Examen

October 23, 2020

1 Examen

Instrucciones

- Crea en tu carpeta, un archivo llamado examen y pega el texto de las problemas en él (respeta el formato).
- Contesta inmediatamente abajo del problema.
- Gráficas en calidad profesional (pon ejes, unidades, colores, leyenda, etc.)
- La ortografía, redacción y habilidades de comunicación se tomarán en cuenta.

1.0.1 Problema 1

(a) Usando Simpy, declara las funciones:

$$y(x) = \sin(x)$$

$$z(x) = \cos(x)$$

$$w(x) = \frac{1}{\cos(x) + \sin(2x)}$$

(b) Obtén la derivada de g(x)

$$g(x) = y(x) * z(x)$$

- (c) Grafica w(x) en el rango [0,1]
- (d) Integra de manera indefinida w(x) y luego evalúala desde 0 a 1.
- (e) ¿Cuál es el límite de y(x), z(x), g(x) y w(x) cuando $x \to 0.$?
- (f) Expanda y(x) y z(x) hasta 3 orden en serie de Taylor.

[]:

(a) Usando Simpy, declara las funciones:

$$y(x) = \sin(x)$$

$$z(x) = \cos(x)$$

$$w(x) = \frac{1}{\cos(x) + \sin(2x)}$$

[1]: from sympy import *

[3]:
$$y_F = Eq(y(x), sin(x))$$

 y_F

[3]: $y(x) = \sin(x)$

[4]:
$$z_F = Eq(z(x), cos(x))$$

 z_F

[4]: $z(x) = \cos(x)$

[5]:
$$w(x) = \frac{1}{\sin(2x) + \cos(x)}$$

(b) Obtén la derivada de g(x)

$$g(x) = y(x) * z(x)$$

[6]:
$$g_F = Eq(g(x), y_F.rhs*z_F.rhs)$$

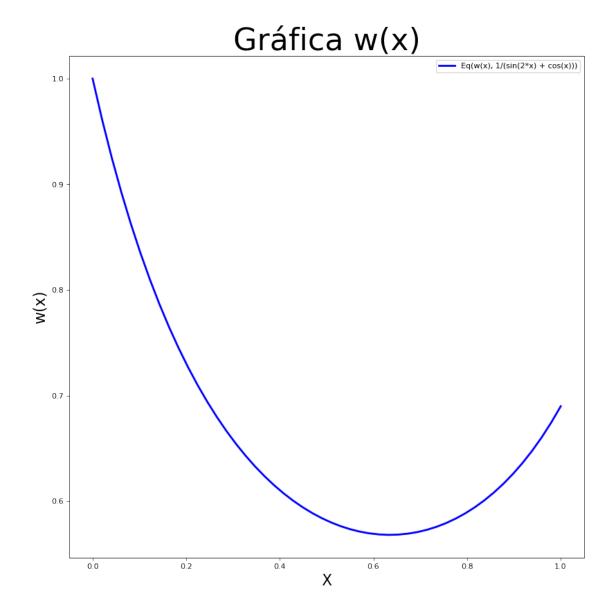
 g_F

[6]: $g(x) = \sin(x)\cos(x)$

[7]:
$$\frac{d}{dx}g(x) = \cos(2x)$$

(c) Grafica w(x) en el rango [0,1]

```
[9]: w_F
 [9]:
     w(x) = \frac{1}{\sin(2x) + \cos(x)}
[10]: x_values = np.linspace(0,1)
      w_funct = lambdify(x, w_F.rhs, modules=['numpy'])
      y_values = w_funct(x_values)
[11]: plt.figure(figsize=(12, 12), dpi=80)
      plt.plot(x_values, y_values, linewidth=2.5, linestyle="-",color="blue", label =__
       \hookrightarrow W_F)
      plt.xlabel('X', fontsize=20)
      plt.ylabel('w(x)', fontsize=20)
      plt.title("Gráfica w(x)", fontsize=40)
      plt.legend(loc='best')
```



(d) Integra de manera indefinida g(x) y luego evalúala desde 0 a 1.

[12]:
$$\int g(x) \, dx = \frac{\sin^2(x)}{2}$$

[13]:

$$\int_{0}^{1} g(x) \, dx = \frac{\sin^{2}(1)}{2}$$

(e) ¿Cuál es el límite de y(x), z(x), g(x) y w(x) cuando $x \to 0.$?

[14]: Eq(Limit(y_F.lhs, x, 0) ,limit(y_F.rhs, x, 0))

[14]: $\lim_{x \to 0^+} y(x) = 0$

[15]: Eq(Limit(z_F.lhs, x, 0),limit(z_F.rhs, x, 0))

[15]: $\lim_{x \to 0^+} z(x) = 1$

[16]: Eq(Limit(g_F.lhs, x, 0), limit(g_F.rhs, x, 0))

[16]: $\lim_{x \to 0^+} g(x) = 0$

[17]: Eq(Limit(w_F.lhs, x, 0), limit(w_F.rhs, x, 0))

[17]: $\lim_{x \to 0^+} w(x) = 1$

(f) Expanda y(x) y z(x) hasta 3 orden en serie de Taylor.

