

# Métodos Quantitativos em Economia

## Questões de Prova

**Ementa:** Equações de diferenças de primeira ordem e de ordem mais alta e aplicações à Economia. Equações diferenciais lineares de primeira ordem, equações diferenciais exatas, equações separáveis. Equações lineares de segunda ordem e de ordem mais alta. Diagramas de fase. Aplicações econômicas de equações diferenciais e equações de diferenças.

### QUESTÃO 1 - Equações diferenciais exatas

FONTE: CHIANG, Alpha C.; WAINWRIGHT, Kevin. Matemática para economistas. Rio de Janeiro: Elsevier, 2006. Pag. 467

ENUNCIADO: Resolva a EDO exata:

$$2yt \, dy + y^2 \, dt = 0.$$

GABARITO:

Escrevendo na forma  $M(y, t) \, dy + N(y, t) \, dt = 0$ :

$$M(y, t) = 2yt, N(y, t) = y^2$$

Verificando a exatidão:

$$\frac{\partial M}{\partial t} = 2y \quad \frac{\partial N}{\partial y} = 2y$$

Como são iguais, a equação é exata.

Procuramos uma função potencial  $\Phi(y, t)$  tal que

$$\frac{\partial \Phi}{\partial y} = M = 2yt$$

Integramos em relação a  $y$ :

$$\Phi(y, t) = \int 2yt \, dy = 2t \int y \, dy = 2t \cdot \frac{y^2}{2} = ty^2 + g(t),$$

onde  $g(t)$  é função apenas de  $t$ .

Agora usamos  $\frac{\partial \Phi}{\partial t} = N = y^2$ :

$$\frac{\partial \Phi}{\partial t} = y^2 + g'(t) = y^2.$$

Logo  $g'(t) = 0 \Rightarrow g(t) = \text{constante}$ .

Portanto, a solução implícita é

$$\Phi(y, t) = ty^2 = C,$$

onde  $C$  é constante real.

Desta forma, a solução explícita:

$$y^2 = \frac{C}{t} \Rightarrow y(t) = \pm \sqrt{\frac{C}{t}}$$

## QUESTÃO 2 -

ENUNCIADO:

A partir da Equação Diferencial Não-Linear de 1ª Ordem:

$$\frac{d}{dt}k(t) = sk(t)^\alpha - \delta k(t)$$

dado que  $0 < s, \delta, \alpha < 1$ , resolva:

- Solução geral;
- Estado Estacionário de  $k$ ;
- Classifique a estabilidade dinâmica do equilíbrio.

RESOLUÇÃO:

FONTE: CHIANG, Alpha C.; WAINWRIGHT, Kevin. Matemática para economistas. Rio de Janeiro: Elsevier, 2006. Pag. 480-81

- $k(t) = \left[ Ae^{-(1-\alpha)\delta t} + \frac{s}{\delta} \right]^{\frac{1}{1-\alpha}}$
- $\bar{k} = \left( \frac{s}{\delta} \right)^{\frac{1}{1-\alpha}}$
- $k(t)$  apresenta uma trajetória dinâmica convergente para  $\bar{k}$  de maneira monotônica.

## QUESTÃO 3 -

ENUNCIADO:

Para cada uma das equações diferenciais de segunda ordem lineares a seguir, pede-se:

- Solução particular;
  - Função complementar;
  - Solução geral;
  - Classifique a estabilidade dinâmica do equilíbrio.
- $6y''(t) - y'(t) - y(t) = 4$
  - $4y''(t) - 4y'(t) + y(t) = 3$

RESOLUÇÃO:

**Resolução:** Considere a equação diferencial de segunda ordem:

$$y''(t) + a_1 y'(t) + a_2 y(t) = b.$$

Sua solução geral, se  $a_2 \neq 0$ , é dada por:

$$y(t) = \begin{cases} A_1 e^{r_1 t} + A_2 e^{r_2 t} + \frac{b}{a_2}, & (\text{raízes reais distintas}) \\ A_3 e^{rt} + A_4 t e^{rt} + \frac{b}{a_2}, & (\text{raízes reais repetidas}) \\ e^{ht} (A_5 \cos(vt) + A_6 \sin(vt)) + \frac{b}{a_2} & (\text{raízes complexas}) \end{cases}$$

onde  $h = -\frac{a_1}{2}$  e  $v = \frac{\sqrt{4a_2 - a_1^2}}{2}$ .

a)

O polinômio característico associado à esta EDO de segunda ordem é dado por:

$$6r^2 - r - 1 = 0.$$

As raízes do polinômio característico são:

$$\begin{aligned} r_1 &= \frac{1 + \sqrt{1 + 24}}{12} = \frac{1}{2}, \\ r_2 &= \frac{1 - \sqrt{1 + 24}}{12} = -\frac{1}{3}. \end{aligned}$$

