

Método de Rayleigh-Ritz

Andrés Santiago Duque Escobar
Valentina Roquemen Echeverry

Física Computacional II - 2020-2

TABLA DE CONTENIDOS

1. Introducción
Ecuación diferencial y sus condiciones

2. Método de Rayleigh-Ritz
Un problema variacional

3. Base lineal a tramos

4. Base cúbica spline

5. Ejemplo

6. Aspectos importantes

Introducción

Problema: Solución de la ecuación diferencial con condiciones de frontera.

$$-\frac{d}{dx}\left(p(x)\frac{dy}{dx}\right) + q(x)y = f(x) , \text{ para } 0 \leq x \leq 1$$

Condiciones de frontera: $y(0) = y(1) = 0$

Introducción

Condiciones para las funciones $q(x)$, $f(x)$ y $p(x)$:

- $p \in C^1[0, 1]$
- $q, f \in C[0, 1]$
- $q(x) \geq 0 \quad \forall x \in [0, 1]$
- $\exists \delta > 0 : p(x) \geq \delta \quad \forall x \in [0, 1]$

Se garantiza que el problema tiene solución única.

Método de Rayleigh-Ritz: Problema variacional

Teorema: Sea $p(x)$, $q(x)$ y $f(x)$ funciones con las condiciones ya expuestas.

La función $y(x) \in C^2[0, 1]$ tiene solución única a la ecuación diferencial:

$$-\frac{d}{dx}\left(p(x)\frac{dy}{dx}\right) + q(x)y = f(x), \text{ para } 0 \leq x \leq 1$$

si y sólo si $y(x)$ es la única función en $C^2[0, 1]$ que minimiza la integral

$$I[u] = \int_0^1 dx \{p(x)[u'(x)]^2 + q(x)[u(x)]^2 - 2f(x)u(x)\}$$

$$u(x) \in C^2[0, 1] \quad 5$$

Método de Rayleigh-Ritz: Problema variacional

- Se minimiza la integral sobre un conjunto de n funciones linealmente independientes que cumplen que:

$$\phi_i(1) = \phi_i(0) = 0 \quad i = 1, 2, \dots, n$$

- Se define $\phi(x) = \sum_{i=1}^n c_i \phi_i(x)$ como una solución aproximada a la función $y(x)$.

Método de Rayleigh-Ritz: Problema variacional

Objetivo: Encontrar los coeficientes c_i que minimizan la integral $I[\sum_{i=1}^n c_i \phi_i(x)]$.

- Este mínimo ocurre cuando $\frac{\partial I}{\partial c_j} = 0$ para cada $j = 1, \dots, n$.
- De la diferenciación se obtiene que:

$$0 = \sum_{i=1}^n \left[\int_0^1 \{p(x)\phi_i'(x)\phi_j'(x) + q(x)\phi_i(x)\phi_j(x)\} dx \right] c_i - \int_0^1 f(x)\phi_j(x) dx$$

Método de Rayleigh-Ritz: Problema variacional

Se construye un sistema lineal de ecuaciones nxn de la forma:

$$\mathbf{A}\mathbf{c}=\mathbf{b}$$

- A es una matriz simétrica con entradas:

$$a_{ij} = \int_0^1 [p(x)\phi'_i(x)\phi'_j(x) + q(x)\phi_i(x)\phi_j(x)]dx$$

- **b** se define como:

$$b_i = \int_0^1 f(x)\phi_i(x)dx$$

- **c** es el vector que queremos encontrar.

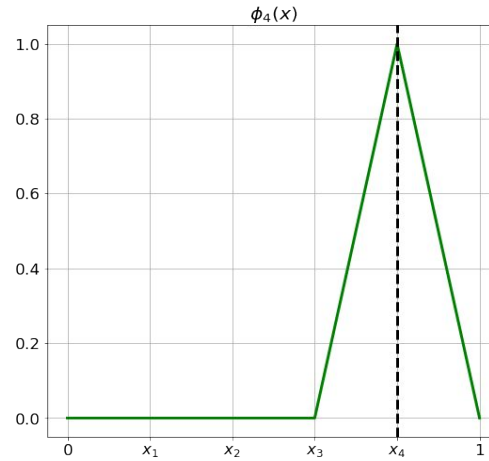
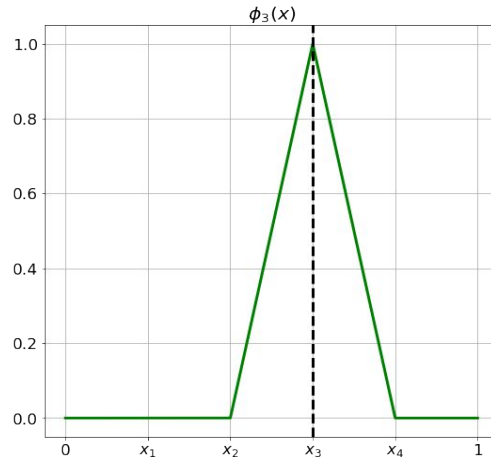
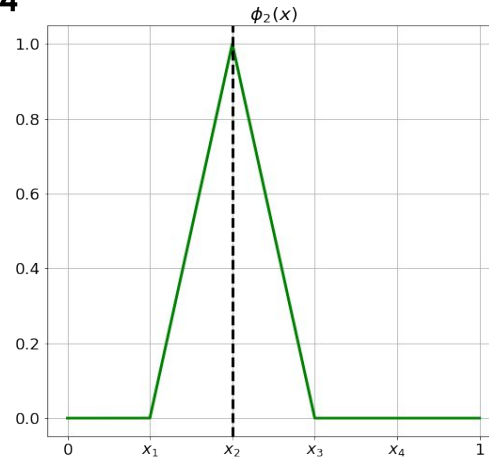
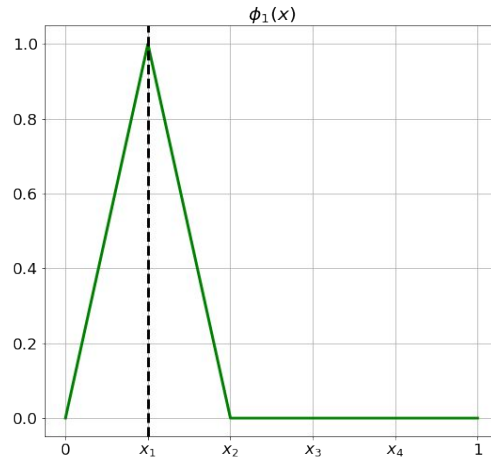
Entonces, ¿qué hacemos ahora?

