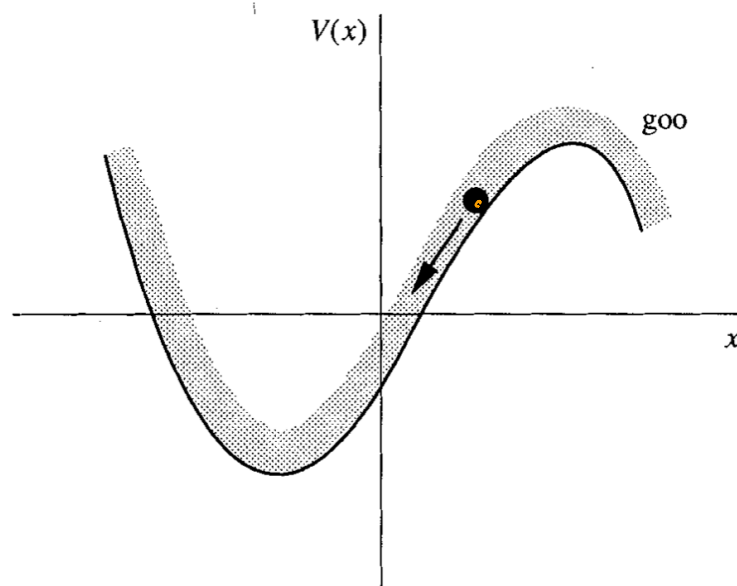


POTENCIALES

$$\dot{x} = f(x) \quad \text{y} \quad f(x) = - \frac{dV(x)}{dx}$$

Si esto se puede hacer, $V(x)$ se llama potencial

Esto se usa para redes neuronales recurrentes
(Hopfield, BM y RBM).



partícula en medio muy usado

$$\begin{aligned} \frac{dV}{dt} &= \frac{dV}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = -f(x) \dot{x} \\ &= -[f(x)]^2 < 0 \end{aligned}$$

Entonces V decrece en el tiempo. Los puntos críticos de $\dot{x} = f(x)$ son los mínimos de $V(x)$

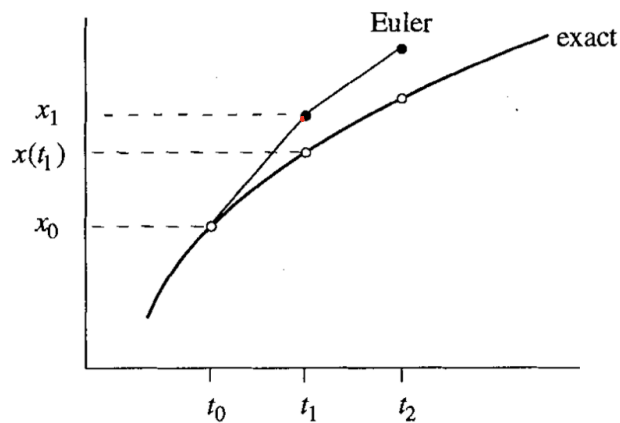
$$\frac{dV}{dx} = 0 \quad \text{y} \quad \frac{d^2V}{dx^2} > 0$$

$$\frac{d^2V}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{dV}{dx} \right) = - \frac{d}{dx} (f)$$

SOLUCIONES NUMERICAS

Vemos cómo encontrar numéricamente una solución, pero no del problema de conocer los estructuras ($t \rightarrow \infty$) de la ecuación diferencial, sino del problema de valor inicial:

$$\dot{x} = f(x) \quad , \quad x(t_0) = x_0$$



$$\dot{x}(t_0) = f(x(t_0)) = f(x_0)$$

$$\frac{x(t_0 + \Delta t) - x(t_0)}{\Delta t} \approx f(x_0)$$

$$x_0 + \Delta t = x_1$$

$$\frac{x(t_1) - x(t_0)}{\Delta t} \approx f(x_0)$$

$$x(t_1) \approx x(t_0) + \Delta t f(x_0)$$

$$t = t_0 \quad t_n = t_0 + n \Delta t$$

Método
de
Euler

$$\begin{cases} \bar{X}_0 = X(t_0) = X_0 \\ \bar{X}_{n+1} = \bar{X}_n + f(\bar{X}_n) \Delta t \end{cases}$$

