
P11: CASAS Y JIMENEZ

Table of Contents

1) Integración de K_{θ} para $\theta = \pi/6, \pi/4, \pi/3, \pi/3$ i $3\pi/4$:	1
2) Aproximación del periodo para pequeñas oscilaciones. Ángulo a partir del cual el error de la aproximación supera 5%:	4
3) Representación de K_{θ} en función del ángulo:	6

1) Integración de K_{θ} para $\theta = \pi/6, \pi/4, \pi/3, \pi/3$ i $3\pi/4$:

```
clear all;
format long g;
close all;
clc;

%{
Para resolver este apartado utilizaremos tres cuadraturas distintas,
lo cual nos permitirá dar mayor validez a nuestro resultado y
contrastar y comparar su funcionamiento para integrar:

K = @(phi)(1./((1-(k.^2).*(sin(phi))))).^(1/2));

Se resuelve la integral mediante:

- Trapezoidal Compuesta: Dado que funciona especialmente bien para
funciones periódicas como ésta (aparece un seno).

- Cuadratura de Clenshaw - Curtis: Dado que se fundamenta en los
polinomios de Chebyshev, más estables numéricamente, y que permite así
obtener un buen resultado para la mayoría de casos.

- Cuadratura de Féjer: Dado que se corresponde con la cuadratura de
Clenshaw - Curtis abierta (sin incluir los extremos), y que aplicada
sobre
integrales que presentan alguna singularidad es robusta pero lenta y
nos puede proporcionar una primera aproximación al valor de la
integral que nos sirva de referencia a la hora de aplicar otros
métodos.

Las funciones que calculan el valor de la integral mediante los
métodos anteriormente presentados son, respectivamente, las
siguientes:

function I_trap_c = trapez_comp(a, b, m, fun)
k = 0:m;
H = (b-a)/m;
xk = a+k*H;
```

```
sumatori = 0;
for i=0:m-1
    sumatori = sumatori + (fun(xk(i+1))+fun(xk(i+2)));
end
I_trap_c = (H/2)*sumatori;
end

function integral = cuadratura_cc(a, b, N, fun)
% Fer cuadratura Clenshaw-Curtis:
% La funcio entregada fun ha de ser capaç de tractar vectors si se
% li
% donen com arguments.
j = [0:1:N];
xcheb = cos(j.*pi./N);
xk = a + ((b-a)./2).*(xcheb+1);
fx = fun(xk);

Wj = [];
p = (1/((N^2)-1));
for j=0:N
    if j==0 || j==N
        Wj = [Wj p];
    else
        suma = 0;
        % n serÀ sempre par per això podem dividir per 2.
        for k=0:N/2
            if k == 0 || k == N/2
                suma = suma + (1/2)*(1/(1-4*(k^2)))*cos((2*pi*k*j)/N);
            else
                suma = suma + (1/(1-4*(k^2)))*cos((2*pi*k*j)/N);
            end
        end
        Wj = [Wj (4/N)*suma];
    end
end

integral = Wj*fx';
integral = ((b-a)/2)*integral;

end

function I_fej= fejer(a, b, N, fun)
% Cuadratura de Fejer, que es com la de Clenshaw pero oberta.
% La funcio entregada fun ha de ser capaç de tractar vectors si se
% li
% donen com arguments.