Elegir una base

- Base lineal a tramos.
- Base cúbica spline.

Base lineal a tramos

$n=4$



Base lineal a tramos

Sea: $0 = x_0 < x_1 < \dots < x_n < x_{n+1} = 1$

$$h_i = x_{i+1} - x_i \quad \text{para cada } i = 1, 2, \dots, n$$

Definimos:

$$\phi_i(x) = \begin{cases} 0, & 0 \leq x \leq x_{i-1} \\ \frac{1}{h_{i-1}}(x - x_{i-1}), & x_{i-1} < x \leq x_i \\ \frac{1}{h_i}(x_{i+1} - x), & x_i < x \leq x_{i+1} \\ 0, & x_{i+1} < x \leq 1 \end{cases}$$

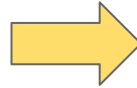
Base lineal a tramos

Note que: $\phi_i(x)$ y $\phi'_i(x)$ son diferentes de 0 solo en (x_{i-1}, x_{i+1})

Consecuencia: $\phi_i(x)\phi_j(x) \equiv 0$ y $\phi'_i(x)\phi'_j(x) \equiv 0$

excepto cuando j es $i-1, i$ o $i+1$.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & 0 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & 0 & & & \cdot \\ 0 & a_{32} & a_{33} & a_{34} & 0 & & \cdot \\ \cdot & 0 & a_{43} & a_{44} & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & & & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & a_{nn} \end{bmatrix}$$



Factorización Crout
para sistemas lineales
tridiagonales.

Base lineal a tramos

There are six types of integrals to be evaluated:

$$Q_{1,i} = \left(\frac{1}{h_i}\right)^2 \int_{x_i}^{x_{i+1}} (x_{i+1} - x)(x - x_i)q(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n-1,$$

$$Q_{2,i} = \left(\frac{1}{h_{i-1}}\right)^2 \int_{x_{i-1}}^{x_i} (x - x_{i-1})^2 q(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n,$$

$$Q_{3,i} = \left(\frac{1}{h_i}\right)^2 \int_{x_i}^{x_{i+1}} (x_{i+1} - x)^2 q(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n,$$

$$Q_{4,i} = \left(\frac{1}{h_{i-1}}\right)^2 \int_{x_{i-1}}^{x_i} p(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n+1,$$

$$Q_{5,i} = \frac{1}{h_{i-1}} \int_{x_{i-1}}^{x_i} (x - x_{i-1}) f(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n,$$

and

$$Q_{6,i} = \frac{1}{h_i} \int_{x_i}^{x_{i+1}} (x_{i+1} - x) f(x) dx, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n.$$

Ejemplo:

$$\begin{aligned} b_i &= \int_0^1 f(x) \phi_i(x) dx \\ &= \frac{1}{h_{i-1}} \int_{x_{i-1}}^{x_i} (x - x_{i-1}) f(x) dx + \frac{1}{h_i} \int_{x_i}^{x_{i+1}} (x_{i+1} - x) f(x) dx, \\ &= Q_{5,i} + Q_{6,i}, \quad \text{for each } i = 1, 2, \dots, n. \end{aligned}$$

Número de integrales a resolver
= $6n-1$

Base lineal a tramos

Algoritmo 11.5 (Burden, 2010)

To approximate the solution to the boundary-value problem

$$-\frac{d}{dx} \left(p(x) \frac{dy}{dx} \right) + q(x)y = f(x), \quad \text{for } 0 \leq x \leq 1, \text{ with } y(0) = 0 \text{ and } y(1) = 0$$

with the piecewise linear function

$$\phi(x) = \sum_{i=1}^n c_i \phi_i(x) :$$

INPUT integer $n \geq 1$; points $x_0 = 0 < x_1 < \cdots < x_n < x_{n+1} = 1$.

OUTPUT coefficients c_1, \dots, c_n .