A solução geral é, portanto:

$$y(t) = A_1 e^{\frac{1}{2}t} + A_2 e^{-\frac{1}{3}t} - 4.$$

A trajetória dinâmica diverge ( $r_1 > 0$ ) de maneira monotônica (raízes reais) com relação ao equilíbrio intertemporal  $y_p = -4$ .

b)

O polinômio característico associado à esta EDO de segunda ordem é dado por:

$$4r^2 - 4r + 1 = 0.$$

As raízes do polinômio característico são:

$$\begin{aligned} r_1 &= \frac{4 + \sqrt{16 - 16}}{8} = \frac{1}{2}, \\ r_2 &= \frac{4 - \sqrt{16 - 16}}{8} = \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

A solução geral é, portanto:

$$y(t) = A_3 e^{\frac{1}{2}t} + A_4 t e^{\frac{1}{2}t} + 3.$$

A trajetória dinâmica diverge ( $r_1, r_2 > 0$ ) de maneira monotônica (raízes reais) com relação ao equilíbrio intertemporal  $y_p = 3$ .

#### QUESTÃO 4 -

ENUNCIADO:

Solucione as seguintes equações de diferenças e, em cada caso, determine se a trajetória dinâmica é convergente ou divergente e monotônica ou oscilatória (assuma que  $x_t = x_0$  em  $t = 0$ ):

- a)  $x_t = -3x_{t-1} + 4$ .
- b)  $x_t = \frac{1}{2}x_{t-1} + 3$ .

RESOLUÇÃO:

a)  $x_t = -3x_{t-1} + 4$ .

A equação de diferenças é dada por:

$$x_t + 3x_{t-1} = 4.$$

**Solução particular.**  $x_t = x_{t-1} = x_p$ , substituindo na equação obtemos:

$$x_p + 3x_p = 4,$$

portanto:  $x_p = 1$ .

**Função complementar.** A função complementar é dada por:

$$x_c = A(-a)^t,$$

onde  $A$  é uma constante arbitrária e  $a$ , neste caso, é igual à 3. Portanto:

$$x_c = A(-3)^t.$$

**Solução geral.** A solução geral é dada por:

$$x_t = x_c + x_p = A(-3)^t + 1.$$

**Solução definida.** Assumindo que  $x_t = x_0$  em  $t = 0$ , temos que:

$$x_0 = A + 1,$$

portanto:  $A = x_0 - 1$ , substituindo o valor de  $A$  na solução geral, obtemos a solução definida, que será dada por:

$$x_t = (x_0 - 1)(-3)^t + 1.$$

Temos, portanto, que a [trajetória dinâmica do equilíbrio será divergente](#) ( $|b| > 1$ ) e [oscilatória](#) ( $b < 0$ ).<sup>3</sup>

---

<sup>3</sup>Lembrando que  $b = -a$ . Portanto, neste caso,  $b = -3$ .

b)  $x_t = \frac{1}{2}x_{t-1} + 3.$

A equação de diferenças é dada por:

$$x_t - \frac{1}{2}x_{t-1} = 3.$$

**Solução particular.**  $x_t = x_{t-1} = x_p$ , substituindo na equação obtemos:

$$x_p - \frac{1}{2}x_p = 3,$$

portanto:  $x_p = 6.$

**Função complementar.** A função complementar é dada por:

$$x_c = A(-a)^t,$$

onde  $A$  é uma constante arbitrária e  $a$ , neste caso, é igual à  $-1/2$ . Portanto:

$$x_c = A \left( \frac{1}{2} \right)^t.$$

**Solução geral.** A solução geral é dada por:

$$x_t = x_c + x_p = A \left( \frac{1}{2} \right)^t + 6.$$

**Solução definida.** Assumindo que  $x_t = x_0$  em  $t = 0$ , temos que:

$$x_0 = A + 6,$$

portanto:  $A = x_0 - 6$ , substituindo o valor de  $A$  na solução geral, obtemos a solução definida, que será dada por:

$$x_t = (x_0 - 6) \left( \frac{1}{2} \right)^t + 6.$$

Temos, portanto, que a [trajetória dinâmica do equilíbrio será convergente](#) ( $|b| < 1$ ) e [monotônica](#) ( $b > 0$ ).<sup>4</sup>

## QUESTÃO - 5

### ENUNCIADO:

Suponha que um depósito de \$100 é feito no **começo de cada ano**, começando em  $t = 0$ , em uma conta bancária que rende juros de 10% ao ano, pede-se:

- (a) Derive uma expressão que mostre o montante disponível nesta conta no começo de cada ano  $t$ .
- (b) Encontre a solução definida da equação em diferenças de primeira ordem derivada no item anterior.
- (c) Classifique a estabilidade dinâmica do equilíbrio intertemporal para a equação em diferenças obtida no item (a).