if(1 == mod(N, 2))
    error('"N" HA DE SER PARELL!!!');
end
```

```
k = 1:N;
Wj = zeros(1,N);
thk = ((2.*k-1).*pi)/(2.*N);
posicio = 0;

for j = thk
    posicio = posicio + 1;
    sumatori=0;
    for i = 1:N/2
        sumatori = sumatori + (cos(2*i*j)/(4*(i^2)-1));
    end

    Wj(posicio) = (2/N)*(1-2*sumatori);
end

xk = cos(thk);
phi = b + (b-a).*(1/2).*(xk-1);
f_phis = fun(phi);
I_fej = ((b-a)/2).*(Wj*f_phis');
end
%}

%Límites de integración:
a = 0;
b = pi/2;

%Requerimiento del problema: 10 cifras significativas
tol = 10^-10;

valorsTheta = [pi/6, pi/4, pi/3, pi/3, 3*pi/4];
for theta = valorsTheta
    %La funció a integrar s'actualitza segons el valor de theta:
    k = sin(theta/2);
    K = @(phi)(1./((1-(k.^2).*(sin(phi))))).^(1/2));

    m1 = 2;
    error = 1;
    actual = 1;
    while error > tol %TRAPEZOIDAL COMPUESTA
        I_trap_c = trapez_comp(a, b, m1, K);
        error = abs(actual - I_trap_c);
        actual = I_trap_c;
        m1 = m1+10;
    end

    m2 = 2;
    error = 1;
    actual = 1;
    while error > tol %CLENSHAW-CURTIS
        I_cc = cuadratura_cc(a, b, m2, K);
        error = abs(actual - I_cc);
        actual = I_cc;
        m2 = m2+10;
    end
end
```

```
m3 = 2;
error = 1;
actual = 1;
while error > tol %FÉJER
    I_fej = fejer(a, b, m3, K);
    error = abs(actual - I_fej);
    actual = I_fej;
    m3 = m3+10;
end
%Y proporciono los valores que voy obteniendo para cada valor de
theta:
display = sprintf('Para theta = %d, el valor de K, según
    el método utilizado, es: I_trap_c = %d, I_cc = %d, I_fej =
    %d',theta,I_trap_c,I_cc,I_fej);
disp(display);
end

Para theta = 5.235988e-01, el valor de K, según el método utilizado,
    es: I_trap_c = 1.605678e+00, I_cc = 1.605678e+00, I_fej = 1.605678e
+00
Para theta = 7.853982e-01, el valor de K, según el método utilizado,
    es: I_trap_c = 1.651075e+00, I_cc = 1.651075e+00, I_fej = 1.651075e
+00
Para theta = 1.047198e+00, el valor de K, según el método utilizado,
    es: I_trap_c = 1.718251e+00, I_cc = 1.718251e+00, I_fej = 1.718251e
+00
Para theta = 1.047198e+00, el valor de K, según el método utilizado,
    es: I_trap_c = 1.718251e+00, I_cc = 1.718251e+00, I_fej = 1.718251e
+00
Para theta = 2.356194e+00, el valor de K, según el método utilizado,
    es: I_trap_c = 2.671085e+00, I_cc = 2.671085e+00, I_fej = 2.671085e
+00
```

2) Aproximación del periodo para pequeñas oscilaciones. Ángulo a partir del cual el error de la aproximación supera 5%:

```
% En este archivo solo se hará el proceso de encontrar el 0 mediante
% Newton. La definición de la función a la que buscaremos el 0 es:
%{
function error = fa_funcio(theta)
% Aproximación del periodo del péndulo para pequeñas oscilaciones:
T_posc = 2*pi*((1/9.81)^(1/2));

k = sin(theta/2);
K = @(phi)(1./((1-(k.^2).*(sin(phi)).^2)).^(1/2)));
a = 0;
b = pi/2;
% m son els nodes, posarem uns 200 per probar.