Base lineal a tramos

```
15 class LinearRayleighRitz: public RayleighRitz
16 {
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59 class LBasis
60 {
61 public:
62 /**
63  * @brief Constructor para inicializar los parametros
64  * de un elemento de la base específico.
65  * @param x_im1 Punto x_{i-1}
66  * @param x_i Punto x_i
67  * @param x_ip1 Punto x_{i+1}
68  */
69 LBasis(double x_im1, double x_i, double x_ip1);
70
71 /**
72  * @brief Sobrecarga del operador () para usar los obj
73  * esta clase como "functors"
74  * @param x Punto en el cual se evaluará la función ba
75  * @note Ecuación 11.30
76  */
77 double operator()(double x);
78
79 private:
80 /* Puntos que definen la función por partes */
81 double x_im1, x_i, x_ip1;
82 };
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320
321
322
323
324
325
326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
336
337
338
339
340
341
342
343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
357
358
359
360
361
362
363
364
365
366
367
368
369
370
371
372
373
374
375
376
377
378
379
380
381
382
383
384
385
386
387
388
389
390
391
392
393
394
395
396
397
398
399
400
401
402
403
404
405
406
407
408
409
410
411
412
413
414
415
416
417
418
419
420
421
422
423
424
425
426
427
428
429
430
431
432
433
434
435
436
437
438
439
440
441
442
443
444
445
446
447
448
449
450
451
452
453
454
455
456
457
458
459
460
461
462
463
464
465
466
467
468
469
470
471
472
473
474
475
476
477
478
479
480
481
482
483
484
485
486
487
488
489
490
491
492
493
494
495
496
497
498
499
500
501
502
503
504
505
506
507
508
509
510
511
512
513
514
515
516
517
518
519
520
521
522
523
524
525
526
527
528
529
530
531
532
533
534
535
536
537
538
539
540
541
542
543
544
545
546
547
548
549
550
551
552
553
554
555
556
557
558
559
560
561
562
563
564
565
566
567
568
569
570
571
572
573
574
575
576
577
578
579
580
581
582
583
584
585
586
587
588
589
590
591
592
593
594
595
596
597
598
599
600
601
602
603
604
605
606
607
608
609
610
611
612
613
614
615
616
617
618
619
620
621
622
623
624
625
626
627
628
629
630
631
632
633
634
635
636
637
638
639
640
641
642
643
644
645
646
647
648
649
650
651
652
653
654
655
656
657
658
659
660
661
662
663
664
665
666
667
668
669
670
671
672
673
674
675
676
677
678
679
680
681
682
683
684
685
686
687
688
689
690
691
692
693
694
695
696
697
698
699
700
701
702
703
704
705
706
707
708
709
710
711
712
713
714
715
716
717
718
719
720
721
722
723
724
725
726
727
728
729
730
731
732
733
734
735
736
737
738
739
740
741
742
743
744
745
746
747
748
749
750
751
752
753
754
755
756
757
758
759
760
761
762
763
764
765
766
767
768
769
770
771
772
773
774
775
776
777
778
779
780
781
782
783
784
785
786
787
788
789
790
791
792
793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815
816
817
818
819
820
821
822
823
824
825
826
827
828
829
830
831
832
833
834
835
836
837
838
839
840
841
842
843
844
845
846
847
848
849
850
851
852
853
854
855
856
857
858
859
860
861
862
863
864
865
866
867
868
869
870
871
872
873
874
875
876
877
878
879
880
881
882
883
884
885
886
887
888
889
890
891
892
893
894
895
896
897
898
899
900
901
902
903
904
905
906
907
908
909
910
911
912
913
914
915
916
917
918
919
920
921
922
923
924
925
926
927
928
929
930
931
932
933
934
935
936
937
938
939
940
941
942
943
944
945
946
947
948
949
950
951
952
953
954
955
956
957
958
959
960
961
962
963
964
965
966
967
968
969
970
971
972
973
974
975
976
977
978
979
980
981
982
983
984
985
986
987
988
989
990
991
992
993
994
995
996
997
998
999
1000
```

```
14
15 double LBasis::operator()(double x)
16 {
17     double result = 0;
18
19     if( x_im1 < x && x <= x_i )
20     {
21         double h = x_i - x_im1;
22         result = (x - x_im1) / h;
23     }
24     else if(x_i < x && x < x_ip1)
25     {
26         double h = x_ip1 - x_i;
27         result = (x_ip1 - x) / h;
28     }
29
30     return result;
31 }
```

Base lineal a tramos

```
15 class LinearRayleighRitz: public RayleighRitz
16 {
17 pu
18 double LinearRayleighRitz::Q1(int i, std::vector<double>& x, double(*q)(double))
19 {
20
21     auto f = [&x,q,i](float _x)->float{return q(_x)*(x[i+1] - _x)*(_x - x[i]);};
22     auto r = simpson_rule(x[i],x[i+1],10,f);
23     return r/(h[i]*h[i]);
24 }
25
26
27 * con condiciones de frontera y(0)=y(1)=0
28 * @return Coeficientes de expansión.
29 */
30 std::vector<double> solve(double(*p)(double),
31                          double(*q)(double),
32                          double(*f)(double));
33
34 /**
35  * @brief Expande la función y(x) en la base.
36  * @param x Punto en el cual se evaluara la función base
37  */
38 double eval(double x);
39
40 /**
41  * @brief Retorna la base que expande la aproximación de la
42  * solución.
43  */
44 std::vector<LBasis> &getBasis();
45
```

```
52 /*
53  * Integrales a resolver (página 700)
54 */
55 double Q1(int , std::vector<double>& , double(*) (double))
56 double Q2(int , std::vector<double>& , double(*) (double));
57 double Q3(int , std::vector<double>& , double(*) (double));
58 double Q4(int , std::vector<double>& , double(*) (double));
59 double Q5(int , std::vector<double>& , double(*) (double));
60 double Q6(int , std::vector<double>& , double(*) (double));
61 };
62
63
```


Base lineal a tramos

```
15 class LinearRayleighRitz: public RayleighRitz
16 {
17 public:
18
19 /**
20  * @param x Recibe vector con los nodos.
21  */
22 LinearRayleighRitz(std::vector<double>& x);
23
24 /**
25  * @brief Resuelve de forma aproximada la EDO
26  *       $-D(p(x) D(y)) + q(x)y = f(x)$ 
27  *      con condiciones de frontera  $y(0)=y(1)=0$ 
28  * @return Coeficientes de expansión.
29  */
30 std::vector<double> solve(double(*p)(double),
31                          double(*q)(double),
32                          double(*f)(double));
33
34 /**
35  * @brief Expande la función  $y(x)$  en la base.
36  * @param x Punto en el cual se evaluará la función base
37  */
38 double eval(double x);
39
40 /**
41  * @brief Retorna la base que expande la aproximación de la
42  * solución.
43  */
44 std::vector<LBasis> &getBasis();
45
```

```
45
46 private:
47     std::vector<double> h; // Coeficientes  $h_i = x_{i+1} - x_i$ 
48     std::vector<LBasis> phi; // Base lineal a trozos
49     std::vector<double> c; // Coeficientes de expansión
50     std::vector<double>& x;
51
52     /**
53      * Integrales a resolver (página 700)
54      */
55     double Q1(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
56     double Q2(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
57     double Q3(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
58     double Q4(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
59     double Q5(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
60     double Q6(int, std::vector<double>&, double(*)(double));
61 };
62
63
```

