



FACULTAD DE INGENIERÍA

Curso Agosto - Diciembre 2021

FÍSICA COMPUTACIONAL

Actividad de Aprendizaje 4

Br. Alejandro Santoscoy Rivero

Dr. Francisco Ramón Peñuñuri Anguiano

9 de Diciembre de 2021

1. Problemas

1.1. Problema 1

1. Grafique $y(x)$ para las siguientes ecuaciones diferenciales

a) $y''(x) + \sin(xy'y) + 2x = 5; y(0) = 1, y'(0) = 2$ para $x \in [0, 3]$

b) $y^{(4)} + \sin xy^{(3)} + \exp(-x)y'' + y' - xy = 0$ con el vector de condiciones iniciales $Y_0 = [1, 2, 3, 4]$, para $x \in [1, 2]$ (Observe que $X_0 = 1$)

Estos ejercicios se resuelven con el método de Runge Kutta de 4to orden.

Lo primero que se hace es definir la función en general en Octave.

```
function local = RK4(fun_rhs,a,b,init_cond,n_ints)

nrow = n_ints+1;
ncol = size(init_cond)(2);

local = zeros(nrow,ncol);

h = (b - a)/n_ints;

x = zeros(nrow,1);
y = zeros(nrow,ncol);
x(1) = a;
y(1,:) = init_cond;

for ii=1:n_ints
    K1 = h*fun_rhs(x(ii),y(ii,:));
    K2 = h*fun_rhs(x(ii)+0.5*h, y(ii,:)+0.5*K1);
    K3 = h*fun_rhs(x(ii)+0.5*h, y(ii,:)+0.5*K2);
    K4 = h*fun_rhs(x(ii)+h, y(ii,:)+K3);

    x(ii+1) = x(ii) + h;
    y(ii+1,:) = y(ii,:) + (1/6)*(K1 + 2*K2 + 2*K3 + K4);
end

local = cat(2, x, y);
end
```

Una vez definida la función ahora es resolver cada ecuación diferencial para obtener las funciones derivadas de ellas.

a) Se está tratando de una ecuación diferencial de 2do orden, así que tenemos 2 condiciones de frontera.

Primero se realiza un cambio de variable dependiente:

$$u_1 = y$$

$$u_2 = y'$$

Entonces la ecuación diferencial de puede reescribir como

$$u_2' + \sin(xu_1u_2) + 2x = 5$$

Despejando u_2'

$$u_2' = 5 - 2x - \sin(xu_1u_2)$$

Y por reglas de igualdad, podemos decir que $u_1' = u_2$

Teniendo estas dos funciones derivadas y las condiciones de frontera, entonces ya se puede codificar el comportamiento como

```
fr = @(x,y) [y(2), 5-2*x-sin(x*y(1)*y(2))]  
  
a=0;  
b=2;  
y0=[1,2];  
npts = 500;  
sol = RK4(fr,a,b,y0,npts);  
  
hold on;  
scatter(sol(:,1),sol(:,2),3,'filled');
```

El resultado de los puntos obtenidos es la siguiente:

b) Para la siguiente ecuación, la cual es de 4to orden, se realiza un procedimiento similar

