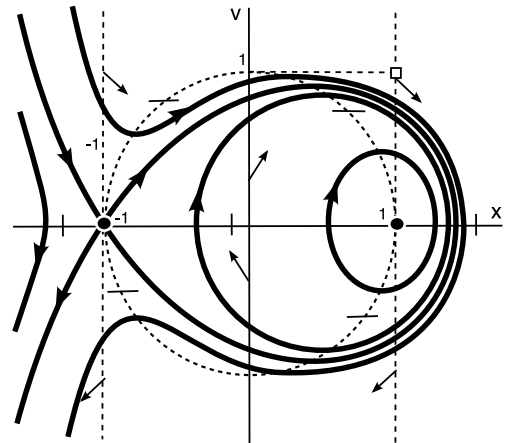
$$Ce^2 - 1 - 1 + \frac{1}{2} = 0 \rightarrow v^2 = \frac{3}{2}e^{-2x-2} - x^2 + x + \frac{1}{2}$$

[El 2º miembro se hace 0 para un $x > 1$ ($\rightarrow -\infty$), y si x muy negativo se parece a un múltiplo de e^{-2x}].

Hay una órbita sencilla (circunferencia) para $C=0$:

$$v^2 + (x - \frac{1}{2})^2 = \frac{3}{4} \text{ [corta } v=0 \text{ en } x = \frac{1+\sqrt{3}}{2} \approx 1.4, -0.4].}$$

La órbita por $(1, 1)$ no es cerrada, pues la separatriz corta $x=1$ en $v = \sqrt{\frac{3e^{-4}+1}{2}} < 1$ (también lo dice el campo). Por tanto, una solución de la que es proyección **no es periódica**.



$$\mathbf{v}(0, v) = \begin{pmatrix} v \\ 1 - v^2 \end{pmatrix}, \mathbf{v}(\pm 1, v) = \begin{pmatrix} v \\ -v^2 \end{pmatrix}.$$

1. Sea $\frac{dy}{dt} = \frac{2+t-y}{e^{y-t}+1}$. **a]** Hallar su solución general (en forma implícita) calculando un factor integrante $g(t)$ y por otro método diferente.

b] ¿Cuántas soluciones hay con $y(0)=0$? Dar su forma explícita si existen.

[Ayuda: ¿Qué forma tienen todas sus isoclinas? ¿Cuál es la asociada a la pendiente $K=1$?].

a] $g(t)(y-t-2) + g(t)(e^{y-t}+1)y' = 0$ exacta si $g(t) = g'(t)(e^{y-t}+1) - g(t)e^{y-t}$, $g'(t)=g(t)$, $g(t)=e^t$
 $\rightarrow e^t(y-t-2) + (e^y + e^t)y' = 0 \rightarrow U_t = e^t(y-t-2) \rightarrow U = e^t(y-t-1) + p(y) \rightarrow e^y + (y-t-1)e^t = C$
 $U_y = e^y + e^t \rightarrow U = e^y + ye^t + q(t)$

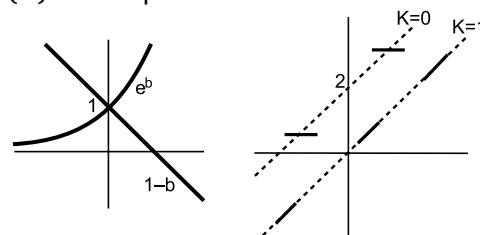
O bien, $z=y-t \rightarrow z' = \frac{2-z}{e^{z+1}} - 1 = -\frac{e^z+z-1}{e^{z+1}} \rightarrow \int \frac{e^z+1}{e^{z+1}} dz = \ln(e^z+z-1) = C - t \rightarrow e^z+z-1 \stackrel{\uparrow}{=} Ce^{-t}$.

b] f y f_y continuas en todo \mathbf{R}^2 (f cociente de funciones que lo son y su denominador no se anula) \Rightarrow **existe solución única para cualquier dato inicial**, $y(0)=0$ en particular.

Las isoclinas son las rectas paralelas $y=t+b \rightarrow K = \frac{2-b}{e^{b+1}}$.

