

Resumen de la práctica 1: Ecuaciones diferenciales con Maxima

1. El paquete plotdf.

Para poder usarlo lo primero que hay que hacer es cargarlo:

```
--> load("plotdf");
```

1.1. El comando: plotdf

La función/comando plotdf dibuja el *campo de direcciones*¹ de una ED de primer orden

$$y'(x) = F(x, y),$$

o el plano XY de un sistema de dos ecuaciones de primer orden

$$\begin{cases} x' = F(x, y) \\ y' = G(x, y) \end{cases}$$

Ejemplo 1: para la ecuación $y'(x) = 0.2y(5 - y)$ se escribe

```
--> plotdf(0.2*y*(5-y));
```

- Por defecto los ejes tienen tamaño $[-10, 10] \times [-10, 10]$.
- Para continuar con otros ejemplos, es necesario cerrar la ventana de plotdf.

Ejemplo 2: Si queremos usar otras variables (digamos $x'(t) = 0.2x(5 - x)$), incluir la condición inicial (digamos $x(0) = 1$), o cambiar el tamaño de los ejes, podemos usar

```
--> plotdf(0.2*x*(5-x), [t,x], [trajectory_at,0,1], [t,0,20], [x,0,7]);
```

- Señalando con el ratón en distintos puntos podréis ver otras soluciones.
- Pulsando en el botón “actualizar” (replot) se limpia el contenido de la ventana, quedando sólo la última trayectoria dibujada².

Ejemplo 3: (ejercicio 22) Analizar las soluciones del sistema de ecuaciones de un modelo competitivo

$$\begin{cases} x' = 3x - y \\ y' = -2x + 2y \end{cases} \quad \text{con } x(0) = 90, \quad y(0) = 150.$$

```
--> plotdf([3*x+4*y,-2*x+2*y], [x,0,800], [y,0,200], [trajectory_at,90,150]);
```

- Como los valores iniciales son grandes, escogemos las regiones $[x, 0, 800]$ e $[y, 0, 200]$.
- Con este comando se visualizan las soluciones en el plano XY ; para ver las curvas $x(t), y(t)$ presionar “plot versus t ”.

¹Ver por ejemplo <http://es.scribd.com/doc/50991588/35/Curvas-isoclinas>

²En el documento ecuacmaxima.pdf que hemos puesto en la web de la asignatura tenéis una descripción de todas las opciones posibles tanto del comando como de la propia ventana plotdf.

Ejemplo 4: uso de las opciones *direction*, *xfun*, *parameters* y *sliders* para $y'(x) = -ry(x)$.

El siguiente comando dibuja el campo de pendientes de la ED, incorporando un deslizador para modificar la tasa de desintegración r , y también incorporando la gráfica de una función fija $y(x) = 4e^{x-1}$.

```
--> plotdf(-r*y, [xfun, "4*exp(-r*(x-1))"], [direction, forward],  
          [parameters, "r=0.1"], [sliders, "r=0.1:2"]);
```

Ejemplo 5 : uso de las opciones *parameters*, *sliders*, *tstep*, *nsteps* y *versus_t*. El sistema de EDs que modela un péndulo amortiguado es

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = (-g \sin x - by/m)/L \end{cases} .$$

Dibujamos la solución para $x(0) = 5'26$, $y(0) = 1'27$, con una barra de deslizamiento para la masa m . El comando *tstep* indica el paso h del método numérico y *nsteps* el número n de iteraciones; aquí $h = 0'01$ y $n = 300$, por tanto dibujará las soluciones para $0 \leq t \leq 3$.

```
--> plotdf([y, (-g*sin(x) - b*y/m)/l], [x, -2, 10], [y, -14, 14],  
          [parameters, "g=9.8,l=0.5,m=0.3,b=0.05"], [trajectory_at, 5.26, 1.27], [tstep, 0.01],  
          [direction, forward], [nsteps, 300], [sliders, "m=0.1:1"], [versus_t, 1]);
```