$$\begin{aligned}u_1 &= y \\u_2 &= y' \\u_3 &= y'' \\u_4 &= y'''\end{aligned}$$

Entonces la ecuación se puede reescribir como

$$u_4' = xu_1 - u_2 - \exp(-x)u_3 - \sin(xu_4)$$

Con

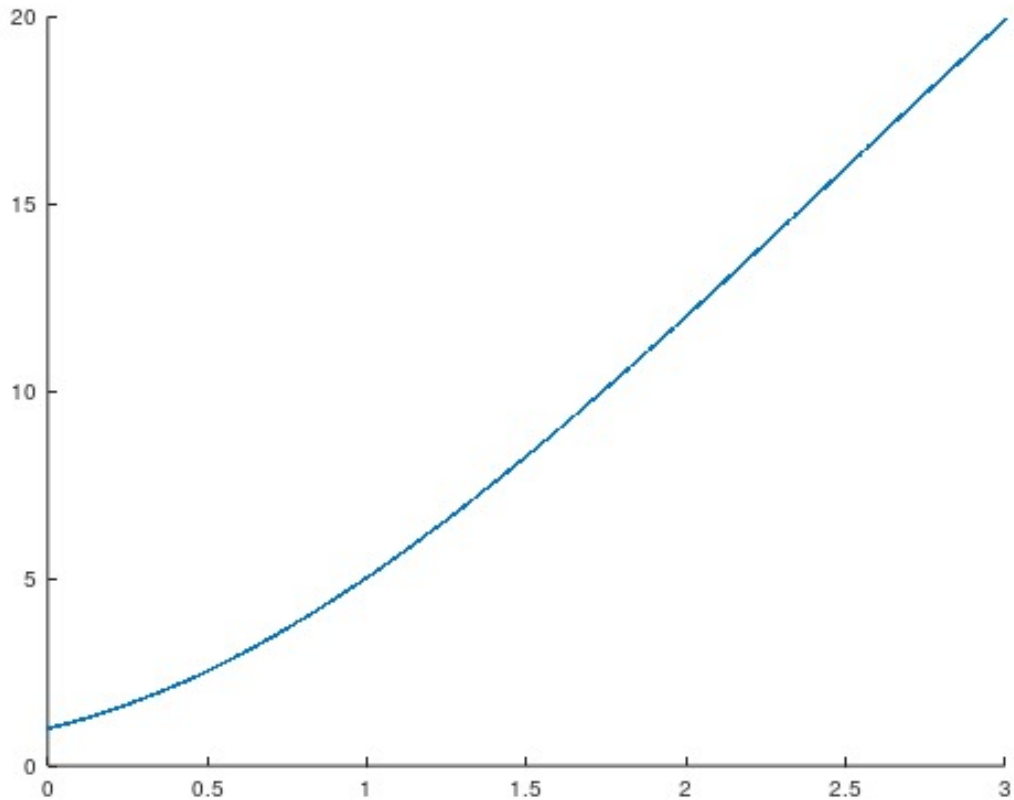
$$u_1' = u_2 \tag{1}$$

$$u_2' = u_3 \tag{2}$$

$$u_3' = u_4 \tag{3}$$

$$\tag{4}$$

Al escribir las funciones derivadas y las condiciones iniciales:



```
fr = @(x,y) [y(2),y(3),y(4),x*y(1)-y(2)-exp(-x)*y(3)
-sin(x*y(4))];

a=0;
b=2;
y0=[1,2,3,4];
npts = 500;
sol = RK4(fr,a,b,y0,npts);

hold on;
scatter(sol(:,1),sol(:,2),3,'filled');
```