Respecto a un punto x0

[41]: $y_Tay = y_F.rhs.subs(x,x0) + diff(y_F.rhs).subs(x,x0)*(x-x0) + (diff(diff(y_F.rhs)).subs(x,x0)) + (diff(diff(y_F.rhs)).subs(x,x0)) + (diff(diff(y_F.rhs))).subs(x,x0) + (diff(diff(x_F.rhs))).subs(x,x0) + (diff(x_F.rhs))).subs(x,x0) + (diff(x_F.rhs))).subs(x,x0) + (diff(x_F.rhs)).subs(x,x0$

[41]: $y(x) = -\frac{(x-x_0)^3 \cos(x_0)}{6} - \frac{(x-x_0)^2 \sin(x_0)}{2} + (x-x_0) \cos(x_0) + \sin(x_0)$

[42]: $z_Tay = z_F.rhs.subs(x,x0) + diff(z_F.rhs).subs(x,x0)*(x-x0) + (diff(diff(z_F.rhs)).subs(x,x0))/(z_F.rhs)).subs(x,x0)/(z_F.r$

[42]: $z(x) = \frac{(x-x_0)^3 \sin(x_0)}{6} - \frac{(x-x_0)^2 \cos(x_0)}{2} - (x-x_0) \sin(x_0) + \cos(x_0)$

NOTA Muestra las expresiones en cada inciso.

1.0.2 Problema 2

El atractor de Rössler esta descrito por el siguiente conjunto de ecuaciones:

$$\frac{dx}{dt} = -y - z$$

$$\frac{dy}{dt} = x + ay$$

$$\frac{dz}{dt} = b + z(x - c)$$

(a) Resuelva las ecuaciones numéricamente para

$$a = 0.13$$
 $b = 0.2$ $c = 6.5$

y condiciones iniciales

$$x(0) = 0$$
 $y(0) = 0$ $z(0) = 0$

use el método de Runge-Kutta de 2do orden.

```
[]:
```

```
[20]: def atractor(estado, tiempo):
    g0= -estado[1]-estado[2]
    g1= estado[0] + .13*estado[1]
    g2= .2 + estado[2]*(estado[0]-6.5)
    return np.array([g0,g1,g2])
```

```
[21]: N = 1000

time = np.linspace(0,100,N)

dt = 100/float(N-1)

#Tomamos 100 como el tiempo de la simulación
```

```
[22]: w = np.zeros([N,3])
w[0,0] = 0 #x(0)=0
w[0,1] = 0 #y(0)=0
w[0,2] = 0 #z(0)=0
w
```

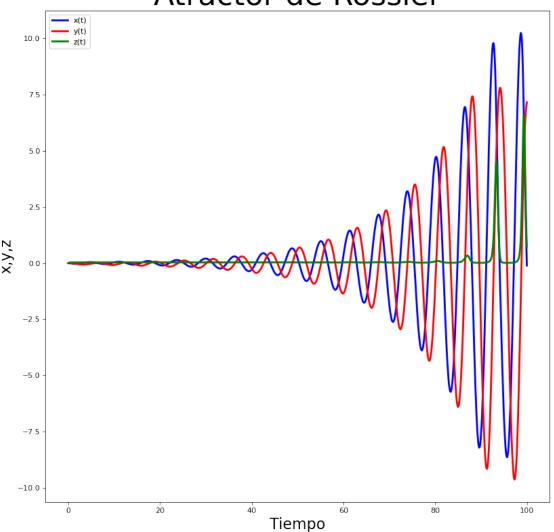
```
def RK2(w, time, dt, derivadas):
          k0 = dt*derivadas(w, time)
          k1 = dt*derivadas(w + k0, time + dt)
          w_next = w + 0.5*(k0 + k1)
          return w_next
[24]: for i in range(N-1):
          w[i+1] = RK2(w[i], time[i], dt, atractor)
      W
[24]: array([[ 0.00000000e+00, 0.00000000e+00, 0.00000000e+00],
             [-1.00200300e-03, 0.00000000e+00, 1.35070005e-02],
             [-2.91111346e-03, -1.68623483e-04, 2.10815803e-02],
             [ 1.55564717e+00, 6.83853572e+00, 2.09547702e+00],
             [7.00009482e-01, 7.04007878e+00, 1.28180975e+00],
             [-1.04859792e-01, 7.16112165e+00, 7.44607627e-01]])
      (b) Muestra en una gráfica el comportamiento de las soluciones en el tiempo
          (i.e. grafica x(t), y(t) y z(t)).
[25]: xdata = [w[i,0] for i in range(N)]
      ydata = [w[i,1] for i in range(N)]
      zdata = [w[i,2] for i in range(N)]
[38]: plt.figure(figsize=(12, 12), dpi=80)
      plt.plot(time, xdata, linewidth=2.5, linestyle="-",color="blue", label = "x(t)")
      plt.plot(time, ydata, linewidth=2.5, linestyle="-",color="red", label = "y(t)")
      plt.plot(time, zdata, linewidth=2.5, linestyle="-",color="green", label =_
      \rightarrow"z(t)")
      plt.title("Atractor de Rössler", fontsize=40)
      plt.xlabel('Tiempo', fontsize=20)
```

[38]: <matplotlib.legend.Legend at 0x7f03c41b8df0>

plt.ylabel('x,y,z', fontsize=20)

plt.legend(loc='best')

Atractor de Rössler



(c) Muestra como se ve el atractor de Rössler en 3D (i.e. en el espacio).

```
[27]: from mpl_toolkits.mplot3d.axes3d import Axes3D
```

```
[40]: fig = plt.figure(figsize=(15, 10), dpi=80)
    ax = fig.add_subplot(1,1,1, projection='3d')
    ax.plot(xdata, ydata, zdata,color="green", label="Soluciones")
    plt.title("Atractor de Rössler", fontsize=40)
    plt.legend(loc='best')
    ax.set_xlabel("x(t)", fontsize=20)
    ax.set_ylabel("y(t)", fontsize=20)
    ax.set_zlabel("z(t)", fontsize=20)
```

[40]: Text(0.5, 0, 'z(t)')