1.2. EJERCICIOS

Ejercicio 1

Resuelve el problema 14 relativo a la evolución de una población de peces modelada por la ecuación $x'(t) = 0'2x(5 - x) + \sin(\pi t)$, donde $x(t)$ es el número de peces (en miles) tras t meses. Representa gráficamente la evolución de la población durante el primer año para la condición inicial $x(0) = 1$. Traza la evolución con distintas condiciones iniciales en $t = 0$ y observa la existencia de una solución estacionaria

-->

Ejercicio 2

Resuelve el problema 24 relativo al *modelo presa-depredador*

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

diciendo cuál es el depredador y cuál la presa, y representando el diagrama de fases con la trayectoria correspondiente a las condiciones iniciales $x(0) = y(0) = 1000$, y en otra ventana observa la evolución de las curvas $x(t)$ e $y(t)$. ¿Cuándo desaparecen las poblaciones?

Ind: selecciona primero la región $[x, 0, 2000]$ e $[y, 0, 2000]$ para hacerte una idea y después cambia los intervalos para observar mejor la dinámica de las poblaciones; selecciona también la opción *[direction, forward]* para no ir hacia atrás en el tiempo

-->

Ejercicio 3

Resuelve el problema 25 relativo al *modelo presa-depredador de Volterra* (1926)

$$\begin{cases} x' = rx + 0'03xy \\ y' = sy - 0'25xy \end{cases}$$

con distintos valores de los parámetros r y s que se pueden ir modificando con una barra de desplazamiento. Los valores a los que se refiere el ejercicio son

$$(a) r = -0'1 \quad s = 0'2 \qquad (b) r = -0'02 \quad s = 0'3 \qquad (c) r = -0'2 \quad s = 0'05$$

En todos los casos considera por ejemplo las poblaciones iniciales $x(0) = 2$, $y(0) = 8$.

Responde a las cuestiones de los distintos apartados. Observa la evolución en cada caso con distintas condiciones iniciales, visualizando las trayectorias periódicas y curvas/puntos estacionarios.

Indicación: considera la ventana inicial $[x, 0, 8]$ $[y, 0, 15]$ y varíala después si lo crees conveniente

-->

Soluciones

Ejercicio 1

```
(%i14) plotdf(0.2 * x * (5-x) + sin(%pi*t), [t,x]); [t,0,30], [x,-1,8];
```

Ejercicio 2

```
(%i20) plotdf([x+y,-x+y], [x,0,5000], [y,-1000,3000], [trajectory_at,1000,1000],  
[direction,forward], [nsteps,3000]);
```

Ejercicio 3

```
(%i23) plotdf([r*x+0.03*x*y,s*y-0.25*x*y], [x,0,8], [y,0,15],  
[parameters,"r=-0.1,s=0.2"], [trajectory_at,2,8], [tstep,0.1], [direction,forward],  
[nsteps,3000], [sliders,"r=-0.1:-0.02"], [versus_t,1]);
```