Y la gráfica queda de la siguiente manera

1.2. Problema 2

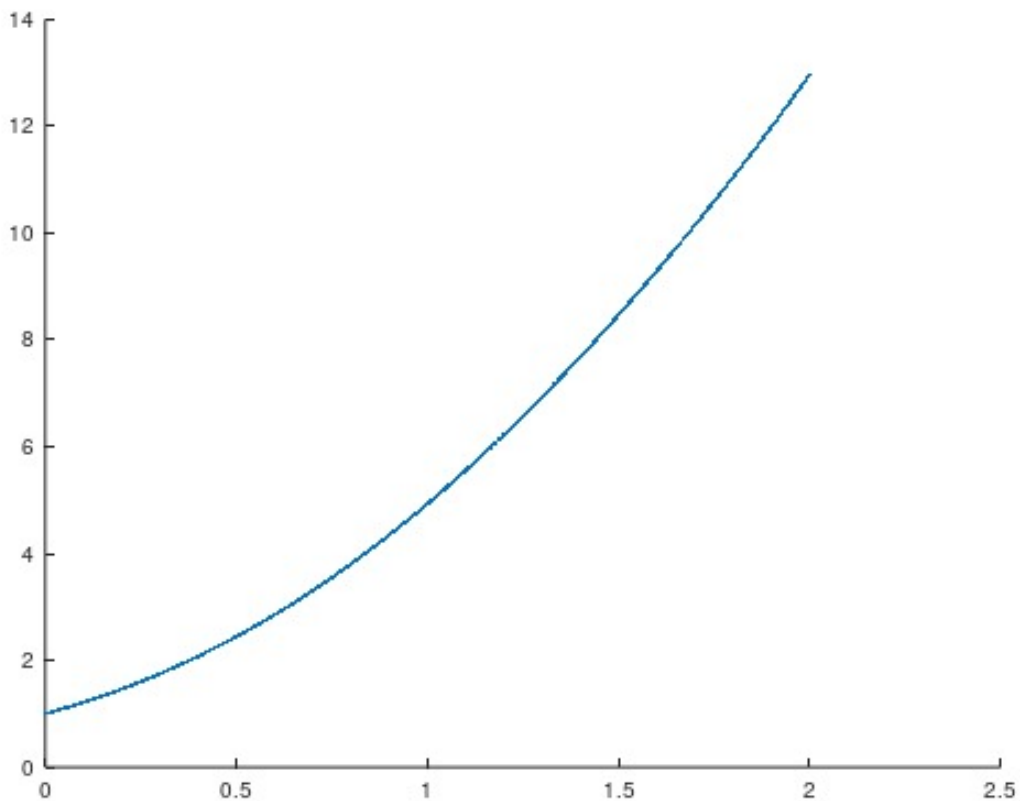
2. La ecuación de movimiento para un péndulo amortiguado es:

$$\ddot{\theta} + \frac{c}{m}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\sin\theta = 0$$

Tomando $m = 1\text{kg}$, $l = 1\text{m}$, $g = 9.8\text{m/s}^2$ y $c = 0.5\text{Ns/m}$ 7 las condiciones iniciales son $\theta(0) = \pi/2$ y $\dot{\theta}(0) = 0$. Haga una gráfica de la tensión en la cuerda como función del tiempo.