Base lineal a tramos

```
std::vector<double> LinearRayleighRitz::solve(double(*p)(double),
                                             double(*q)(double),
                                             double(*f)(double))
{
    int n = x.size() - 2;

    /* *****
    /* Step 1: Cálculo de los coeficientes h_i */
    /* *****
    for(int i=0; i<=n; ++i)
        h.push_back(x[i+1]-x[i]);

    /* *****
    /* Step 2: Definir la base lineal por tramos phi_i */
    /* *****
    for(int i=1; i <= n; ++i)
        phi.push_back(LBasis(x[i-1],x[i], x[i+1]));
```

```
/* *****
/* Step 3: Calculo de las integrales */
/* *****

/* Aunque es un desperdicio de recursos, se va a
 * definir la posición 0 de los vectores que almacenan
 * el resultado de las integrales, con el fin de seguir
 * el algoritmo y no tener problemas con los índices usados
 * en el libro. La idea es facilitar la lectura del código
 * y la comparación con el libro. */
vector<double> q1(1),q2(1),q3(1),q4(1),q5(1),q6(1);
for(int i=1; i<=n; ++i)
{
    if(i<n)
        q1.push_back(Q1(i,x,q));
    q2.push_back(Q2(i,x,q));
    q3.push_back(Q3(i,x,q));
    q4.push_back(Q4(i,x,p));
    q5.push_back(Q5(i,x,f));
    q6.push_back(Q6(i,x,f));
}
q4.push_back(Q4(n+1,x,p));
```

Base lineal a tramos

```
/* *****  
/* Step 4 and 5: Calculo de los factores alpha_i, beta_i y b_i */  
/* *****  
// Se define el primer elemento, por la misma razón que  
// el valor de las integrales  
vector<double> alpha(1), beta(1), b(1);  
for(int i=1; i<=n; ++i)  
{  
    alpha.push_back(q4[i] + q4[i+1] + q2[i] + q3[i]);  
    b.push_back(q5[i] + q6[i]);  
  
    if(i < n)  
        beta.push_back(q1[i] - q4[i+1]);  
}  
*/
```

```
/* *****  
/* Step 6, 7 and 8: Calculo de los factores a_i, zeta_i y z_i */  
/* *****  
vector<double> a(2), zeta(2), z(2);  
a[1] = alpha[1];  
zeta[1] = beta[1] / alpha[1];  
z[1] = b[1] / a[1];  
  
for(int i=2; i<=n; ++i)  
{  
    a.push_back(alpha[i] - beta[i-1]*zeta[i-1]);  
    z.push_back( (b[i] - beta[i-1]*z[i-1])/a[i] );  
  
    if(i<n)  
        zeta.push_back(beta[i]/a[i]);  
}  
  
/* *****  
/* Step 9 and 10: Calculo de los factores c_i */  
/* *****  
/* Coeficientes de la expansión en series*/  
vector<double> c(n); //c_i con i=0,...,n-1  
c[n-1] = z[n];  
for(int i=n-1; i>0; --i)  
    c[i-1] = z[i] - zeta[i]*c[i];  
this->c = c;  
return c;  
*/
```

Base lineal a tramos

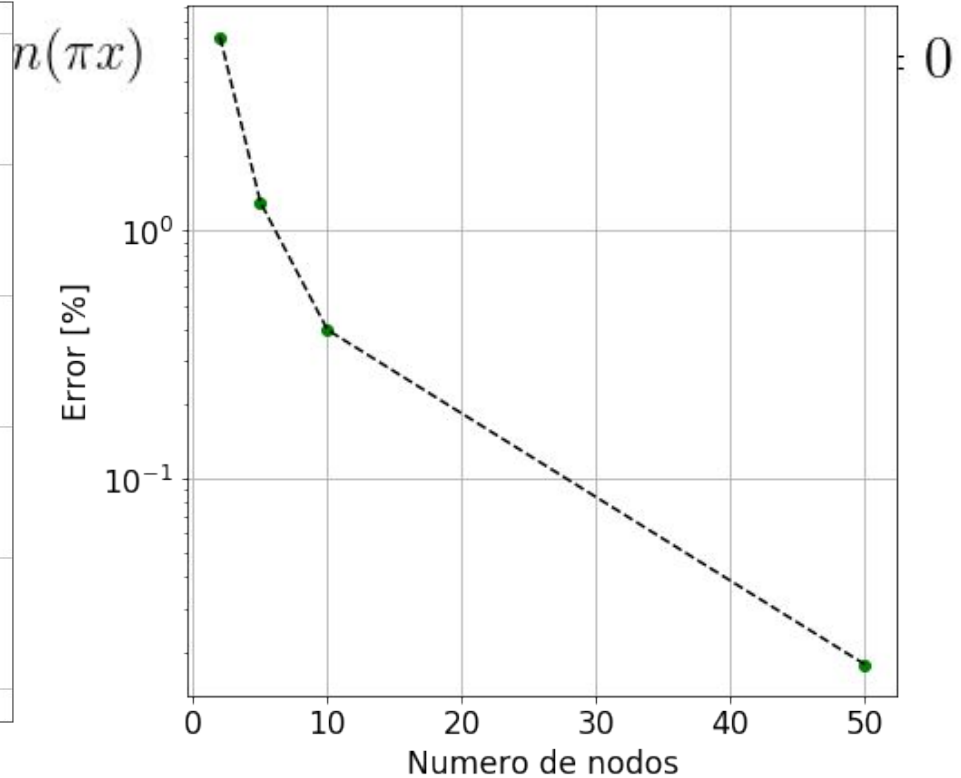
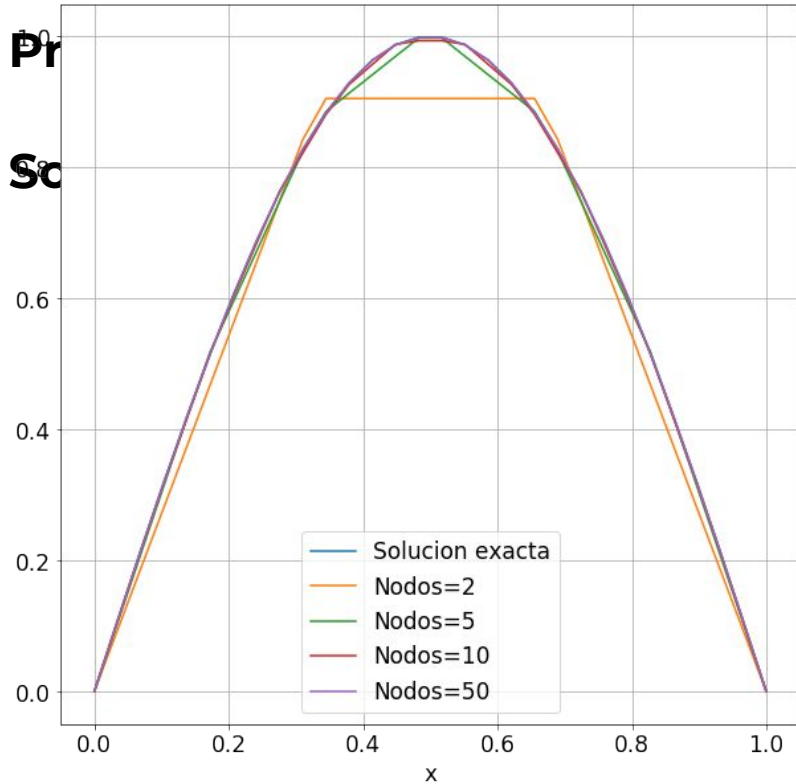
```
15 class LinearRayleighRitz: public RayleighRitz
16 {
17 public:
18
19 /**
20  * @param x Recibe vector con los nodos.
21  */
22 LinearRayleighRitz(std::vector<double>& x);
23
24 /**
25  * @brief Resuelve de forma aproximada la EDO
26  *      -D( p(x) D(y) ) + q(x)y = f(x)
27  *      con condiciones de frontera y(0)=y(1)=0
28  * @return Coeficientes de expansión.
29  */
30 std::vector<double> solve(double(*p)(double),
31                          double(*q)(double),
32                          double(*f)(double));
33
34 /**
35  * @brief Expande la funcion y(x) en la base.
36  * @param x Punto en el cual se evaluara la funcion base
37  */
38 double eval(double x);
39
40 /**
41  * @brief Retorna la base que expande la aproximación de la
42  *      solución.
43  */
44 std::vector<LBasis> &getBasis();
45
```

```
45
double LinearRayleighRitz::eval(double x)
{
    double rs = 0;

    for(size_t i=0; i<c.size(); ++i)
        rs += c[i] * phi[i](x);

    return rs;
}
```

