

Alumno (impresa): Diego CombesLegajo: 14107Fecha: 27/6/2023Especialidad: Ind.**EVALUACIÓN FINAL****MODELO MATEMÁTICO**

El modelo matemático para la "ecuación de la cuerda vibrante" expreso en EDP es

| | |
|---|-----|
| $-T \frac{\partial^2(u(x,t))}{\partial x^2} + m \frac{\partial^2(u(x,t))}{\partial t^2} = 0 \quad \text{si} \quad x \in \Omega = \{x \in \mathbb{R}: 0 \leq x \leq L\}$ | (1) |
|---|-----|

con $u(0, t) = 0 \quad u(L, t) = 0 \quad \text{y} \quad u(x, 0) = 0 \quad \text{y} \quad \frac{\partial u}{\partial t}(x, 0) = \text{seno}\left(\frac{\pi x}{L}\right)$

La energía cinética para un instante t_k cualquiera es: $Cin(t_k) = \frac{m}{2} \int_0^L (v(x, t_k))^2 dx$; siendo la velocidad evaluada en t_k , que se calcula como $v(x, t_k) = \frac{\partial u}{\partial t} \Big|_{t_k}$

MODELO NUMÉRICO

Al plantear una solución aproximada dada por una función discreta de **7 puntos equidistantes** en el intervalo de $[0; L]$, y usando derivada numérica central, se obtiene el siguiente modelo numérico,

| | |
|---|-----|
| $M \frac{d^2(\vec{z})}{dt^2} + K \vec{z} = \vec{0}$ | (2) |
|---|-----|

Con valores iniciales en $t=0$ dados por $\vec{z}_0 = \vec{0}$ y por $\vec{v}_0 = \frac{d\vec{z}}{dt} \Big|_0 = \left[\frac{1}{2} \quad \frac{\sqrt{3}}{2} \quad 1 \quad \frac{\sqrt{3}}{2} \quad \frac{1}{2} \right]^T$; y siendo

$K = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$
 y M es igual a 5 veces la matriz Identidad de 5×5 ; para $L=60$; $T=100$.

Al aplicar la **regla de trapecios compuesta** en la integral de la energía cinética, se tiene que

| | |
|---|-----|
| $C(t_k) = \int_0^L (v(x, t_k))^2 dx = \frac{Dx}{2} \sum_{j=1}^5 2 * (\vec{v}_k(j))^2$ | (3) |
|---|-----|

siendo $\vec{v}_k(j)$ las componentes del vector $\vec{v} = \frac{d\vec{z}}{dt}$ evaluadas en t_k .

(40) y (un 2 ho)

Alumno (impresa): Diego Combes

Legajo: 14107

Fecha: 27/6/2023

Especialidad: Ind.

SOLUCIÓN DEL MODELO NUMÉRICO

Al usar el **método de diferencia central** para resolver el sistema de EDO dado por (2), y la integral (3) con la **regla de trapecios compuesta**, se tienen las siguientes aproximaciones calculadas todas en $t_k = 27$

| | | | |
|---------|--------|--------|--------|
| Dt | 1.00 | 0.50 | 0.25 |
| $C(Dt)$ | 29.989 | 29.974 | 29.969 |

1. **CALCULAR** la tendencia de $C(Dt)$ cuando Dt tiende a cero, como medida de **CONVERGENCIA GLOBAL** de la solución numérica en $t \rightarrow 27$

Para ello buscar la aproximación por mínimos cuadrados de la función

$$C(Dt) = \frac{1}{A + B \cdot (Dt)^2}$$

que es equivalente a considerar la aproximación de mínimos cuadrados de

$$y = \frac{1}{C(Dt)} = A + B \cdot (Dt)^2$$

2. **ELEGIR JUSTIFICADAMENTE** un Dt_e de modo que asegure un valor calculado para que $C(Dt_e)$ (en $t_k = 27$) que coincida con el valor de convergencia.

3. **PROGRAMAR** en **OCTAVE** el **método de Diferencia Central**, con el Dt_e elegido, y

- a) **GRAFICAR** en el intervalo $[0; 50]$ la función $u(L/2, t) = z_3(t)$, componente 3 del vector \vec{z} en función del tiempo t . 5
- b) **CALCULAR** en $t_k = 27$ el valor de $C(Dt_e)$ y compararlo con el valor de convergencia Cero en Taylor
- c) **BUSCAR** para $t > 0$, el primer intervalo $[t_k; t_{k+1}]$ en el cual exista un cero en $z_3(t)$ y la componente 3 del vector \vec{v} sea positiva.
- d) **ENCONTRAR** y **MOSTRAR**, los valores de t_k y t_{k+1} ; y los respectivos vectores \vec{z} y \vec{v} en ambos extremos del intervalo.

EVALUACIÓN FINAL-LIBRE

Para el siguiente problema diferencial

$$-T \frac{\partial^2(u(x, t))}{\partial x^2} + m \frac{\partial^2(u(x, t))}{\partial t^2} = p \cdot f(x) \cdot g(t) \quad \text{si} \quad x \in \Omega = \{x \in \mathbb{R}; 0 \leq x \leq L\}$$

$$\text{con} \quad u(0, t) = 0 \quad u(L, t) = 0$$

Considerar $u(x, t)$ discreta en 7 puntos equidistantes en todo el dominio de la variable x , usando reglas de derivada numérica con igual orden de error, y de tipo central toda vez que sea posible, **transformar** el problema diferencial en el siguiente modelo numérico

$$K \vec{z} + M \frac{d^2 \vec{z}}{dt^2} = \vec{b} \quad (4)$$

Expresar los vectores \vec{z} , \vec{b} y las matrices (K, M) del sistema (4)

Justificar la igualdad (3) en el problema anterior