#### 1

# Síntesis y reconocimiento de obras musicales

Autores: Alejandro Magnorsky, Andrés Mata Suárez, Mariano Merchante Instituto Tecnológico de Buenos Aires

## Resumen

#### Palabras clave

## I. Introducción

## II. DESARROLLO

## A. Cálculo de la temperatura del cilindro

La temperatura de un cilindro uniforme puede modelarse como una función u(r,t), donde r es la coordenada radial desde el eje del cilindro y t es el tiempo. Dicha función debe satisfacer la siguiente ecuación diferencial:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial r} = \frac{1}{4K} \frac{\partial u}{\partial t} \tag{1}$$

para  $\frac{1}{2} < r < 1$  y 0 < t < 10.

Las condiciones de contorno, para  $0 \le t \le 10$ , son:

$$u(\frac{1}{2},t) = t \tag{2}$$

$$u(1,t) = 100 + 40t \tag{3}$$

Además, la condición inicial, para  $\frac{1}{2} \le r \le 1$ , es:

$$u(r,0) = 200(r - 0.5) \tag{4}$$

El objetivo es, entonces, encontrar una aproximación  $v_k^m \approx u(\frac{1}{2} + k\Delta r, m\Delta t)$ , donde  $k = 0, 1, \dots, n$  siendo  $n = \frac{1-\frac{1}{2}}{\Delta r}$  y  $m=0,1,\ldots,l$  con  $l=\frac{10}{\Delta t}$ .

Para ello, se utilizan las siguientes diferencias centradas:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial r^2} = \frac{u(r + \Delta r, t) - 2u(r, t) + u(r - \Delta r, t)}{\Delta r^2} + O(\Delta r^2)$$
 (5)

$$\frac{\partial u}{\partial r} = \frac{u(r + \Delta r, t) - u(r - \Delta r, t)}{2\Delta r} + O(\Delta r^2)$$
(6)

$$\frac{\partial u}{\partial r^2} = \frac{u(r + \Delta r, t) - u(r - \Delta r, t)}{\Delta r^2} + O(\Delta r^2) \tag{5}$$

$$\frac{\partial u}{\partial r} = \frac{u(r + \Delta r, t) - u(r - \Delta r, t)}{2\Delta r} + O(\Delta r^2) \tag{6}$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{u(r, t + \Delta t) - 2u(r, t) + u(r, t - \Delta t)}{\Delta t^2} + O(\Delta t^2) \tag{7}$$

Escribiendo las aproximaciones de las diferencias centradas en la ecuación (1), se obtiene el siguiente esquema:

$$\frac{v_{k+1}^m - 2v_k^m + v_{k-1}^m}{\Delta r^2} + \frac{1}{\frac{1}{2} + k\Delta r} \frac{v_{k+1}^m - v_{k-1}^m}{2\Delta r} = \frac{1}{4K} \frac{v_k^{m+1} - 2v_k^m + v_k^{m-1}}{\Delta t^2}$$
(8)

$$v_k^{m+1} = 2v_k^m - v_k^{m-1} + \frac{4K\Delta t^2}{\Delta r^2}(v_{k+1}^m - 2v_k^m + v_{k-1}^m) + \frac{4K\Delta t^2}{2\Delta r(\frac{1}{2} + k\Delta r)}(v_{k+1}^m - v_{k-1}^m)$$

$$\tag{9}$$

## III. RESULTADOS

# IV. CONCLUSIONES

## REFERENCIAS

Mathews, John H., Fink, Kurtis D., "Numerical Methods Using MATLAB", Prentice Hall, 1999