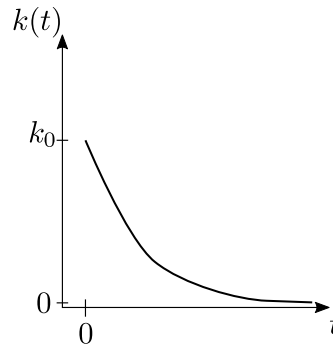


1. (a) La ecuación es una EDO lineal de primer orden de la forma  $k'(t) = \lambda k(t)$  con  $\lambda < 0$ . Por lo tanto, para  $t \rightarrow \infty$ ,  $k(t) \rightarrow 0$ .



#### Puntajes

2 puntos por explicar lo que ocurre con  $k(t)$ .  
2 puntos por dibujar el gráfico correspondiente.

- (b) El Algoritmo 1 muestra una implementación que determina el valor de la constante de elasticidad en el tiempo  $T_1 > 0$ . Notar que el método siempre es estable para esta EDO, puesto a que al analizar la condición de estabilidad se llega a  $0 < h\alpha$ , que es verdadero para cualquier  $h$  y  $\alpha > 0$ .

#### Algoritmo 1 Backward Euler para constante de elasticidad

```

1: function BACKWARDEULER( $k_0, \alpha, T_1, h$ )
2:    $K = k_0$ 
3:    $n = T_1/h$ 
4:   for  $i = 0, 1, \dots, n$  do
5:      $\hat{K} = K$ 
6:      $K = \hat{K}/(1 + h\alpha)$ 
7:   end for
8:   return K
9: end function

```

#### Puntajes

2 puntos por analizar la estabilidad de Backward Euler.  
4 puntos por mostrar el paso iterativo de Backward Euler para este caso.  
2 puntos por entregar el valor de la constante de elasticidad en el tiempo  $T_1$ .  
**0 puntos en esta pregunta si no se utiliza Backward Euler**

- (c) Los valores propios de la matriz Jacobiana en  $t = 0$  son:

$$\lambda_1 = \frac{-\beta - \sqrt{\beta^2 - 4mk_0}}{2m} \quad (1)$$

$$\lambda_2 = \frac{-\beta + \sqrt{\beta^2 - 4mk_0}}{2m} \quad (2)$$

Además, como el sistema está sobreamortiguado ambos valores propios son negativos y reales, ya que  $\beta^2 > 4mk_0$  y  $\beta > \sqrt{\beta^2 - 4mk_0}$ . Se esperaría que para  $t > 0$ , ante un descenso en el valor de  $k_0$ ,  $\lambda_1$  se acerque al valor  $-\beta/m$  y  $\lambda_2$  se acerque a un valor cercano a cero. Ambos valores serán negativos y reales para todo  $t$ .

#### Puntajes

4 puntos por obtener los valores propios de la matriz Jacobiana en  $t = 0$ .  
2 puntos por argumentar que ambos valores son negativos.  
3 puntos por indicar lo que ocurre con los valores propios para  $t > 0$ .

- (d) En base al análisis de la pregunta anterior, se debe resolver vectorialmente un problema de valor inicial, con  $\text{Re}(\lambda_i) < 0$ . Por lo que cualquier método que se mantenga en la región de estabilidad se puede utilizar. Por ejemplo, considerar el método de Euler, con región de estabilidad restringida por  $|1 + \lambda_i h| < 1$ . El valor de  $h$  queda restringido por la condición  $h < 2m/\beta$  (restringido por el mayor valor posible de  $\lambda_2$  en magnitud), de tal forma de asegurar estabilidad en todos los casos. La función FORWARD-EULER del Algoritmo 2 obtiene numéricamente los valores de  $x(t)$  para los tiempos comprendidos en el intervalo  $[0, T_2]$  siempre y cuando se cumpla la restricción de la región de estabilidad.