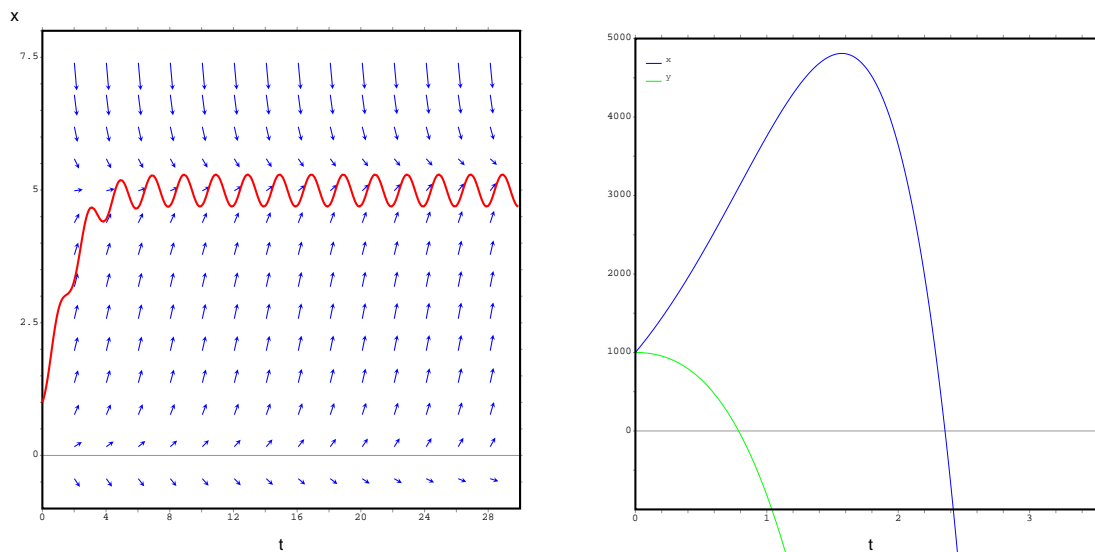


Figura 1: Ejercicio 1: ecuación logística con caza periódica; a largo plazo implica oscilaciones periódicas. Ejercicio 2: La presa y se extingue en 1 año y el depredador x en 2'5 años.

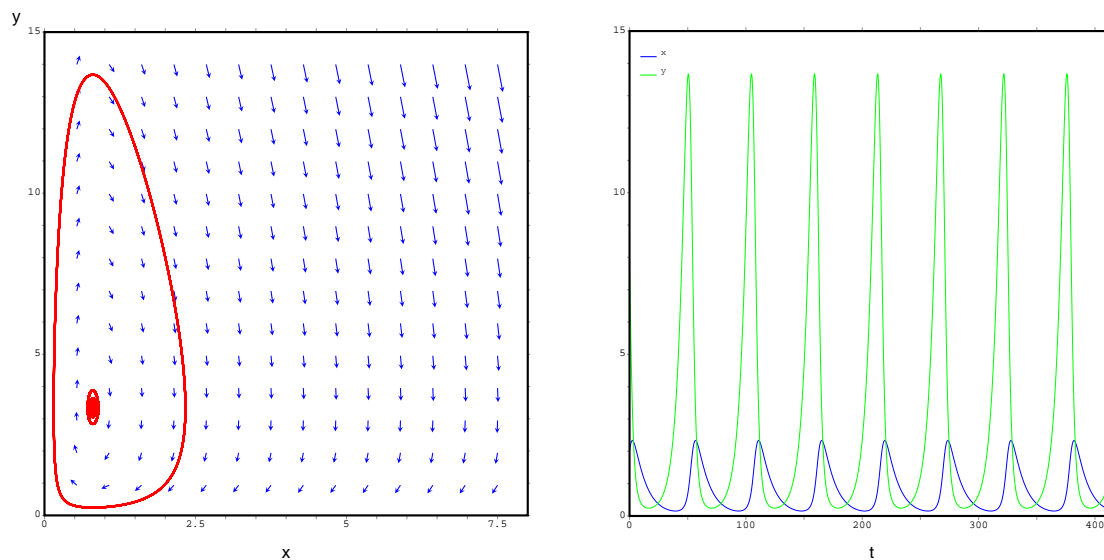


Figura 2: Ejercicio 3a: la presa oscila en $0 \leq y \leq 14$ y el depredador en $0 \leq x \leq 2'5$. En el equilibrio $x_{eq} = 0'8$, $y_{eq} = 3'3$.