Base lineal a tramos



Entonces, ¿qué hacemos ahora?

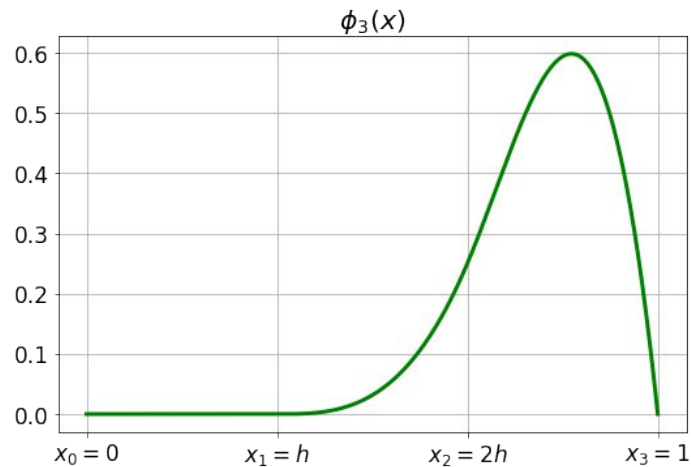
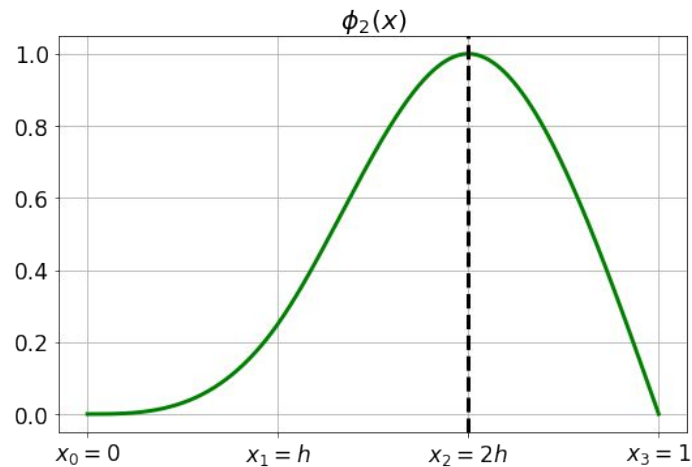
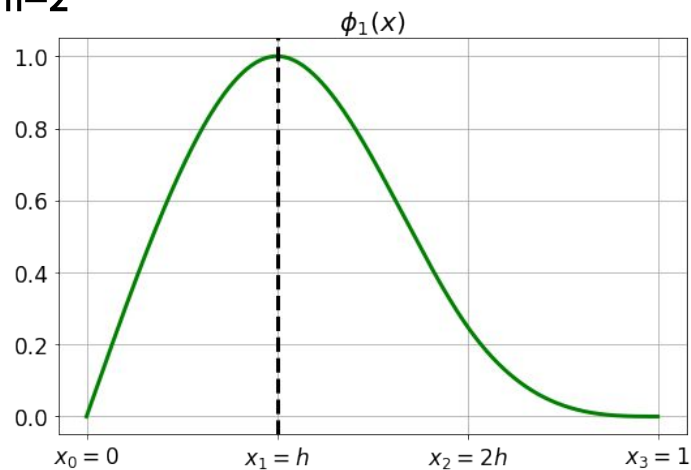
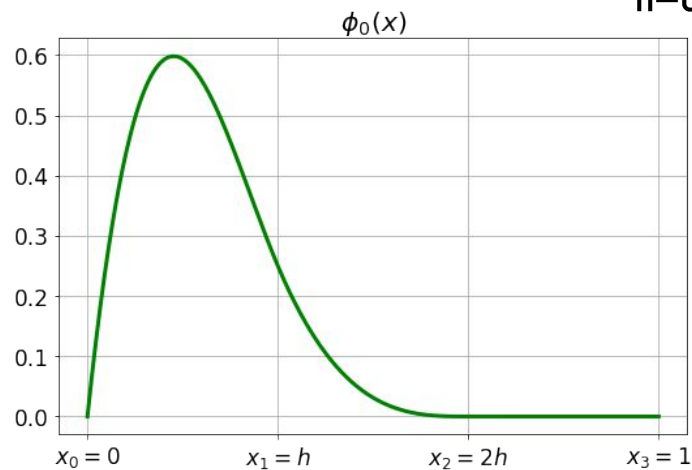
Elegir una base

- Base lineal a tramos. 