---

**Algoritmo 2** Forward Euler para MAS Sobrearmortiguado

---

```

1: function FORWARD-EULER( $k_0, x_0, v_0, m, \alpha, \beta, T_2, h$ )
2:   if  $h \geq 2m/\beta$  then
3:     mostrar 'El método no es estable'
4:     return Error
5:   end if
6:    $L = \text{emptyList}$ 
7:    $x = x_0$ 
8:    $v = v_0$ 
9:    $n = T_2/h$ 
10:  for  $i = 0, 1, \dots, n$  do
11:     $K = \text{BACKWARD-EULER}(k_0, \alpha, i \cdot h, h)$ 
12:     $xt = x + v$ 
13:     $vt = v - (K/m)x - (\beta/m)v$ 
14:     $L.\text{push}(xt)$ 
15:     $x = xt$ 
16:     $v = vt$ 
17:  end for
18:  return  $L$ 
19: end function

```

---

**Puntajes**

4 puntos por analizar la estabilidad del método propuesto y establecer una cota para  $h$ .  
3 puntos por implementar correctamente el paso iterativo del método, usando el valor correspondiente para la constante de elasticidad.  
2 puntos por entregar el valor de  $x(t)$  entre  $[0, T_2]$ .

2. (a) Reemplazando las series de Taylor asociadas en la expresión de primera derivada forward de segundo orden obtenemos:

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{2h} \left( -3f(x) + 4 \left( f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) + \frac{h^3}{6}f'''(\xi_1) \right) - \left( f(x) + 2hf'(x) + \frac{(2h)^2}{2}f''(x) + \frac{(2h)^3}{6}f'''(\xi_2) \right) \right) \\
&= \frac{1}{2h} \left( f(x) + 4hf'(x) + 2h^2f''(x) + \frac{2h^3}{3}f'''(\xi_1) - f(x) - 2hf'(x) - 2h^2f''(x) - \frac{4h^3}{3}f'''(\xi_2) \right) \\
&= \frac{1}{2h} (2hf'(x) + \mathcal{O}(h^3)) \\
&= f'(x) + \mathcal{O}(h^2)
\end{aligned}$$

**Puntajes**

3 puntos por escribir las series de Taylor para  $f$  en  $x + h$  y  $x + 2h$ .  
4 puntos por reemplazar y combinar los términos comunes  
4 puntos por enunciar o resolver que los errores asociados a  $f'''(c)$  son combinables.  
4 puntos por mostrar que la reducción lleva a que los términos de orden superior que se truncan son  $\mathcal{O}(h^2)$ .

- (b) Dados los tres puntos del enunciado, consideremos  $\Omega = \Omega_1 \cup \Omega_2$  con  $\Omega_0 = [0, \pi]$  y  $\Omega_1 = [\pi, 2\pi]$ . La spline entonces estará compuesta de  $S_0(x)$  y  $S_1(x)$ , según el hint dado deberán tener la forma:

$$\begin{aligned}
S_0(x) &= w_0 + b_0(x - x_0) + c_0(x - x_0)^2 + d_0(x - x_0)^3, & \text{en } \Omega_0, \\
S_1(x) &= w_1 + b_1(x - x_1) + c_1(x - x_1)^2 + d_1(x - x_1)^3, & \text{en } \Omega_1,
\end{aligned}$$

donde  $\mathbf{w}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  y  $\mathbf{d}$  son incógnitas para ajustar la spline. Los requisitos en  $x = \pi$  según el enunciado deben ser:

$$\begin{aligned} S_0(\pi) &= S_1(\pi), \\ S'_0(\pi) &= S'_1(\pi), \\ S''_0(\pi) &= S''_1(\pi). \end{aligned}$$

En  $\Omega_0$  el BVP induce la restricción  $S'(0) = 1$ , es decir:

$$b_0 + 2c_0(-x_0) + 3d_0(-x_0)^2 - 1 = 0$$

La restricción en  $x = 2\pi$  se traduce a:

$$\begin{aligned} w_1 + b_1\pi + c_1\pi^2 + d_1\pi^3 &= \frac{2\pi b_1 + 2c_1\pi + 3d_1\pi^2}{2} \\ \Rightarrow w_1 + c_1(\pi^2 - \pi) + d_1\left(\pi^3 - \frac{3\pi^2}{2}\right) &= 0 \end{aligned}$$

Reescribiendo la ecuación diferencial en su forma  $F = 0$  se tiene:

$$F(x, S(x), S'(x), S''(x)) = S''(x) - S(x) - \cos(x) = 0$$

Se debe minimizar el siguiente error:

$$\sum_{l=\{0,1\}} \sum_{x_j \in \Omega_l} (S''_l(x_j) - S_l(x_j) - \cos(x_j))^2,$$

donde  $x_j$  son  $N_{\Omega_i}$  puntos distribuidos en el dominio respectivo de cada segmento de spline. Por lo tanto el problema de optimización relacionado es:

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_{l=\{0,1\}} \sum_{x_j \in \Omega_l} (S''_l(x_j) - S_l(x_j) - \cos(x_j))^2 \\ \text{s.t.} \quad & S_0(\pi) - S_1(\pi) = 0 \\ & S'_0(\pi) - S'_1(\pi) = 0 \\ & S''_0(\pi) - S''_1(\pi) = 0 \\ & b_0 + 2c_0(-x_0) + 3d_0(-x_0)^2 - 1 = 0 \\ & w_1 + c_1(\pi^2 - \pi) + d_1\left(\pi^3 - \frac{3\pi^2}{2}\right) = 0 \end{aligned}$$

#### Puntajes

- 5 puntos por mostrar las incógnitas del problema que deben encontrarse.
- 5 puntos por indicar la ecuación que debe minimizarse.
- 5 puntos por mostrar las restricciones que deben cumplirse.

3. (a) Considerar  $u_i \approx u(x_i)$ , con  $i \in \{0, \dots, n\}$ , donde cada  $u_i$  es una incógnita del problema. En total se tienen  $n + 1$  incógnitas para determinar. Integrando la Ecuación Diferencial se obtiene (3):

$$u''(x) + u(x) = \cos(x) + C \quad (3)$$

con  $C$  una constante de integración y con las mismas condiciones de frontera  $u(0) = 1$ ,  $u'(0) = 2$  y  $u(\pi) = -1$ . Para  $0 < i < n$  se satisface esta ecuación diferencial, y usando fórmulas de diferencias finitas se tienen  $n - 1$  ecuaciones de la forma:

$$\begin{aligned} \frac{u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}}{h^2} + u_i - C &= \cos(x_i) \\ \frac{1}{h^2}u_{i-1} + \left(1 - \frac{2}{h^2}\right)u_i + \frac{1}{h^2}u_{i+1} - C &= \cos(x_i) \\ \alpha u_{i-1} + \beta u_i + \alpha u_{i+1} - C &= \cos(x_i) \end{aligned} \quad (4)$$

A partir de la ecuación anterior aparece  $C$  como una nueva incógnita. Dos ecuaciones adicionales se obtienen al discretizar las condiciones de frontera  $u(0) = 1$  y  $u(\pi) = -1$ :

$$u_0 = 1 \quad (5)$$

$$u_n = -1 \quad (6)$$

Contabilizando, hasta el momento se tienen  $n + 2$  incógnitas entre los valores  $u_i$  y la incógnita  $C$  y  $n + 1$  ecuaciones. La ecuación restante se obtiene discretizando la condición de frontera faltante. Es así, como se tiene (7):

$$u'(0) = 2 \Rightarrow \frac{u_1 - u_0}{h} = 2 \quad (7)$$

Finalmente, resolviendo un sistema de  $n + 2$  ecuaciones y  $n + 2$  incógnitas, se encontrarán los valores de  $u_i$  para  $i \in \{0, 1, \dots, n\}$ .

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \alpha & \beta & \alpha & \dots & 0 & 0 & -1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \beta & \alpha & -1 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \\ C \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2h \\ \cos(x_1) \\ \vdots \\ \cos(x_{n-1}) \\ -1 \end{bmatrix}$$

#### Puntajes

- 3 puntos por integrar la ecuación diferencial ordinaria.
- 3 puntos por establecer condiciones para los puntos interiores del BVP.
- 2 puntos por utilizar las condiciones de frontera del BVP para establecer restricciones asociadas.
- 2 puntos por indicar como se obtendrán numéricamente los valores de  $u(x_i)$ .

(b) Derivando la ecuación diferencial se obtiene la ecuación (8):

$$\begin{aligned} u^{(4)}(x) + u''(x) &= -\cos(x) \\ u^{(4)}(x) &= -u''(x) - \cos(x) \end{aligned} \quad (8)$$

Sea  $v_i \approx u^{(4)}(x_i)$ , luego para cada  $x_i$ , con  $i \in \{1, \dots, n-1\}$  se cumple la ecuación (8). Usando diferencias finitas sobre la segunda derivada para estimar  $u''(x)$  y los valores encontrados en la pregunta anterior, se determinan numéricamente los valores de  $v_i$ :

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_{n-2} \\ v_{n-1} \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} \beta & \alpha & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \alpha & \beta & \alpha & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \alpha & \beta & \alpha \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \alpha & \beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_{n-2} \\ u_{n-1} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \cos(x_1) + \alpha u_0 \\ \cos(x_2) \\ \vdots \\ \cos(x_{n-2}) \\ \cos(x_{n-1}) + \alpha u_n \end{bmatrix} \quad (9)$$

Finalmente, se revisa cada valor de  $v_i$  y se entrega una lista con todos aquellos  $x_i$  tales que  $v_i > 0$ .