m = 100;
```

```
T_real = 4*((1/9.81)^(1/2))*fejer(a, b, m, K);

% Finalmente hacemos el error relativo y le restamos 0.05 porque el
% enunciado pide encontrar donde se supera el 5%. Así ya preparamos la
% función para el metodo de Newton:
error = ((abs(T_real - T_posc)/T_real) - 0.05);
end
%}

g = 9.81;
l = 1;

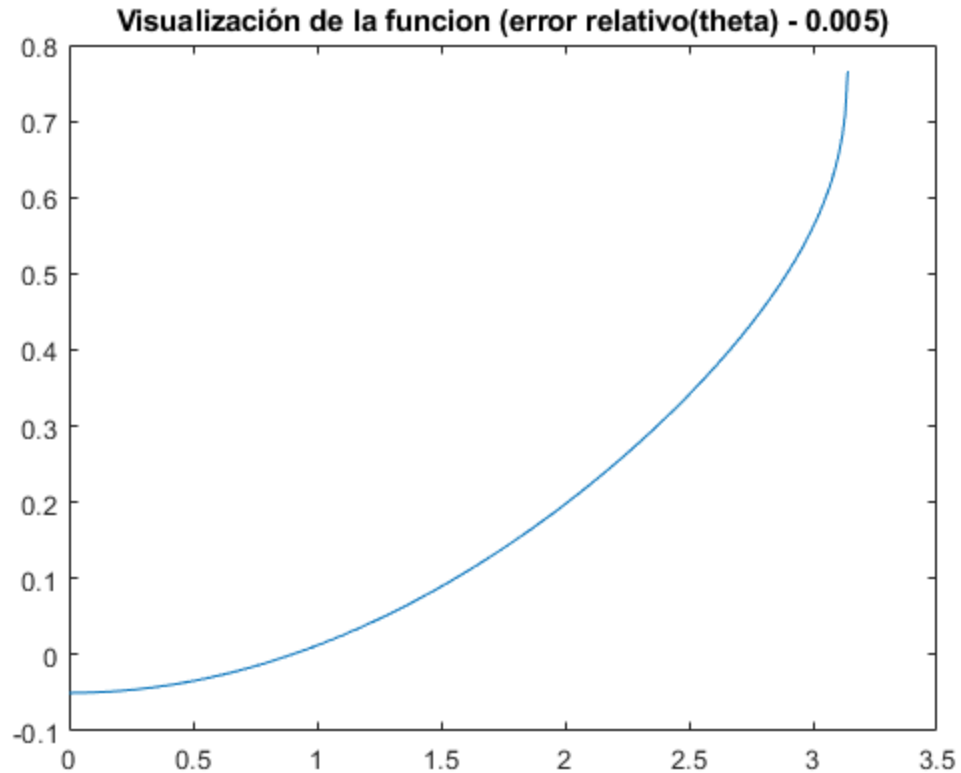
k = sin(theta/2);
a = 0;
b = 2*pi;

% Visualizacion de la funcion a la que buscaremos la raíz mediante
% Newton:
ys = [];
titu = [0:0.01:pi];
for i = titu
    ys = [ys fa_funcio(i)];
end
figure;
plot(titu, ys);
title('Visualización de la funcion (error relativo(theta) - 0.005)');

% Hacemos la exploración de Newton entre 0 y pi, sin incluir este
% porque
% son los valores que puede coger el angulo theta.
X = newton(0, pi-10^-5, 10^-3, 1000, @fa_funcio);
X

X =

    0.896151246394024
```



3) Representación de K_{θ} en función del ángulo:

```
%{  
En este apartado deberemos calcular y representar  $K_{\theta}$  desde  
theta=0  
hasta valores muy proximos al ángulo pi, para el cual prevemos que  
la integral presentará una singularidad de tipo asintótico.  
  
Observaremos también que el método de Féjer no funciona bien en  
acercarnos a la singularidad.  
%}  
valorsTheta = [0:0.99*pi/100:pi]; %sin llegar a valer pi.  