- Base cúbica spline.

Base cúbica spline

$h=0.33$ $n=2$



Base cúbica spline

Sea:

$$h = \frac{1}{n+1}$$

Definimos:

$$S(x) = \begin{cases} 0, & x \leq -2 \\ \frac{1}{4}(2+x)^3, & -2 < x \leq -1 \\ \frac{1}{4}[(2+x)^3 - (1+x)^3], & -1 < x \leq 0 \\ \frac{1}{4}[(2-x)^3 - (1-x)^3], & 0 < x \leq 1 \\ \frac{1}{4}(2-x)^3, & 1 < x \leq 2 \\ 0, & 2 < x \end{cases} \quad \phi_i(x) = \begin{cases} S(\frac{x}{h}) - 4S(\frac{x+h}{h}), & i = 0 \\ S(\frac{x-h}{h}) - S(\frac{x+h}{h}), & i = 1 \\ S(\frac{x-ih}{h}), & 2 \leq i \leq n-1 \\ S(\frac{x-nh}{h}) - S(\frac{x+(n+2)h}{h}), & i = n \\ S(\frac{x-(n+1)h}{h}) - 4S(\frac{x+(n+2)h}{h}), & i = n+1 \end{cases}$$

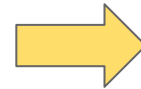
Base cúbica spline

Note que: $\phi_i(x)$ y $\phi'_i(x)$ son diferentes de 0 para $x \in [x_{i-2}, x_{i+2}]$

Consecuencia: Matriz de banda con ancho de banda a lo sumo de 7.

$$A = \begin{bmatrix} a_{00} & a_{01} & a_{02} & a_{03} & 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \\ a_{10} & a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & \dots & \dots & \dots & 0 \\ a_{20} & a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} & \dots & \dots & 0 \\ a_{30} & a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} & a_{36} & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

Diagram illustrating the structure of the matrix A, showing a banded pattern with non-zero entries along the main diagonal and several sub-diagonals, indicating a bandwidth of at most 7.



Reducción de Gauss-Jordan.

Número de integrales a resolver para $n > 3 = 5n - 6$

Base cúbica spline

Algoritmo 11.6 (Burden, 2010)

To approximate the solution to the boundary-value problem

$$-\frac{d}{dx} \left(p(x) \frac{dy}{dx} \right) + q(x)y = f(x), \quad \text{for } 0 \leq x \leq 1, \text{ with } y(0) = 0 \text{ and } y(1) = 0$$

with the sum of cubic splines

$$\phi(x) = \sum_{i=0}^{n+1} c_i \phi_i(x) :$$

INPUT integer $n \geq 1$.

OUTPUT coefficients c_0, \dots, c_{n+1} .

Base cúbica spline

```
57 class csBasis
58 {
59 public:
60
61     /**
62      * @brief Constructor para inicializar un
63      *         elemento de la base
64      */
65     csBasis(int i, int n, double h);
66
67     /**
68      * Sobrecarga del constructor de copia
69      */
70     csBasis(const csBasis &);
71
72     ~csBasis();
73
74     double operator()(double x);
75
76     double dPhi(double);
77
78 private:
79     Phi *phi;
80     int i;
81     int n;
82     double h;
83
84     void setMembers(int i, int n, double h);
85 }
```

```
136 void csBasis::setMembers(int i, int n, double h)
137 {
138     this->i = i;
139     this->n = n;
140     this->h = h;
141
142     /* Seleccionar un elemento de la base específico */
143     if(i==0)
144         phi = new Phi_0(h);
145     else if(i==1)
146         phi = new Phi_1(h);
147     else if(i<n)
148         phi = new Phi_i(h,i);
149     else if(i==n)
150         phi = new Phi_n(h,n);
151     else if(i==(n+1))
152         phi = new Phi_n_1(h,n);
153     else
154         throw "Error: Parametros invalidos";
155 }
```

[bspline.h](#)

Base cúbica spline

```
12 class csRayleighRitz : public RayleighRitz
13 {
14 public:
15     csRayleighRitz(std::size_t n);
16
17     /**
18     * @brief Resuelve de forma aproximada la EDO
19     *          $-D(p(x) D(y)) + q(x)y = f(x)$ 
20     *         con condiciones de frontera  $y(0)=y(1)=0$ 
21     * @return Coeficientes de expansión.
22     */
23     vector<double> solve(double(*p)(double),
24                         double(*q)(double),
25                         double(*f)(double));
26
27     /**
28     * @brief Expande la funcion y(x) en la base.
29     * @param x Punto en el cual se evaluara la funcion base
30     */
31     double eval(double);
32
33     /**
34     * @brief Retorna la base que expande la aproximación de la
35     * solución.
36     */
37     vector<csBasis>& getBasis();
38 }
```

```
38 private:
39     vector<csBasis> phi; //B-Spline basis
40     vector<double> c; //Coeficientes de expansión
41     std::size_t n;
42     double h;
43
44     /**
45     * Retorna el valor del j-iesimo nodo
46     */
47     double x_i(int i);
48 };
```

Base cúbica spline

```
vector<double> csRayleighRitz::solve(double (*q)(double),  
                                     double (*f)(double))  
{  
    vector<vector<double>> A(n+2,vector<double>());  
    vector<double> b(n+2); // Vector b de  
    vector<double> c(n+2); // Vector c de  
  
    /******  
    /* Step 1: Cálculo del coeficiente  
    /******  
    h = 1/static_cast<double>(1+n);  
  
    // Los pasos 2 y 3 se representan con  
  
    /******  
    /* Step 4: Definición de los elementos  
    /******  
    for(unsigned i=0; i<= n+1; ++i)  
        phi.push_back( csBasis(i,n,h));  
}
```

```
108 csBasis::csBasis(int i,int n, double h): phi(nullptr)  
109 {  
110     setMembers(i,n,h);  
111 }  
112  
113 csBasis::csBasis(const csBasis &old): phi(nullptr)  
114 {  
115     setMembers(old.i,old.n,old.h);  
116 }  
117  
118 csBasis::~csBasis()  
119 {  
120     // Liberar memoria  
121     if(phi)  
122         delete phi;  
123 }
```

