

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*<sup>1</sup> 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 dibujada<sup>2</sup>.

**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  $t$ ”.

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

<sup>2</sup>En 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]);
```

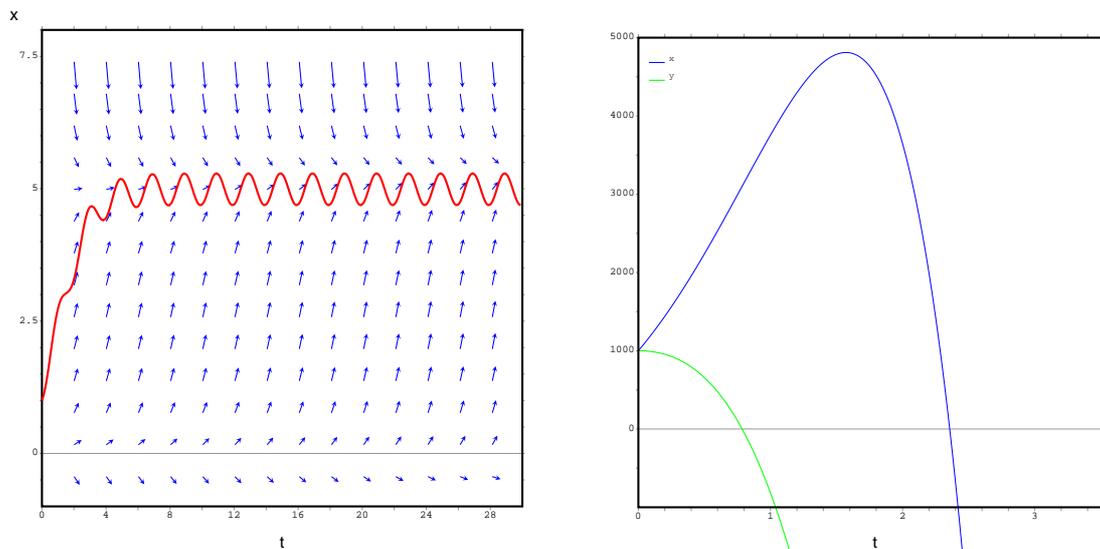


Figura 1: Ejercicio 1: ecuación logística con caza periódica; a largo plazo implica oscilaciones periódicas. Ejercicio 2: La presa  $y$  se extingue en 1 año y el depredador  $x$  en 2'5 años.

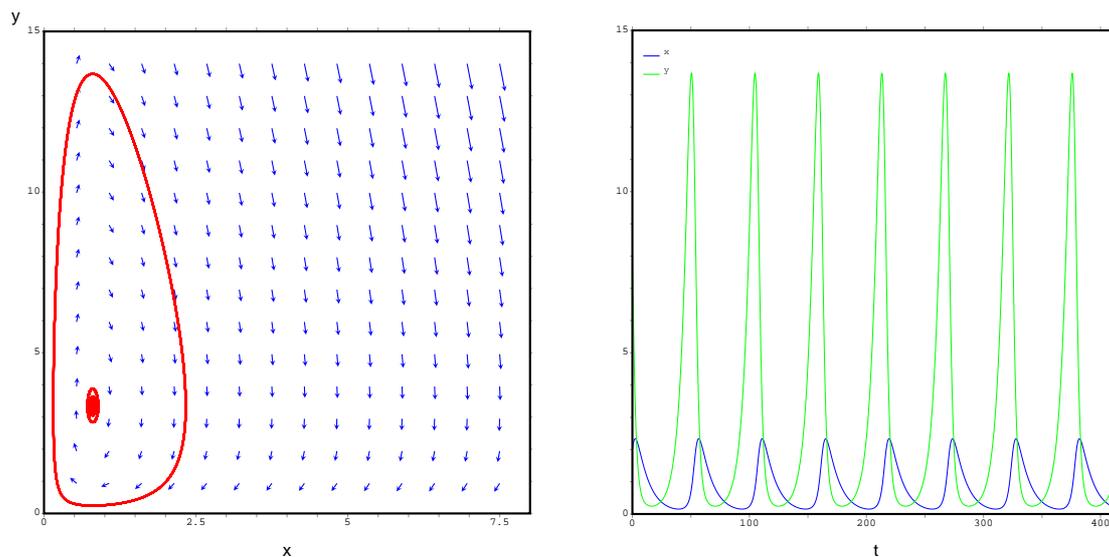


Figura 2: Ejercicio 3a: la presa oscila en  $0 \leq y \leq 14$  y el depredador en  $0 \leq x \leq 2'5$ . En el equilibrio  $x_{eq} = 0'8$ ,  $y_{eq} = 3'3$ .