Se realiza una sustitución de variables

$$\omega = \dot{\theta}$$



Reescribiendo la función derivada

$$\dot{\omega} = -\frac{c}{m}\omega - \frac{g}{l}\sin\theta$$

Pasando a código:

```
c = 0.5;
g = 9.8;
l = 1;
m = 1;

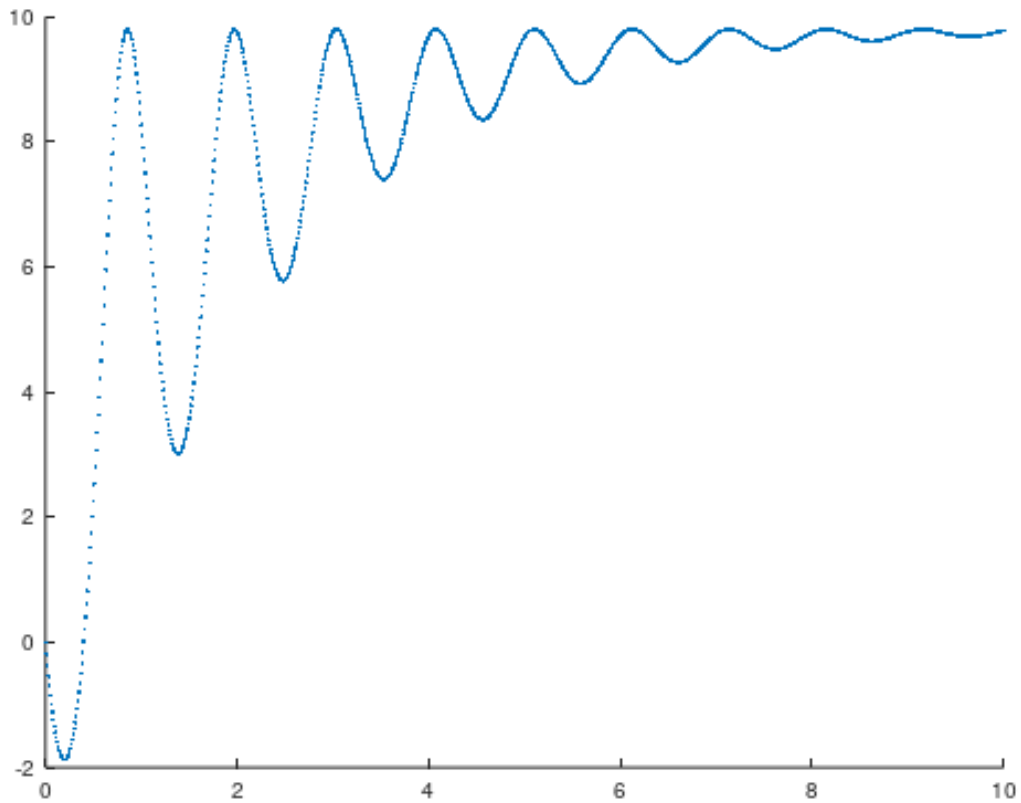
fr = @(x,y) [y(2), -(c/m)*y(2)- (g/l)*sin(y(1))];

a=0;
b=10;
y0=[pi/2,2];
npts = 1000;
sol = RK4(fr,a,b,y0,npts);

hold on;
scatter(sol(:,1),m*g*cos(sol(:,2))),3,'filled');
```

Y la gráfica que se obtiene es la siguiente

Se puede observar el claro comportamiento oscilatorio. y la tendencia de equilibrio en 9.8, la cual coincide con el peso del objeto.



1.3. Problema 3

3. Reproduzca la figura 5.b ($u_1(t) = u_2(t) = 0$) de la referencia [1]

Para recrear este comportamiento se igualaron las constantes que se utilizan en el artículo

$$\beta = 0.2$$

$$\epsilon_e = 0.3$$

$$\epsilon_q = 0$$

$$\epsilon_j = 0.1$$

$$\mu = 0.000034$$

$$\Lambda = 408.09$$

$$p = 0$$

$$k_1 = 0.1$$

$$k_2 = 0.125$$

$$d_1 = 0.0079$$

$$d_2 = 0.0068$$

$$\sigma_1 = 0.0337$$

$$\sigma_2 = 0.0386$$

En Octave:

```
beta = 0.2;
```

```

epsilon_e = 0.3;
epsilon_q = 0;
epsilon_j = 0.1;
mu = 0.000034;
lambda = 408.09;
p = 0;
k1 = 0.1;
k2 = 0.125;
d1 = 0.0079;
d2 = 0.0068;
sigma1 = 0.0337;
sigma2 = 0.0386;
tf = 360;
B1 = 1;
B2 = 1;
B3 = 1;
B4 = 1;
C1 = 300;
C2 = 600;

```

El conjunto de funciones derivadas que describen el comportamiento es el siguiente

$$\begin{aligned}
\dot{S} &= \Lambda - \frac{S(\beta I + \epsilon_E \beta E + \epsilon_Q \beta Q + \epsilon_J \beta J)}{N} - \mu S \\
\dot{E} &= p - \frac{S(\beta I + \epsilon_E \beta E + \epsilon_Q \beta Q + \epsilon_J \beta J)}{N} - k_1 E \\
\dot{Q} &= -(k_2 + \mu) Q \\
\dot{I} &= k_1 E - (d_1 + \sigma_1 + \mu) I \\
\dot{J} &= k_2 Q - (d_2 + \sigma_2 + \mu) J \\
\dot{R} &= \sigma_1 I + \sigma_2 J - \mu R
\end{aligned}$$