m = 200;  
K_theta_cc = zeros(1,length(valorsTheta));  
K_theta_fej = zeros(1,length(valorsTheta));  
n = 1;  
for theta = valorsTheta  
    k = sin(theta/2);  
    K = @(phi)(1./((1-(k.^2).*(sin(phi)).^2)).^(1/2));  
    K_theta_cc(n) = cuadratura_cc(a, b, m, K);  
    K_theta_fej(n) = fejer(a, b, m, K);  
    n = n + 1;  
end
```

```

figure;
plot(valorsTheta, K_theta_fej, 'r');
hold on;
plot(valorsTheta, K_theta_cc, 'b');
title('Valor de la integral según el ángulo');
xlabel('Ángulo (theta_0)');
ylabel('K(theta_0)');
legend('Fejer', 'Clenshaw-Curtis');
hold off;
diferencia = abs(K_theta_fej - K_theta_cc);
figure;
semilogy(valorsTheta, diferencia);
title('Diferencia entre Clenshaw-Curtis i Féjer');
xlabel('Ángulo (theta_0)');
ylabel('abs(K_theta_fej - K_theta_cc)');

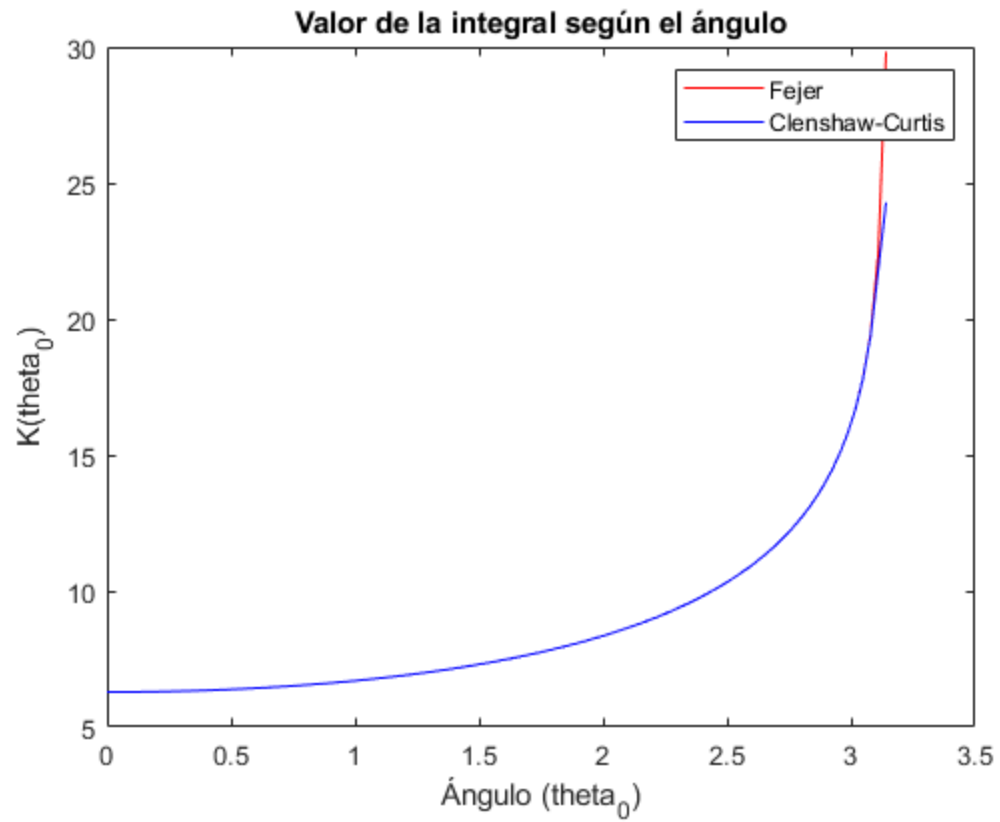
%{
Observo que per a valors de theta compresos entre 0 i 2 la diferencia
entre el resultat de la integral amb Féjer i Clenshaw Curtis és
gairebé zero (s'arriba a precisió de màquina).