#### Puntajes

- 3 puntos por derivar la ecuación diferencial ordinaria.
- 3 puntos por utilizar los valores conocidos  $u(x_i)$  de la pregunta anterior.
- 6 puntos por proponer un algoritmo numérico para encontrar los valores desconocidos.
- 3 puntos por entregar los valores positivos de la cuarta derivada.
- 0 puntos en la pregunta si se utiliza directamente una fórmula de diferencias finitas para la cuarta derivada.**

4. (a) Considerar  $\Delta x_1 = 3/N_{x1}$ ,  $\Delta x_2 = 2/N_{x2}$ ,  $\Delta y = 2/N_y$  y la notación  $u_{i,j} \approx u(x_i, y_j)$  y  $v_{k,j} \approx v(x_k, y_j)$ , para  $x_i = -i \Delta x_1$ ,  $x_k = k \Delta x_2$  y  $y_j = j \Delta y$  para  $i \in \{0, 1, \dots, N_{x1}\}$ ,  $k \in \{0, 1, \dots, N_{x2}\}$ ,  $j \in \{0, 1, \dots, N_y\}$ .

Utilizando fórmulas de diferencias finitas, se pueden discretizar las Ecuaciones diferenciales parciales:

$$\frac{u_{i-1,j} - 2u_{i,j} + u_{i+1,j}}{(\Delta x_1)^2} + \frac{u_{i,j-1} - 2u_{i,j} + u_{i,j+1}}{(\Delta y)^2} = 0 \quad 0 \leq i < N_{x1}, \quad 0 < j < N_y \quad (10)$$

$$\frac{v_{k-1,j} - 2v_{k,j} + v_{k+1,j}}{(\Delta x_2)^2} + \frac{v_{k,j-1} - 2v_{k,j} + v_{k,j+1}}{(\Delta y)^2} = x_k y_j \quad 0 \leq k < N_{x2}, \quad 0 < j < N_y \quad (11)$$

Las condiciones de frontera también pueden ser discretizadas de acuerdo a la notación definida:

$$u_{N_{x1},j} = 100 \quad 0 < j < N_y \quad (12)$$

$$u_{0,j} - v_{0,j} = 0 \quad 0 < j < N_y \quad (13)$$

$$v_{N_y,j} = 50 \quad 0 < j < N_y \quad (14)$$

$$u_{i,0} = g(x_i) \quad 0 \leq i < N_{x1} \quad (15)$$

$$u_{i,N_y} = g(x_i) \quad 0 \leq i < N_{x1} \quad (16)$$

$$v_{k,0} = g(x_k) \quad 0 \leq k < N_{x2} \quad (17)$$

$$v_{k,N_y} = g(x_k) \quad 0 \leq k < N_{x2} \quad (18)$$

Ahora, se debe resolver un sistema de ecuaciones con la finalidad de determinar numéricamente la temperatura al interior de ambos materiales. El algoritmo solo debe entregar los valores de  $u_{0,j}$  o  $v_{0,j}$ , que corresponden a la temperatura en la unión de ambos materiales.

Considerar, por ejemplo,  $N_{x1} = 3$ ,  $N_{x2} = 2$  y  $N_y = 2$ . El sistema a resolver es el siguiente.

$$\begin{bmatrix} -4 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -4 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -4 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_{2,1} \\ u_{1,1} \\ u_{0,1} \\ v_{1,1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -u_{3,1} - u_{2,2} - u_{2,0} \\ -u_{1,2} - u_{1,0} \\ -u_{0,0} - u_{0,2} \\ -x_1 y_1 - v_{2,1} - v_{1,2} - v_{1,0} \end{bmatrix} \quad (19)$$

Donde la temperatura en la unión de los materiales corresponde al punto  $u_{0,1}$ .

#### Puntajes

- 6 puntos por proponer una notación para discretizar  $u(x_i, y_j)$  y  $v(x_k, y_j)$ .
- 4 puntos por discretizar la ecuación diferencial parcial de ambos materiales.
- 7 puntos por discretizar las condiciones de frontera.
- 5 puntos por indicar una forma de determinar las incógnitas del problema.
- 3 puntos por entregar el perfil de la temperatura en la unión de los materiales.