Entonces se pasan estas funciones como un vector en una sola función en Octave:

```

fr = @(x,y)
[(lambda-(y(1)*(beta*y(4)+epsilon_e*beta*y(2)+epsilon_q*beta*y(3)
+epsilon_j*beta*y(5)))/(y(1)+y(2)+y(3)+y(4)+y(5)+y(6))) - mu*y(1)),
(p + (y(1)*(beta*y(4) + epsilon_e*beta*y(2) + epsilon_q*beta*y(3) +
epsilon_j*beta*y(5)))/(y(1)+y(2)+y(3)+y(4)+y(5)+y(6))) - (k1+mu)*y(2)),
(-(k2+mu)*y(3)),
(k1*y(2) - (d1 + sigma1 + mu)*y(4)),
(k2*y(3) - (d2 + sigma2 + mu)*y(5)),
(sigma1*y(4) + sigma2*y(5) - mu*y(6))];

```

Y se aplicó el método de Runge Kuta considerando las condiciones iniciales

```

a=-0;
b=360;

```

```

y0=[12000000,1565,292,695,326,20];
npts = 1000;
sol = RK4(fr,a,b,y0,npts);

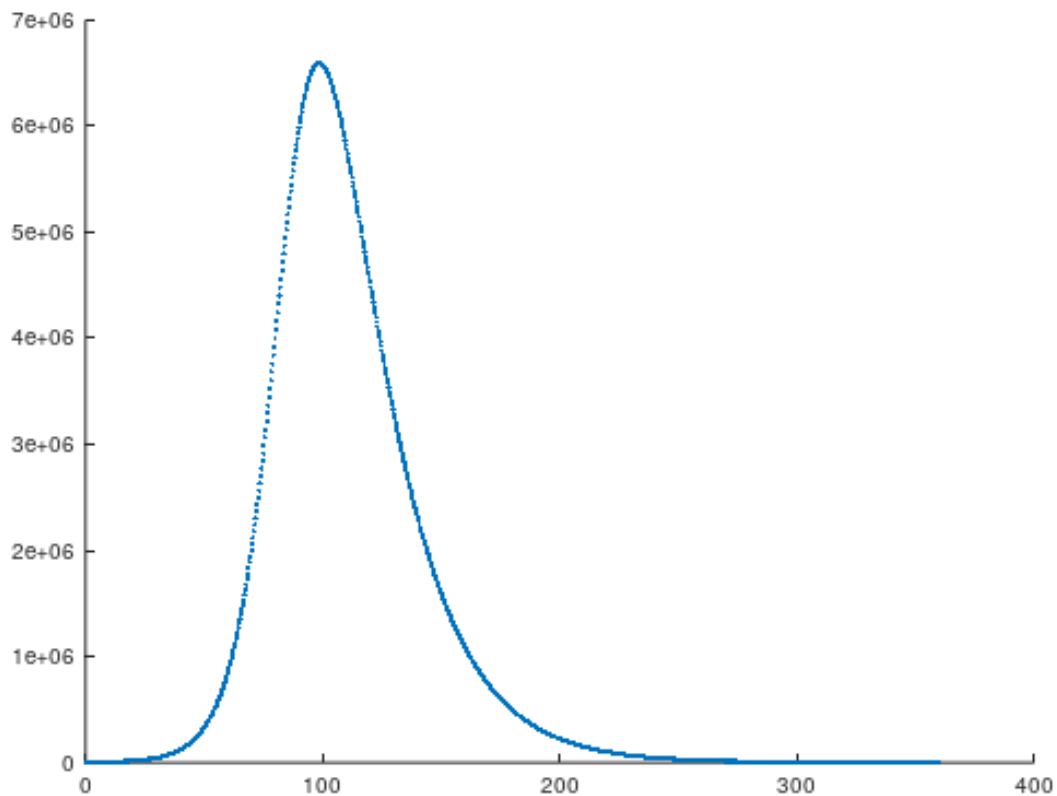
graph = zeros(size(sol)(1),1);

for i=1:size(sol)(1)
graph(i,1) = sol(i,3)+sol(i,4)+sol(i,5)+sol(i,6);
endfor

hold on;
scatter(sol(:,1),sol(:,3)+sol(:,4)+sol(:,5)+sol(:,6),5,'filled');

```

Notando que solo se grafican los individuos activos E, Q, I, J .
El resultado gráfico de este método es la siguiente gráfica.