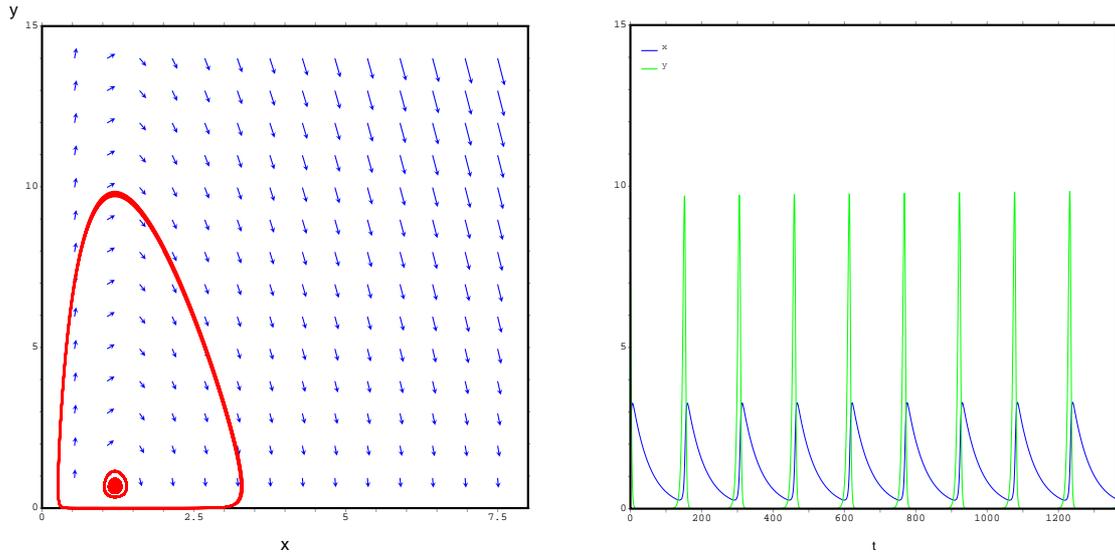


Figura 3: Ejercicio 3b: la presa oscila en  $0 \leq y \leq 10$  y el depredador en  $0 \leq x \leq 3$ . En el equilibrio  $x_{\text{eq}} = 1/2$ ,  $y_{\text{eq}} = 0/6$ . El parón pesquero tiene como consecuencia una reducción notable de sardinas, debido al pequeño aumento de depredadores.

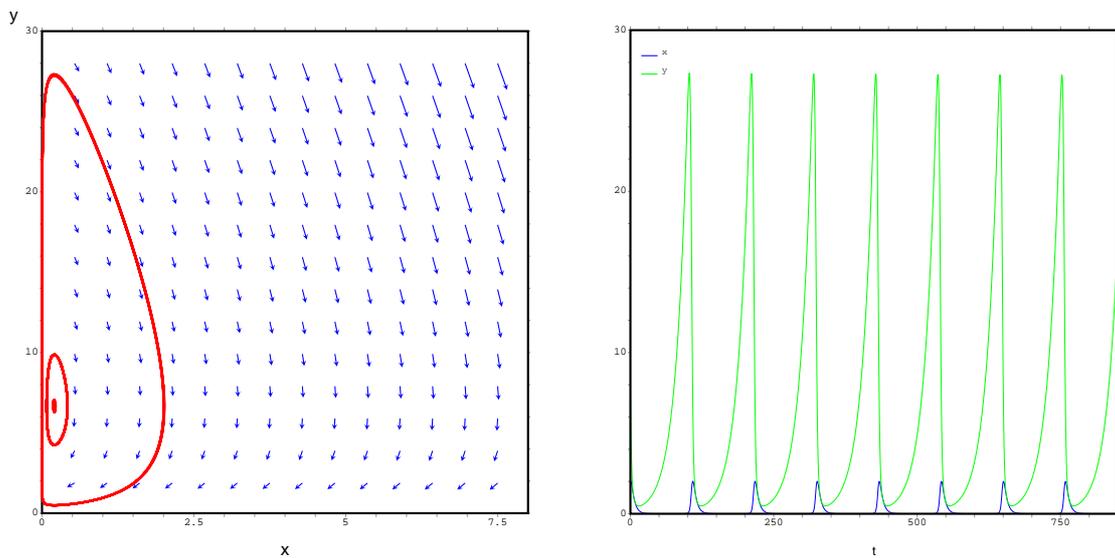


Figura 4: Ejercicio 3c: la presa oscila en  $0 \leq y \leq 28$  y el depredador en  $0 \leq x \leq 2$ . En el equilibrio  $x_{\text{eq}} = 0/2$ ,  $y_{\text{eq}} = 6/7$ . El pesticida tiene como consecuencia un aumento a corto plazo de la plaga, debido a la drástica disminución de los depredadores.