

RESOLUCIÓN ECUACIONES EN DIFERENCIALES PARCIALES

Prof. Ing. Mauro Grioni



ECUACIONES DIFERENCIALES A DERIVADAS PARCIALES

PLANTEO DEL PROBLEMA

Se busca $u(x,t)$ solución de

$$-12 \frac{\partial^2 u(x,t)}{\partial x^2} + x^2 \frac{\partial^2 u(x,t)}{\partial t^2} = 0 \quad \text{en } \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq 1\}$$

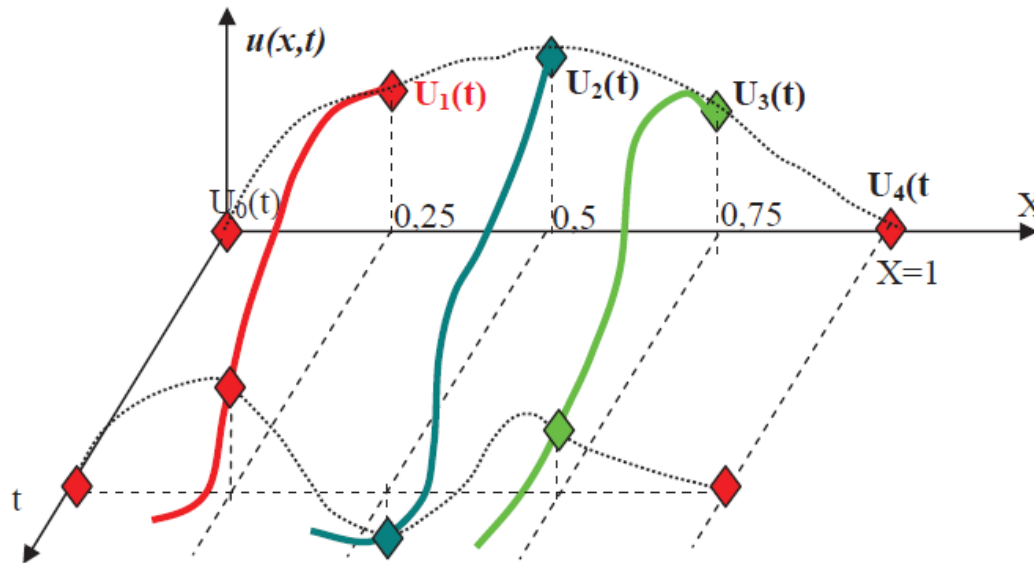
$$u(0,t) = 0$$

$$u(x,0) = \sin(\pi \cdot x)$$

$$u(1,t) = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x,0) = 3$$

En vez de encontrar la solución exacta $u(x,t)$ en cada uno y todos los puntos del dominio Ω , se plantea encontrar una *solución aproximada en forma de función discreta en la variable x , aunque continua en la variable t* . Se pretende encontrar las funciones $U_k(t) = u(X_k, t)$ con $k=0, N$, en $N+1$ puntos elegidos del dominio x , identificados con su abscisa X_k .



ECUACIONES DIFERENCIALES A DERIVADAS PARCIALES



DISCRETIZACIÓN EN X

En cada uno de los X_k se puede plantear la ecuación diferencial a resolver pero con una aproximación de la derivada segunda respecto a x en forma de derivada numérica; y con la derivada respecto de la variable t en forma analítica evaluada en esa abscisa X_k .

Así se puede escribir:

en X_0 se debe cumplir que:

$$U_0(t) = 0$$

en X_1 se debe cumplir que:

$$-\frac{12}{0,25^2} [U_0(t) - 2 \cdot U_1(t) + U_2(t)] + (X_1)^2 \cdot \frac{d^2 U_1(t)}{dt^2} = 0$$

en X_2 se debe cumplir que:

$$-\frac{12}{0,25^2} [U_1(t) - 2 \cdot U_2(t) + U_3(t)] + (X_2)^2 \cdot \frac{d^2 U_2(t)}{dt^2} = 0$$

en X_3 se debe cumplir que:

$$-\frac{12}{0,25^2} [U_2(t) - 2 \cdot U_3(t) + U_4(t)] + (X_3)^2 \cdot \frac{d^2 U_3(t)}{dt^2} = 0$$

en X_4 se debe cumplir que:

$$U_4(t) = 0$$

SISTEMA EDO DE 2 ORDEN

$$\frac{12}{0,25^2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} U_1(t) \\ U_2(t) \\ U_3(t) \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} 0,25^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0,50^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0,75^2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \frac{d^2 U_1(t)}{dt^2} \\ \frac{d^2 U_2(t)}{dt^2} \\ \frac{d^2 U_3(t)}{dt^2} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

$$\text{con las condiciones iniciales } \begin{Bmatrix} U_1(0) \\ U_2(0) \\ U_3(0) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \text{sen}(\pi \cdot 0,25) \\ \text{sen}(\pi \cdot 0,50) \\ \text{sen}(\pi \cdot 0,75) \end{Bmatrix} \text{ y } \begin{Bmatrix} \frac{dU_1}{dt}(0) \\ \frac{dU_2}{dt}(0) \\ \frac{dU_3}{dt}(0) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{Bmatrix}$$