1.4. Problema 4

4. Implemente los número duales y sobrecargue las siguientes funciones y operadores.
(\wedge), (*), (+), (-), (/), (==), (!=), acos, acosh, asin, asinh, atan, atan2, atanh, sin, cos, cosh, erf, sinh, tan, tanh, exp, log, sqrt, abs.

Antes de sobrecargar las funciones se comenzó con una clase que defina las propiedades y métodos de un número dual, se utilizará esta clase para definir los números duales en las operaciones.

Se creó un directorio llamado `DNFolder/@dual1/` donde se alojará la clase `dual1` en el archivo `dual1.m` con el siguiente código

```
classdef dual1
    properties
        f0;
        f1;
    endproperties
    methods
        function obj = dual1(g0, g1)
            if(nargin == 1)
                if(isa(g0,'dual1'))
                    obj = g0;
                elseif(isnumeric(g0))
                    obj.f0 = g0;
                    obj.f1 = zeros(size(g0));
                else
                    error('Operation not supported in dual1 constructor')
                end
            elseif(nargin==2)
                if(isa(g0, 'dual1') || isa(g1, 'dual1'))
                    error('las componentes del dual1 debe ser reales')
                elseif(isequal(size(g0), size(g1)))
                    obj.f0 = g0;
                    obj.f1 = g1;
                endif
            else
                error('Operation not supported in dual1 constructor')
            end
        endfunction
    endmethods
endclassdef
```

Ahora para sobrecargar las funciones se tienen que crear archivos en este mismo directorio con el nombre de la función a sobrecargar y con la función de sobrecarga.

Por ejemplo para sobrecargar el operador `sum` se crea el archivo `sum.m` con el siguiente código.

```
function fr = plus(x,y)
    fr = dual1(x.f0 + y.f0, x.f1 + y.f1);
endfunction
```

Entonces se procede a sobrecargar cada operador y función requerida:

Operador `power`

```
function fr = power(x,y)
    r = dual1(x.f0 .^ y.f0, (x.f0 .^ (y.f0-1)) .*
        (y.f1.*log(x.f0).*x.f0 + y.f0.*x.f1) );
endfunction
```

Operador mpower

```
function fr = mpower(x,y)
    fr = dual1(x.f0 .^ y.f0, (x.f0 .^ (y.f0-1)) .*
        (y.f1.*log(x.f0).*x.f0 + y.f0.*x.f1) );
endfunction
```

Operador mtimes

```
function fr = mtimes(x,y)
    fr = dual1(x.f0 * y.f0, x.f1 * y.f0 + x.f0 * y.f1);
endfunction
```

Operador mrdivide

```
function fr = mrdivide(x,y)
    fr = dual1(x.f0 / y.f0, (x.f1*y.f0 - x.f0*y.f1)/((y.f0)^2));
endfunction
```

Operador rdivide

```
function fr = rdivide(x,y)
    fr = dual1(x.f0 / y.f0, (x.f1*y.f0 - x.f0*y.f1)/((y.f0)^2));
endfunction
```

Operador minus

```
function fr = minus(x,y)
    fr = dual1(x.f0 - y.f0, x.f1 - y.f1);
endfunction
```

Operador lógico eq

```
function fr = eq(x,y)
    fr = dual1(x.f0 == y.f0, x.f1 == y.f1);
endfunction
```