Base cúbica spline

```
38  /*******  
39  /* Step 5-8: Calculo de las componentes*/  
40  /* de la matriz A */  
41  /*******  
42  for (int i = 0; i < n+2; ++i)  
43  {  
44      for (int j = i; j <= std::min(i+3,int(n+1)); ++j)  
45      {  
46          double L = std::max(x_i(j-2), 0.);  
47          double U = std::min(x_i(i+2), 1.);  
48  
49          A[i][j] = simpson_rule( L, U, 100,[i,j,p,q,this](float x)->float  
50              {return p(x)*this->phi[i].dPhi(x)*this->phi[j].dPhi(x)+  
51                  q(x)*this->phi[i](x)*this->phi[j](x);});  
52  
53          if (i!=j) A[j][i] = A[i][j]; // La matriz es simetrica  
54      }  
55  
56      if (i>=4) { for (int j = 0; j <= i-4; ++j) A[i][j] = 0;}  
57      if (i<=n-3) { for (int j = i+4; j <= n+1; ++j) A[i][j] = 0;}  
58  }  
59
```


Base cúbica spline

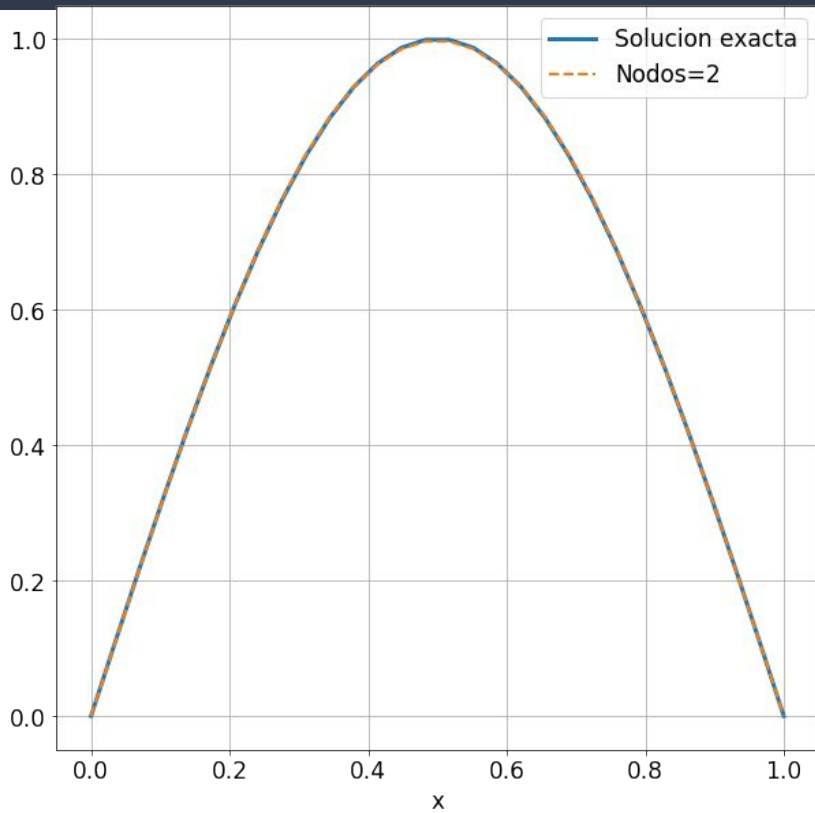
```
60  /*****/
61  /* Step 9: Calculo de las componentes del*/
62  /* vector b                               */
63  /*****/
64  for (int i = 0; i < n+2; ++i)
65  {
66      double L = std::max(x_i(i-2),(double)(0));
67      double U = std::min(x_i(i+2),(double)(1));
68
69      b[i] = simpson_rule(L,U,100,[i,f,this](float x)->float {return f(x)*this->phi[i](x);});
70  }
71
72  /*****/
73  /* Step 10: Se encuentra c, resolviendo */
74  /* el sistema de ecuaciones             */
75  /*****/
76  gauss_jordan(n+2, A, b, c);
77
78  this->c = c;
79  return c;
80 }
```

Base cúbica spline

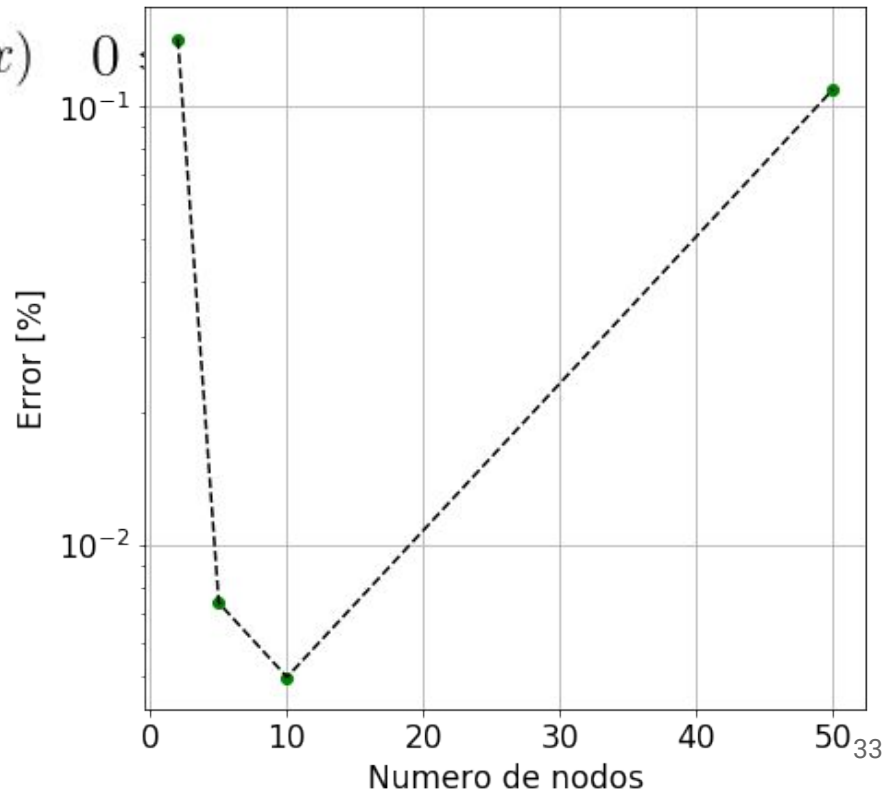
```
12 class csRayleighRitz : public RayleighRitz
13 {
14 public:
15     csRayleighRitz(std::size_t n);
16
17     /**
18     * @brief Resuelve de forma aproximada la EDO
19     *          $-D(p(x) D(y)) + q(x)y = f(x)$ 
20     *         con condiciones de frontera  $y(0)=y(1)=0$ 
21     * @return Coeficientes de expansión.
22     */
23     vector<double> solve(double(*p)(double),
24                         double(*q)(double),
25                         double(*f)(double));
26
27     /**
28     * @brief Expande la función  $y(x)$  en la base.
29     * @param x Punto en el cual se evaluará la función base
30     */
31     double eval(double);
32
33     /**
34     * @brief Retorna la base que expande la aproximación de la
35     * solución.
36     */
37     vector<csBasis>& getBasis();
38 }
```

```
38 private:
39     vector<csBasis> phi; //B-Spline basis
40     vector<double> c; //Coeficientes de expansión
41     std::size_t n;
42     double h;
43
44     /**
45     * Retorna el valor del j-ésimo nodo
46     */
47     double x_i(int i);
48 };
```


