

## Métodos Numéricos para Ingeniería

### Método de Extrapolación

#### Algoritmo del Método de Extrapolación

Para aproximar la solución del problema de valor inicial

$$y' = f(t, y), \quad a \leq t \leq b, \quad y(a) = \alpha,$$

con error de truncamiento local dentro de una tolerancia determinada:

|                |   |
|----------------|---|
| <b>ENTRADA</b> | extremos $a, b$ ; condición inicial $\alpha$ ; tolerancia $TOL$ ; tamaño máximo de paso $hmax$ ; tamaño mínimo de paso $hmin$ .                                     |
| <b>SALIDA</b>  | $T, W, h$ , donde $W$ aproxima $y(t)$ y se usa el tamaño de paso $h$ o un mensaje de que se excedió el tamaño mínimo de paso.                                       |
| <b>PASO 1</b>  | Inicialice el arreglo $NK = (2, 4, 6, 8, 12, 16, 24, 32)$ .   |
| <b>PASO 2</b>  | Determine $TO = a$ ;<br>$WO = \alpha$ ;<br>$h = hmax$ ;<br>$FLAG = 1$ . (Se usa $FLAG$ para salir del ciclo en el paso 4.)  |
| <b>PASO 3</b>  | Para $i = 1, \dots, 7$<br>para $j = 1, \dots, i$<br>determine $Q_{i,j} = (NK_{i+1}/NK_j)^2$ . (Nota: $h_j^2/h_{i+1}^2$ .)   |
| <b>PASO 4</b>  | Mientras ( $FLAG = 1$ ) haga los pasos 5-20   |
| <b>PASO 5</b>  | Determine $k = 1$ ;<br>$NFLAG = 0$ . (Cuando se alcanza la precisión deseada, $NFLAG$ se configura en 1.)   |
| <b>PASO 6</b>  | Mientras ( $k \leq 8$ y $NFLAG = 0$ ) haga los pasos 7-14.  |
| <b>PASO 7</b>  | Determine $HK = h/NK_k$ ;<br>$T = TO$ ;<br>$W2 = WO$ ;<br>$W3 = W2 + HK \cdot f(T, W2)$ ; (Primer paso de Euler.)<br>$T = TO + HK$ .                                |
| <b>PASO 8</b>  | Para $j = 1, \dots, NK_k - 1$<br>determine $W1 = W2$ ;<br>$W2 = W3$ ;<br>$W3 = W1 + 2HK \cdot f(T, W2)$ ; (Método de punto medio.)<br>$T = TO + (j + 1) \cdot HK$ . |

**PASO 9** Determine  $y_k = [W3 + W2 + HK \cdot f(T, W3)] / 2$ .  
(Corrección de extremo para calcular  $y_{k,1}$ .)

**PASO 10** Si  $k \geq 2$  haga los pasos 11-13  
(Nota:  $y_{k-1} \equiv y_{k-1,1}$ ,  $y_{k-2} \equiv y_{k-2,2}, \dots, y_1 \equiv y_{k-1,k-1}$  ya que sólo se guarda la fila previa de la tabla.)

**PASO 11** Determine  $j = k$ ;  
 $v = y_1$ . (Guarda  $y_{k-1,k-1}$ )

**PASO 12** Mientras ( $j \geq 2$ ) haga

determine  $y_{j-1} = y_j + \frac{y_j - y_{j-1}}{Q_{k-1,j-1} - 1}$   
(Extrapolación para calcular  
 $y_{j-1} \equiv y_{k,k-j+2}$ )  
(Nota:  $y_{j-1} = \frac{h_{j-1}^2 y_j - h_k^2 y_{j-1}}{h_{j-1}^2 - h_k^2}$ .)  
 $j = j - 1$ .

**PASO 13** Si  $|y_1 - v| \leq TOL$  entonces haga  $NFLAG = 1$ .  
( $y_1$  aceptado como  $w$  nueva.)

**PASO 14** Determine  $k = k + 1$ . (Termina paso 6)

**PASO 15** Determine  $k = k - 1$ . (Parte del paso 4)

**PASO 16** Si  $NFLAG = 0$  haga los pasos 17 y 18 (Resultado rechazado.)  
si no haga los pasos 19 y 20 (Resultado aceptado.)

**PASO 17** Determine  $h = h/2$ . (Valor nuevo para  $w$  rechazado,  $h$  disminuye.)

**PASO 18** Si  $h < hmin$  entonces  
SALIDA (' $hmin$  excedida')  
Determine  $FLAG = 0$ . (Termina paso 16)  
(Rama verdadera completada, el siguiente paso  
regresa al paso 4.)

**PASO 19** Determine  $WO = y_1$ ;  
 $TO = TO + h$ ;  
SALIDA ( $TO, WO, h$ ).

**PASO 20** Si  $TO \geq b$  entonces determine  $FLAG = 0$   
(Procedimiento completado con éxito.)  
si no si  $TO + h > b$  entonces determine  $h = b - TO$   
(Termina en  $t = b$ .)  
si no si ( $k \leq 3$  y  $h < 0.5hmax$ ) entonces determine  $h = 2h$   
(Incrementa tamaño de paso, de ser posible)  
(Fin del paso 4 y 16)

**PASO 21** PARE.



## Actividades

- (1) Implemente en Python el Algoritmo de Extrapolación, siguiendo estrictamente las instrucciones del documento. No se deben utilizar variantes alternativas del algoritmo.
- (2) Aplique el Algoritmo del Método de Extrapolación con tolerancia  $TOL = 10^{-9}$ ,  $hmax = 0.05$  y  $hmin = 0.005$  para aproximar la solución del siguiente problema de valor inicial.

$$y' = \cos(2t) + \sin(3t), \quad 0 \leq t \leq 1, \quad y(0) = 1.$$

- (3) Determine la solución real del problema de valor inicial y compare gráficamente sus resultados.