

### Problemes

1. Considereu l'equació diferencial ordinària lineal de  $2n$  ordre:

$$y'' - \frac{1}{t}y' + \alpha(t)y = 0, \quad t > 0. \quad (1)$$

- (a) Suposem que  $y_1(t)$  és una solució de (1) coneguda ( $y_1(t) \neq 0, \forall t$ ). Trobeu pel mètode de reducció de l'ordre la solució general de (1) en funció de  $y_1(t)$ .
- (b) Determineu  $y_1(t)$  de forma que  $y_1^2(t)$  també sigui solució de (1).
- (c) Quant val  $\alpha(t)$  en aquest cas?

#### Resolució:

- (a) Suposem que  $y_1(t)$  és una solució de (1). Aplicant el mètode de reducció de l'ordre a  $y_1(t)$  una segona solució linealment independent amb  $y_1(t)$ , és:

$$y_2(t) = y_1(t) \int \frac{t}{y_1(t)^2} dt,$$

i per tant, la solució general de (1) en funció de  $y_1(t)$  vé donada per

$$y_G(t) = c_1 y_1(t) + c_2 y_1(t) \int \frac{t}{y_1(t)^2} dt, \quad \forall c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

- (b) Imposant que  $y_1^2(t)$  sigui també solució, resulta aleshores que existeix  $c_1$  i  $c_2 \in \mathbb{R}$  tals que

$$y_1^2(t) = c_1 y_1(t) + c_2 y_1(t) \int \frac{t}{y_1^2(t)} dt.$$

Simplificant per  $y_1(t)$  i derivant, tenim que

$$c_2 \frac{t}{y_1(t)^2} = y_1'(t),$$

que és una equació diferencial ordinària d'ordre 1 de variables separades. Resolent-la, resulta aleshores que

$$y_1(t) = \left[ 3 \left( c_2 \frac{t^2}{2} + k \right) \right]^{1/3} = (At^2 + B)^{1/3}.$$

- (c) Substituint a (1), ens queda

$$\alpha(t) = \frac{(1/t)y_1' - y_1''}{y_1} = \frac{8}{9} A^2 t^2 (At^2 + B)^{-2}.$$

2. Considereu el sistema d'equacions diferencials ordinàries

$$\begin{cases} \dot{x} = -y - x(x^2 + y^2) + \mu x \\ \dot{y} = x - y(x^2 + y^2) + \mu y \end{cases} \quad (2)$$

- (a) Trobeu tots els punts crítics.  
 (b) Trobeu el sistema linealitzat al voltant del  $(0,0)$ . Classifiqueu l'origen per a aquest sistema linealitzat i feu-ne el cròquis de les trajectòries.  
 (c) Deduiu l'estabilitat de l'origen per al sistema no lineal (2) usant el mètode de linealització, sempre que us sigui possible.

**Resolució:**

(a) Imposant que

$$\begin{cases} -y - x(x^2 + y^2) + \mu x = 0 \\ x - y(x^2 + y^2) + \mu y = 0 \end{cases},$$

tenim que  $(x, y) = (0, 0)$  és l'únic punt crític, per a tot  $\mu$ .

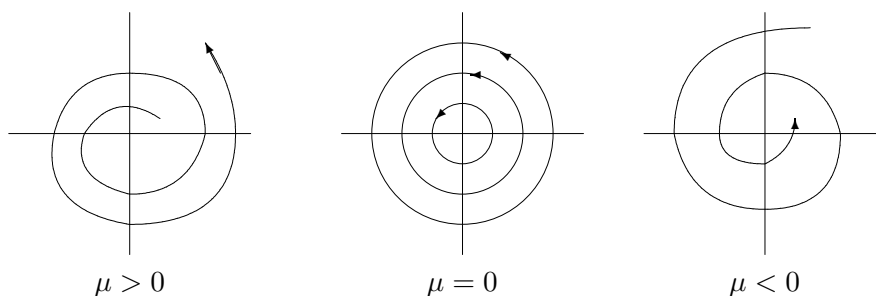
(b) El sistema linealitzat associat és:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} \mu & -1 \\ 1 & \mu \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix},$$

que té per valor propis  $\lambda = \mu \pm i$ ; llavors:

$$\begin{cases} \mu > 0 \rightarrow \text{focus inestable} \\ \mu = 0 \rightarrow \text{centre (estable)} \\ \mu < 0 \rightarrow \text{focus asimptòticament estable} \end{cases}$$

Per determinar el sentit de gir fem  $\begin{pmatrix} \mu & -1 \\ 1 & \mu \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu \\ 1 \end{pmatrix}$ .



(c) La part real dels valors propis és  $Re\lambda_1 = Re\lambda_2 = \mu$ . Per tant, pel mètode de linealització:

$$\begin{cases} \text{Si } \mu > 0 \rightarrow \text{el } (0, 0) \text{ és inestable} \\ \text{Si } \mu < 0 \rightarrow \text{el } (0, 0) \text{ és asimptòticament estable} \\ \text{Si } \mu = 0 \rightarrow \text{el mètode no decideix} \end{cases}$$