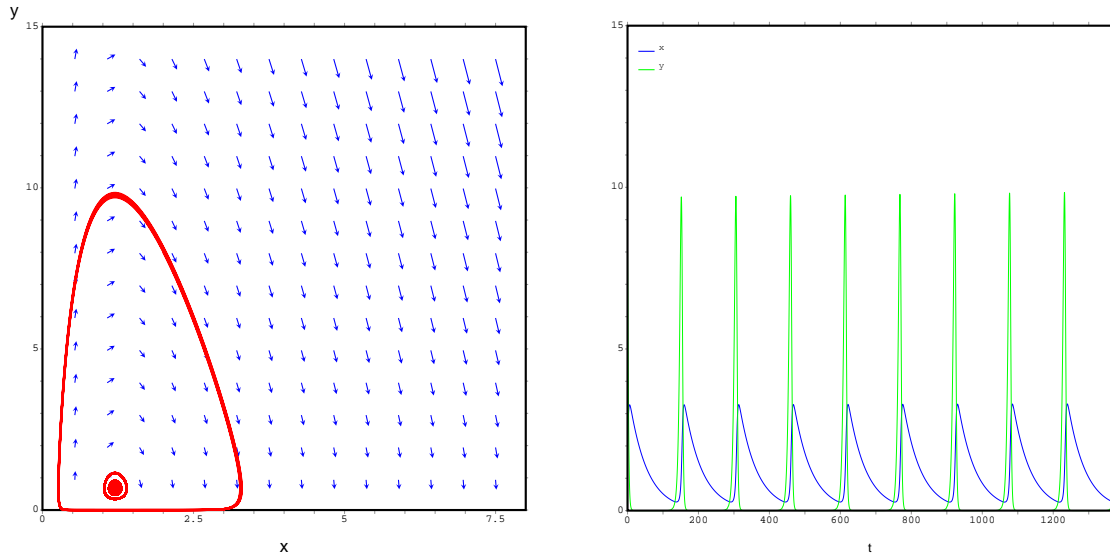


Figura 3: Ejercicio 3b: la presa oscila en $0 \leq y \leq 10$ y el depredador en $0 \leq x \leq 3$. En el equilibrio $x_{\text{eq}} = 1/2$, $y_{\text{eq}} = 6/7$. El parón pesquero tiene como consecuencia una reducción notable de sardinas, debido al pequeño aumento de depredadores.

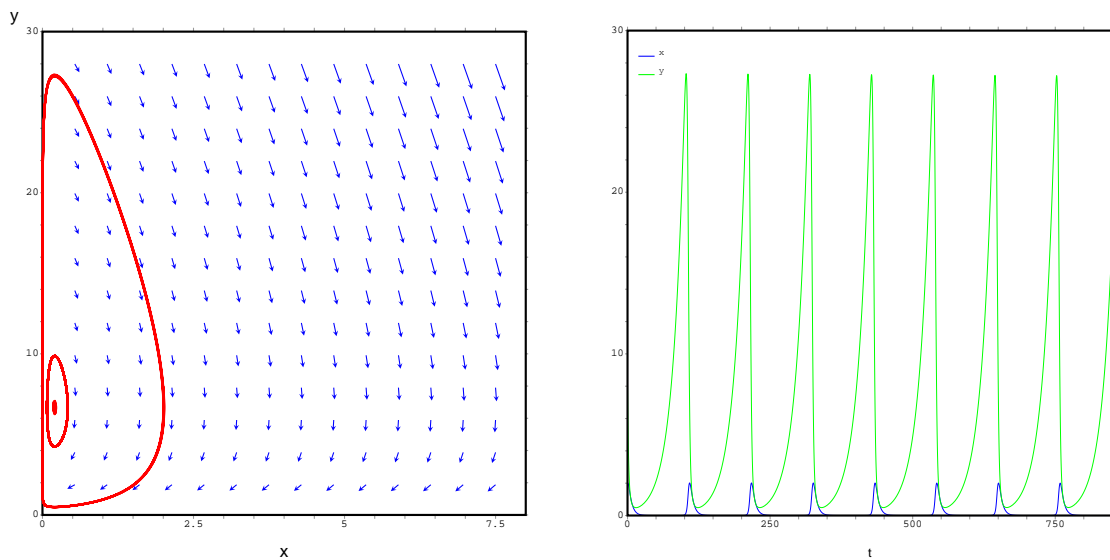


Figura 4: Ejercicio 3c: la presa oscila en $0 \leq y \leq 28$ y el depredador en $0 \leq x \leq 2$. En el equilibrio $x_{\text{eq}} = 2/7$, $y_{\text{eq}} = 6/7$. El pesticida tiene como consecuencia un aumento a corto plazo de la plaga, debido a la drástica disminución de los depredadores.