Operador lógico ne

```
function fr = ne(x,y)
    fr = dual1(x.f0 != y.f0, x.f1 != y.f1);
endfunction
```

Función sin

```
function fr = sin(g)
    fr = dual1(sin(g.f0), g.f1.*cos(g.f0));
endfunction
```

Función cos

```
function fr = cos(g)
    fr = dual1(cos(g.f0), -sin(g.f0) .* g.f1);
endfunction
```

Función tan

```
function fr = tan(x)
    fr = dual1(tan(x.f0), x.f1 ./ ((cos(x.f0))^2));
endfunction
```

Función sinh

```
function fr = sinh(x)
    fr = dual1(sinh(x.f0), x.f1.*cosh(x.f0));
endfunction
```

Función cosh

```
function fr = cosh(x)
    fr = dual1(cosh(x.f0), x.f1.*sinh(x.f0));
endfunction
```

Función tanh

```
function fr = tanh(x)
    fr = dual1(tanh(x.f0), x.f1 ./ ((cosh(x.f0))^2));
endfunction
```

Función asin

```
function fr = asin(x)
    fr = dual1(asin(x.f0), x.f1 ./ (sqrt(1-(x.f0)^2)));
endfunction
```

Función acos

```
function fr = acos(x)
    fr = dual1(acos(x.f0), -x.f1 ./ (sqrt(1-(x.f0)^2)));
endfunction
```

Función atan

```
function fr = atan(x)
    fr = dual1(atan(x.f0), x.f1 ./ (1+(x.f0)^2));
endfunction
```

Función asinh

```
function fr = asinh(x)
    fr = dual1(asinh(x.f0), x.f1 ./ (sqrt((x.f0)^2+1)));
endfunction
```

Función acosh

```
function fr = acosh(x)
    fr = dual1(acosh(x.f0), x.f1 ./ (sqrt((x.f0)^2-1)));
endfunction
```

Función atanh

```
function fr = atanh(x)
    fr = dual1(atanh(x.f0), x.f1 ./ (1-(x.f0)^2));
endfunction
```

Función atan2

```
function fr = atan2(x,y)
    fr = dual1(atan2(x.f0, y.f0), (y.f0.*x.f1 - x.f0.*y.f1) ./
        ((x.f0).^2 + (y.f0).^2));
endfunction
```

Función erf

```
function fr = erf(x)
    fr = dual1(erf(x.f0), (2/sqrt(pi))*exp(-(x.f0)^2).*x.f1);
endfunction
```

Función exp

```
function fr = exp(x)
    fr = dual1(exp(x.f0), x.f1.*exp(x.f0));
endfunction
```

Función log

```
function fr = log(x)
    fr = dual1(log(x.f0), x.f1 ./ x.f0);
endfunction
```

Función sqrt

```
function fr = sqrt(x)
    fr = dual1(sqrt(x.f0), x.f1 ./ (2*sqrt(x.f0)));
endfunction
```

Función abs

```
function fr = abs(x)
    fr = dual1(abs(x.f0), (x.f0./abs(x.f0)).*x.f1);
endfunction
```

Para probar cada una de las funciones se define un número dual de la siguiente forma

$$X_d = 1.1 + \epsilon$$

En Octave llamando la función dual1:

```
xd = dual1(1.1,1);
```

Y se realiza sus operaciones con camptabilidad dual correctamente de la siguiente manera:

```
xd+xd
xd-xd
xd*xd
xd/xd
xd^xd
xd==xd
xd!=xd
sin(xd)
cos(xd)
tan(xd)
sinh(xd)
cosh(xd)
tanh(xd)
asin(xd)
acos(xd)
atan(xd)
asinh(xd)
acosh(xd)
atanh(xd)
atan2(xd,xd)
sqrt(xd)
exp(xd)
log(xd)
erf(xd)
abs(xd)
```

1.5. Problema 5

5. Usando las funciones del ejercicio anterior, implemente $\nabla f(x_0)$ y $Jf(x_0)$; una función que permita calcular el gradiente y otra que calcule el Jacobiano de una función evaluada en el punto x_0 .