La de $K=1$ (es decir, aquella en que la pendiente de los segmentos es igual que la de la isoclina) cumple $e^b = 1-b$,

lo que sólo sucede si $b=0$. Por tanto, $y=t$ es solución, que es la única buscada, pues satisface $y(0)=0$.



[También se puede localizar esta solución observando que $z=0$ ($y=t$) es solución constante de la autónoma en z de arriba, o tanteando en la ecuación inicial, o viendo que $y=t$ cumple $e^y + (y-t-1)e^t = 0$, expresión que sale de la solución general al imponer el dato].

2. Sea $x''' + 2x'' + ax' = 4e^t + 2t$. **a]** Para $a=1$, hallar su solución con $x(0)=-2$, $x'(0)=x''(0)=0$.

b] Discutir la estabilidad de la ecuación según los valores de a .

a] $\lambda^3 + 2\lambda^2 + \lambda = \lambda(\lambda+1)^2 \rightarrow$ solución general de la homogénea: $x = c_1 + c_2e^{-t} + c_3te^{-t}$.

$$x_p = Ae^t + Bt^2 + Ct \rightarrow 4Ae^t + (4B+C) + 2Bt = 4e^t + 2t \rightarrow A=1, B=1, C=-4 \rightarrow$$

Solución general de la no homogénea: $x = c_1 + c_2e^{-t} + c_3te^{-t} + e^t + t^2 - 4t \rightarrow$

$$x' = -c_2e^{-t} + c_3(1-t)e^{-t} + e^t + 2t - 4, x'' = c_2e^{-t} + c_3(t-2)e^{-t} + e^t + 2 \xrightarrow{\text{datos}}$$

$$\begin{cases} c_1 + c_2 + 1 = -2 \\ -c_2 + c_3 - 3 = 0 \\ c_2 - 2c_3 + 3 = 0 \end{cases} \rightarrow c_3=0, c_2=-3 \rightarrow x = e^t - 3e^{-t} + t^2 - 4t$$

O Laplace: $(s^3+2s^2+s)X + 2(s^2+2s+1) = \frac{4}{s-1} + \frac{2}{s^2} = \frac{4s^2+2s+2}{s^2(s-1)} = \frac{2(2s-1)(s+1)}{s^2(s-1)}$, $X = -\frac{2}{s} + \frac{2(2s-1)}{s^3(s+1)(s-1)}$.

$$\frac{2(2s-1)}{s^3(s-1)(s+1)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s^2} + \frac{C}{s^3} + \frac{D}{s-1} + \frac{E}{s+1} = \frac{As^2(s-1)(s+1) + Bs(s-1)(s+1) + C(s-1)(s+1) + Ds^3(s+1) + Es^3(s-1)}{s^3(s-1)(s+1)}$$

$$s=1 \rightarrow D=1, s=1 \rightarrow E=-3, s=0 \rightarrow C=2, s^1 \rightarrow B=-4, s^4 \rightarrow A+D+E=0 \rightarrow A=2$$

$$X = -\frac{4}{s^2} + \frac{2}{s^3} + \frac{1}{s-1} - \frac{3}{s+1} \rightarrow x = -4t + t^2 + e^t - 3te^{-t}$$

b] $\lambda(\lambda^2+2\lambda+a)$. Como es un $\lambda=0$, a simple vista deducimos que no puede ser **AE**.

Y los otros dos autovalores son fácilmente calculables: $\lambda_{\pm} = -1 \pm \sqrt{1-a}$. De aquí:

Si $a=0$, hay $\lambda=0$ doble, lo que, al tratarse de una ecuación, basta para asegurar que es **I**.

Si $a<0$, es $\lambda_+>0$ (y $\lambda_-<0$), con lo que la ecuación también es **I**.

Si $a>0$, los λ_{\pm} o son reales negativos o complejos con $\text{Re}\lambda < 0$. Por tanto, es **EnoA**.

[El signo de los coeficientes o RH (poco útiles conociendo los λ), sólo dan la inestabilidad para $a<0$; de aplicar RH al polinomio de grado 2 sí deduciríamos (considerando el $\lambda=0$) la EnoA para $a>0$].