Base cúbica spline



$\sin(\pi x)$



Método de Rayleigh-Ritz: Problema variacional

Teorema: Sea $p(x)$, $q(x)$ y $f(x)$ funciones con las condiciones ya expuestas.

La función $y(x) \in C^2[0, 1]$ tiene solución única a la ecuación diferencial:

$$-\frac{d}{dx}\left(p(x)\frac{dy}{dx}\right) + q(x)y = f(x), \text{ para } 0 \leq x \leq 1$$

si y sólo si $y(x)$ es la única función en $C^2[0, 1]$ que minimiza la integral

$$I[u] = \int_0^1 dx \{p(x)[u'(x)]^2 + q(x)[u(x)]^2 - 2f(x)u(x)\}$$

Ejemplo

Partícula sometida a una fuerza de la forma $F(t) = A\cos(\pi t)$
Encontrar $x(t)$, sabiendo que $x(0)=x(1)=0$.

$$L = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + xF(t)$$

$$S = \int_0^1 L dt$$

Recordemos:
$$I[u] = \int_0^1 dx \{ p(x)[u'(x)]^2 + q(x)[u(x)]^2 - 2f(x)u(x) \}$$

$$q(t) = 0$$

$$p(t) = \frac{m}{2}$$

$$f(t) = \frac{-F(t)}{2}$$

$$u(x) = x(t)$$

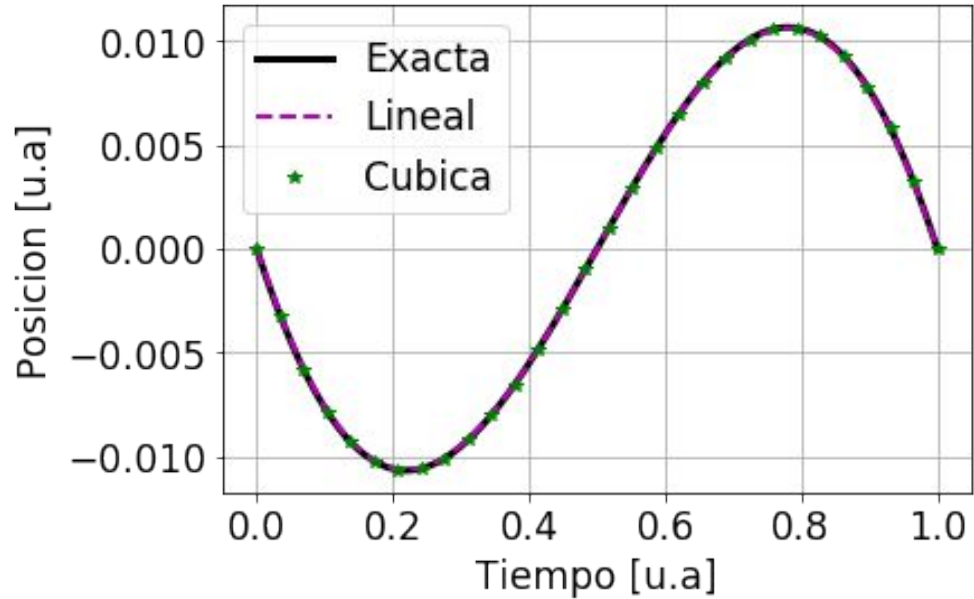
Ejemplo

Solución exacta:

$$x(t) = \frac{-A}{m\pi^2}(\cos(\pi t) + 1)$$

$A = 0.5 \text{ u.a.}$

$m = 1 \text{ u.a.}$



Aspectos importantes

- Problemas en las aproximaciones del libro:

Approximations to the other integrals are derived in a similar manner and are given by

$$Q_{2,i} \approx \frac{h_{i-1}}{12} [3q(x_i) + q(x_{i-1})],$$

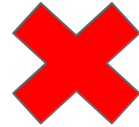
$$Q_{3,i} \approx \frac{h_i}{12} [3q(x_i) + q(x_{i+1})],$$

$$Q_{4,i} \approx \frac{h_{i-1}}{2} [p(x_i) + p(x_{i-1})],$$

$$Q_{5,i} \approx \frac{h_{i-1}}{6} [2f(x_i) + f(x_{i-1})],$$

and

$$Q_{6,i} \approx \frac{h_i}{6} [2f(x_i) + f(x_{i+1})].$$



JO

The matrix A is positive definite (see Exercise 13), so the linear system $A\mathbf{c} = \mathbf{b}$ can be solved by Cholesky's Algorithm 6. Gaussian elimination. Algorithm 11.6 details the



Gracias!

¿Alguna pregunta?

CREDITS: This presentation template was created by [Slidesgo](#), including icons by [Flaticon](#), infographics & images by [Freepik](#).