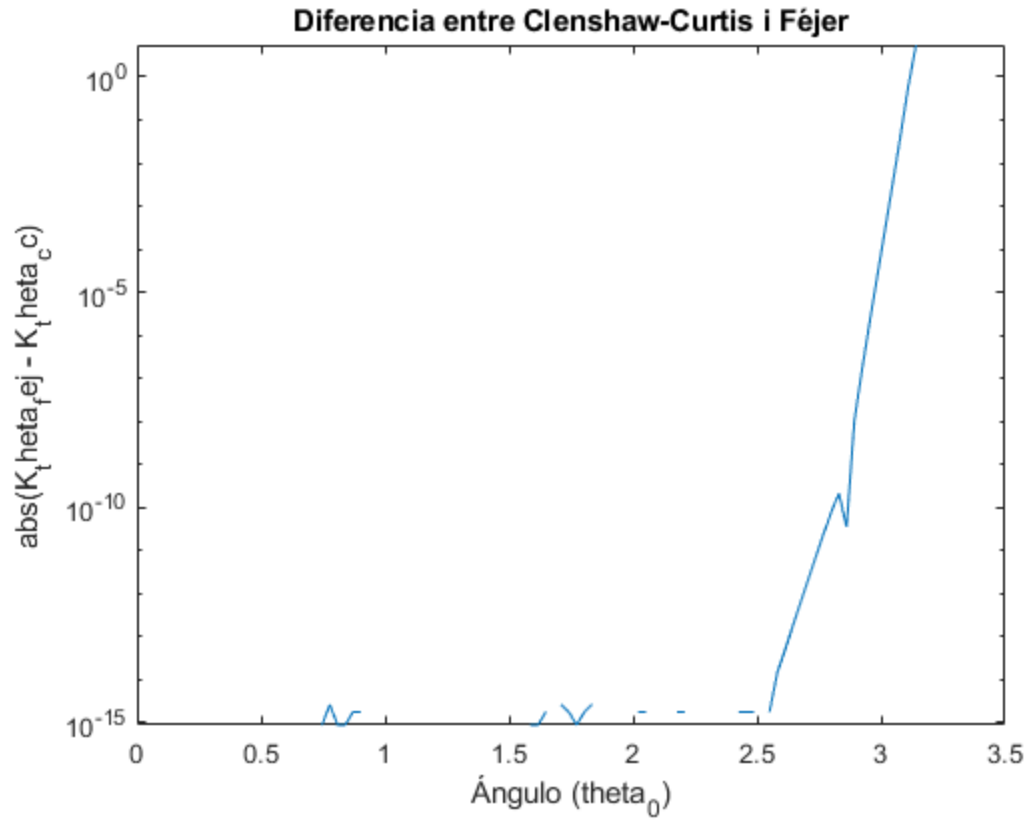
Tanmateix, a mesura que la theta va augmentant el seu valor i
acostant-se a pi, la quadratura de Féjer comença a distanciar-se
de la de Clenshaw-Curtis de manera que, quan theta és gairebé pi,
la diferència entre les dues quadratures és màxima.
%}

%Quan theta = pi:
theta = pi;
k = sin(theta/2);
K = @(phi)(1./((1-(k.^2).*(sin(phi)).^2)).^(1/2)));
K_theta_fejPI = fejer(a, b, m, K);
K_theta_ccPI = quadratura_cc(a, b, m, K);
K_theta_fejPI
K_theta_ccPI
%{
Tal com ens diu l'enunciat, quan theta = pi la integral és
impròpia. En interpretar el sentit físic que això té, deduïm que
aquesta integral NO és convergent, ja que si l'angle des del
qual és deixat anar (amb velocitat nula) el pèndol és pi, és a dir,
que el pèndol es troba en posició vertical, aleshores el seu període
no
pot donar cap valor concret, donat que el pèndol es quedarà quiet
en aquesta posició i així mai arribarà a oscil·lar.

Observem que la quadratura que ens aporta un resultat lògic és
la de Clenshaw-Curtis, que proporciona -Inf com a resultat.
La quadratura de Féjer, en canvi, ens dóna un valor exacte i així
erroni. Tal com hem pogut observar en els gràfics anteriors, aquesta
quadratura comença a funcionar malament a partir de theta = 2 i
arriba al seu error màxim quan theta~pi, que és quan la integral es fa
impròpia.
%}

```

$K_{\theta_{FejPI}} =$ 29.8229425110028 $K_{\theta_{CCPI}} =$ 24.286964145173 



Published with MATLAB® R2018b