

Examen Análisis Numérico para Ingeniería

Alexis Gavriel Gómez 2016085662

22 de noviembre de 2018

1. Problema 1

1.3

$g(x,v,t)$: velocidad: es el cambio en la posición con respecto al tiempo, utiliz ?
 $h(x,v,t)$: aceleración: es el cambio en la velocidad con respecto al tiempo, en ?
otras palabras $h = \text{fuerza} / \text{masa}$

1.5

Euler: Conforme se disminuye el tamaño de paso en el método de Euler la amplitud de gráfica se reduce conforme el tiempo avanza.

RK4: Las gráfica del paso más grande se aproxima en amplitud a la gráfica de paso más pequeño, se puede apreciar al acercar la gráfica que esta aproximación no tiene un error mayor a 0.01 del valor de x con respecto a la gráfica con el paso más pequeño.

El método de RK4 tiene una mayor precisión que el método de Euler. ✓

Con un paso de 0.05 el método de Euler diverge muy lentamente. ✓

Con el mismo paso de 0.05 el método de RK4 se acerca a la solución encontrada con el método de Euler en un paso de 0.001. ✓

Ejemplo:

Con Euler ($\Delta t = 0.001$) : $x(7) \approx 0,1804 \pm 0,0001$ ✓

Con RK4 ($\Delta t = 0.05$): $x(7) \approx 0,1743 \pm 0,0001$

2/2

2. Problema 2

Se debe cumplir que la matriz a resolver tenga tantas ecuaciones como incógnitas, pero se tienen $n-1$ ecuaciones y $n+1$ incógnitas. Debido a que la curva debe cerrar se tiene que el punto $t_0 = t_{n+1}$. Esto genera 2 ecuaciones faltantes en el sistema. Las anteriores ecuaciones se ubican cuando se centra la ecuación en los puntos t_{n+1} y t_{n+2} los cuales son equivalentes a los puntos t_0 y t_1 respectivamente.

Se deben agregar las ecuaciones:

Primera Ecuación

Para el punto $x_{n+1} \rightarrow x_n = x_{n+1}$

$$f''(x_{n-1})[x_n - x_{n-1}] + f''(x_n)[2(x_{n+1} - x_{n-1})] + f''(x_{n+1})[(x_{n+1} - x_n)]$$

$$= 6 \frac{f(x_{n+1}) - f(x_n)}{x_{n+1} - x_n} - 6 \frac{f(x_n) - f(x_{n-1})}{x_n - x_{n-1}}$$

Como t_{n+1} es el punto virtual de t_0 se tiene que $t_{n+1} = t_n + t_0$ y además $f(t_{n+1}) = f(t_0)$. Cambiando x por t la ecuación anterior es equivalente a:

$$f''(t_{n-1})[t_n - t_{n-1}] + f''(t_n)[2(t_0 - t_{n-1})] + f''(t_0)[(t_0 - t_n)]$$

$$= 6 \frac{f(t_0) - f(t_n)}{t_{n+1} - t_n} - 6 \frac{f(t_n) - f(t_{n-1})}{t_n - t_{n-1}}$$

Segunda Ecuación

Se agrega la ecuación en $x_n = x_{n+2}$

$$f''(x_n)[x_{n+1} - x_n] + f''(x_{n+1})[2(x_{n+2} - x_n)] + f''(x_{n+2})[x_{n+2} - x_{n+1}]$$

$$= 6 \frac{f(x_{n+2}) - f(x_{n+1})}{x_{n+2} - x_{n+1}} - 6 \frac{f(x_{n+1}) - f(x_n)}{x_{n+1} - x_n}$$

Como $t_{n+2} = t_1$ y $t_{n+1} = t_0$, y cambiando x por t la ecuación anterior es equivalente a:

$$f''(t_n)[t_0 - t_n] + f''(t_0)[2(t_1 - t_n)] + f''(t_1)[t_1 - t_0]$$

$$= 6 \frac{f(t_1) - f(t_0)}{t_1 - t_0} - 6 \frac{f(t_0) - f(t_n)}{t_0 - t_n}$$

1.3

1.1

El sistema anteriormente planteado no puede ser resuelto directamente por el algoritmo de Thomas ya que deja de ser tridiagonal. A pesar de esto, eventualmente podría aplicarse algún algoritmo de reducción para encontrar la matriz tridiagonal equivalente.

Y. 1.2?

3. Problema 3