Se propone la función

$$f_t(x, y, z) = \sin(x) + \cos(y) + \tan(z)$$

en el punto (4,5,6)

Entonces se definen estos parámetros en Octave:

```
ft = @(x,y,z) sin(x)+cos(y)+tan(z)
gt = [4,5,6];
```

Para obtener el gradiente se obtiene la derivada parcial de cada variable de la función propuesta:

```
a = cell(3,1);

a(1,1) = ft(dual1(gt(1), 1), dual1(gt(2), 0), dual1(gt(3), 0)).f1;
a(2,1) = ft(dual1(gt(1), 0), dual1(gt(2), 1), dual1(gt(3), 0)).f1;
a(3,1) = ft(dual1(gt(1), 0), dual1(gt(2), 0), dual1(gt(3), 1)).f1;
```

El resultado de esta evaluación es que el gradiente de la función en el punto (4,5,6) es

$$\nabla f(4, 5, 6) = \begin{bmatrix} -0.65365 \\ 0.95892 \\ 1.0847 \end{bmatrix}$$

Por lo tanto la operación funciona.

El jacobiano es simplemente realizar la misma operación de gradiente en un conjunto de funciones de entrada, con esta operación de obtendrían n derivadas parciales de cada m funciones de entrada, obteniendo una matriz jacobiana de $m \times n$.

Implementando en Octave un ejemplo con las funciones:

$$\begin{aligned} f_1(x, y, z) &= \sin(x) + \cos(y) + \tan(z) \\ f_2(x, y, z) &= \sin(y) + \cos(z) + \tan(x) \\ f_3(x, y, z) &= \sin(z) + \cos(x) + \tan(y) \end{aligned}$$

En los puntos (1,2,3), (4,5,6) y (7,8,9)

```
fj1 = @(x,y,z) sin(x)+cos(y)+tan(z)
fj2 = @(x,y,z) sin(y)+cos(z)+tan(x)
fj3 = @(x,y,z) sin(z)+cos(x)+tan(y)

gj1 = [1,2,3]
gj2 = [4,5,6]
gj3 = [7,8,9]
```

Aplicando las operaciones para obtener el jacobiano

```
b = cell(3,3)

b(1,1) = fj1(dual1(gj1(1), 1), dual1(gj1(2), 0), dual1(gj1(3), 0)).f1;
b(2,1) = fj1(dual1(gj1(1), 0), dual1(gj1(2), 1), dual1(gj1(3), 0)).f1;
b(3,1) = fj1(dual1(gj1(1), 0), dual1(gj1(2), 0), dual1(gj1(3), 1)).f1;

b(1,2) = fj2(dual1(gj2(1), 1), dual1(gj2(2), 0), dual1(gj2(3), 0)).f1;
b(2,2) = fj2(dual1(gj2(1), 0), dual1(gj2(2), 1), dual1(gj2(3), 0)).f1;
b(3,2) = fj2(dual1(gj2(1), 0), dual1(gj2(2), 0), dual1(gj2(3), 1)).f1;

b(1,3) = fj3(dual1(gj3(1), 1), dual1(gj3(2), 0), dual1(gj3(3), 0)).f1;
b(2,3) = fj3(dual1(gj3(1), 0), dual1(gj3(2), 1), dual1(gj3(3), 0)).f1;
b(3,3) = fj3(dual1(gj3(1), 0), dual1(gj3(2), 0), dual1(gj3(3), 1)).f1;
```

El resultado es la matriz jacobiana con el siguiente valor

$$J = \begin{bmatrix} 0.54030 & -0.90930 & 1.0203 \\ 2.3406 & 0.28366 & 0.27942 \\ -0.65699 & 47.236 & -0.91113 \end{bmatrix}$$