3. Sea $tx'' - 2x' + 4e^t x = 0$. **a]** Hallar los 3 primeros términos no nulos del desarrollo en serie de una solución que se anule en $t=0$. **b]** ¿Están acotadas en $t=0$ todas las soluciones?

a] $t^2 x'' + t(-2)x' + 4te^t x = 0 \rightarrow r(r-1) - 2r = 0 \rightarrow r_1 = 3, r_2 = 0 \rightarrow x_1 = \sum_{k=0}^{\infty} c_k t^{k+3}$ se anula en $t=0$.

$$t(6c_0 t + 12c_1 t^2 + 20c_2 t^3 + 30c_2 t^4 + \dots) - 2(3c_0 t^2 + 4c_1 t^3 + 5c_2 t^4 + 6c_3 t^5 + \dots) + (4 + 4t + 2t^2 + \dots)(c_0 t^3 + c_1 t^4 + c_2 t^5 + \dots) = 0 \rightarrow$$

$$t^2 : 0c_0 = 0 \rightarrow c_0 \text{ indeterminado;}$$

$$t^3 : 12c_1 - 8c_1 + 4c_0 = 0 \rightarrow c_1 = -c_0;$$

$$t^4 : 20c_2 - 10c_2 + 4c_1 + 4c_0 = 0 \rightarrow c_2 = 0;$$

$$t^5 : 30c_3 - 12c_3 + 4c_2 + 4c_1 + 2c_0 = 0 \rightarrow c_3 = \frac{1}{9}c_0.$$

Ya tenemos 3 no nulos: $x_1 = t^3 - t^4 + \frac{1}{9}t^6 + \dots$.

b] Como tanto x_1 como $x_2 = \sum_{k=0}^{\infty} b_k t^k + dt^3(1-t+\dots)$ en $t=0$ ($t^3 \ln t \rightarrow 0$), **todas las soluciones de la ecuación están acotadas en $t=0$.**

4. Sea [S] $\begin{cases} x' = xy - x \\ y' = 2y - 3x \end{cases}$. **a]** Dibujar el mapa de fases de [S]. **b]** Hallar la solución de [S] que cumple $x(2)=0, y(2)=1$.

a] $\begin{matrix} x=0 & y=1 \\ \downarrow & \downarrow \\ y=0 & x=2/3 \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} 2/3 \\ 1 \end{pmatrix}$ puntos críticos. $\mathbf{M} = \begin{pmatrix} y-1 & x \\ -3 & 2 \end{pmatrix}$.

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -3 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = -1, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \lambda = 2, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \text{ Silla.}$$

$$\begin{pmatrix} 2/3 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 2/3 \\ -3 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \lambda = 1 \pm i, \text{ foco inestable.}$$

Campo horizontal sobre la recta $y = \frac{3}{2}x$.

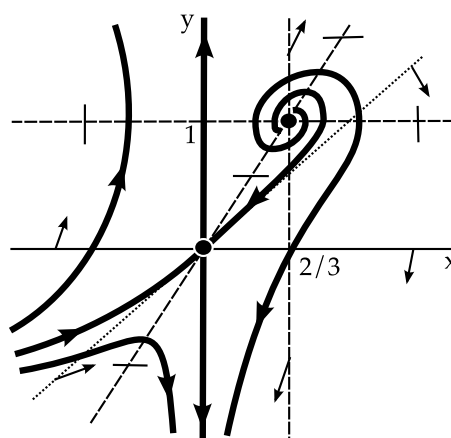
Vertical sobre $x=1$ y sobre el eje y [órbita].

$$\mathbf{v}(x, 0) = -x \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v}(2/3, y) = \frac{2}{3}(y-1) \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

$$\mathbf{v}(x, x) = \begin{pmatrix} x^2 - x \\ -x \end{pmatrix} = -x \begin{pmatrix} 1-x \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Como para $x < 0$ la primera componente es mayor que la segunda, la separatriz estable se deforma \smile .

No sabemos resolver la ecuación de las órbitas.



b] La órbita que pasa por el punto $(0, 1)$ es la $x=0$ (única órbita sencilla y calculable).

Sobre ella es $x'=0$ (claro, es $x(t) \equiv 0$ para todo t), y además:

$$y' = 2y \rightarrow y = Ke^{2t} \xrightarrow{y(2)=1} y = e^{2t-4}. \text{ La solución pedida es, pues,}$$

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ e^{2t-4} \end{pmatrix}.$$