### RESOLUÇÃO:

a)

Sabemos que a cada período  $t$  o investidor faz um depósito de \$100 em sua conta bancária e, além disso, a taxa de juros anual que incide sobre o montante disponível em conta, em cada período, é de 10%. Portanto, no período  $t$ , o montante disponível em conta para este investidor é dado pelo rendimento de juros incidente sobre o montante disponível no período anterior  $(1 + r)y_{t-1}$  (sendo  $r$  a taxa de juros e  $y_{t-1}$  o montante disponível no período  $t - 1$ ) somado ao novo depósito realizado de \$100. Ou seja:

$$y_t = (1 + r)y_{t-1} + 100 = 1,1y_{t-1} + 100,$$

para uma taxa anual de juros igual de 10%.<sup>1</sup>

b)

Consideraremos, então, a equação de diferenças de primeira ordem:

$$y_t - 1,1y_{t-1} = 100.$$

**Solução particular.**  $y_t = y_{t-1} = y_p$ , substituindo na equação obtemos:

$$y_p - 1,1y_p = 100,$$

portanto:  $y_p = \frac{100}{1-1,1}$ .

**Função complementar.** A função complementar é dada por:

$$x_c = A(-a)^t,$$

onde  $A$  é uma constante arbitrária e  $a$ , neste caso, é igual à  $-1,1$ . Portanto:

$$y_c = A(1, 1)^t.$$

**Solução geral.** A solução geral é dada por:

$$y_t = y_c + y_p = A(1, 1)^t + \frac{100}{1 - 1, 1}.$$

**Solução definida.** Assumindo que  $y_t = y_0$  em  $t = 0$ , temos que:

$$y_0 = A + \frac{100}{1 - 1, 1},$$

portanto:  $A = y_0 - \frac{100}{1-1,1}$ , substituindo o valor de  $A$  na solução geral, obtemos a solução definida, que será dada por:

$$y_t = \left( y_0 - \frac{100}{1 - 1, 1} \right) (1, 1)^t + \frac{100}{1 - 1, 1}.$$

Podemos reorganizar a equação anterior e usar o fato que  $y_0 = 100$  para obter:

$$y_t = 100(1, 1)^t + 100 \left( \frac{1 - (1, 1)^t}{1 - 1, 1} \right).$$

c)

Vimos que a solução definida para a equação de diferenças obtida é dada por:

$$y_t = 100(1, 1)^t + 100 \left( \frac{1 - (1, 1)^t}{1 - 1, 1} \right).$$

Temos, portanto, que a **trajetória dinâmica do equilíbrio será divergente** ( $|b| > 1$ ) e **monotônica** ( $b > 0$ ).<sup>2</sup>





## Assinaturas do documento



Código para verificação: **25HK94VJ**

Este documento foi assinado digitalmente pelos seguintes signatários nas datas indicadas:

✓ **PAULO VICTOR DA FONSECA** (CPF: 016.XXX.076-XX) em 24/11/2025 às 14:00:50  
Emitido por: "SGP-e", emitido em 15/07/2021 - 08:10:54 e válido até 15/07/2121 - 08:10:54.  
(Assinatura do sistema)

✓ **ANALUCIA VIEIRA FANTIN** (CPF: 891.XXX.590-XX) em 24/11/2025 às 14:13:22  
Emitido por: "SGP-e", emitido em 13/07/2018 - 13:16:58 e válido até 13/07/2118 - 13:16:58.  
(Assinatura do sistema)

✓ **ADRIANO DE AMARANTE** (CPF: 887.XXX.659-XX) em 24/11/2025 às 15:50:15  
Emitido por: "SGP-e", emitido em 30/03/2018 - 12:44:23 e válido até 30/03/2118 - 12:44:23.  
(Assinatura do sistema)

Para verificar a autenticidade desta cópia, acesse o link <https://portal.sgpe.sea.sc.gov.br/portal-externo/conferencia-documento/VURFU0NfMTlwMjJfMDAwNDc0NzdfNDc1MDhfmjAyNV8yNUhLOTBWSg==> ou o site <https://portal.sgpe.sea.sc.gov.br/portal-externo> e informe o processo **UDESC 00047477/2025** e o código **25HK94VJ** ou aponte a câmera para o QR Code presente nesta página para realizar a conferência.