Método
de
Euler
Mejorado

$$\begin{cases} \tilde{X}'_{n+1} = \tilde{X}_n + f(\tilde{X}_n) \Delta t \\ \tilde{X}_{n+1} = \tilde{X}_n + \frac{1}{2} [f(\tilde{X}_n) + f(\tilde{X}'_{n+1})] \Delta t \end{cases}$$

Método
Runge Kutta
4to Orden

$$\begin{cases} k_1 = f(\tilde{X}_n) \Delta t \\ k_2 = f(\tilde{X}_n + \frac{1}{2} k_1) \Delta t \\ k_3 = f(\tilde{X}_n + \frac{1}{2} k_2) \Delta t \\ k_4 = f(\tilde{X}_n + k_3) \Delta t \\ \tilde{X}_{n+1} = \tilde{X}_n + \frac{1}{6} (k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4) \end{cases}$$

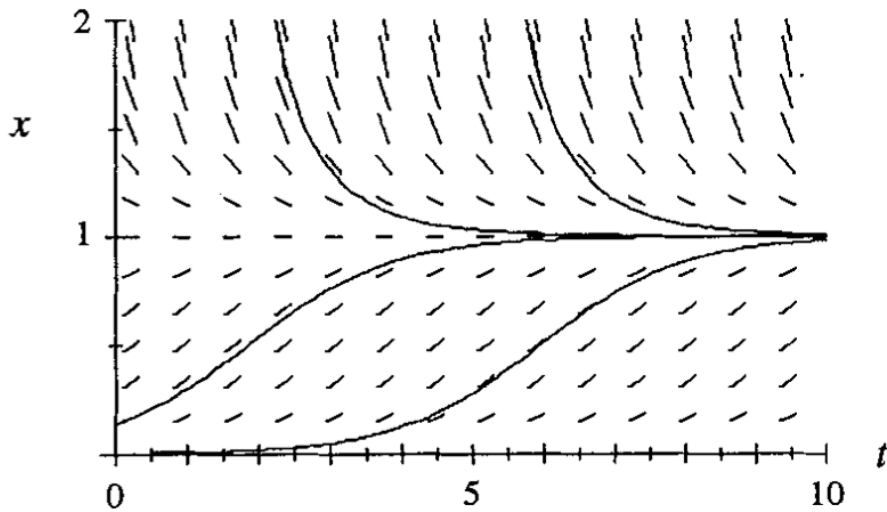
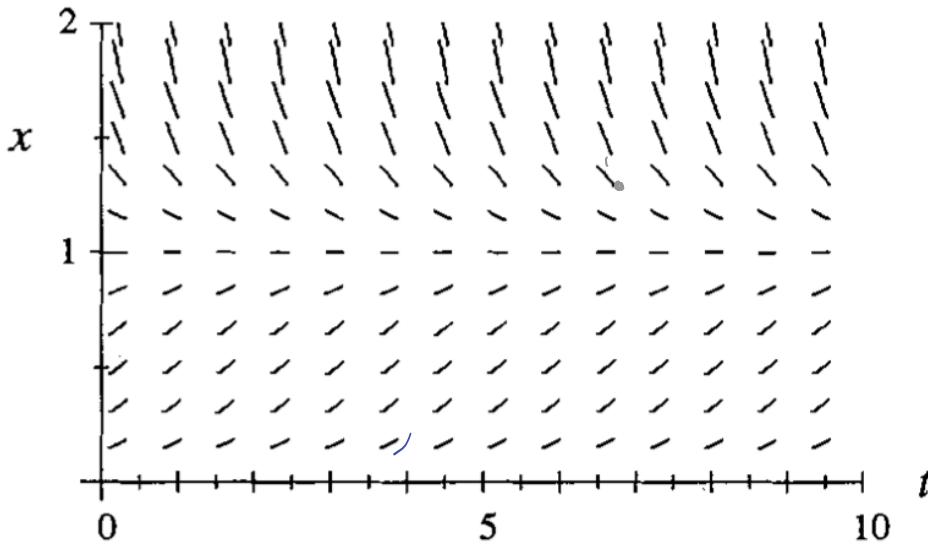
CAMPO DE PENDIENTES

Ejemplo:

$$\dot{x} = x(1-x)$$

$$x^* = 0$$

$$x^* = 1$$



CONTINUA → PARTE 2

FIN PARTE 1