

Proyecto final - Métodos numéricos
Giovanni Gamaliel López Padilla
Ecuación de calor no homogénea unidimensional dependiente del tiempo

Índice

1. Introducción	2
2. Objetivos	2
2.1. Objetivo general	2
2.2. Objetivos particulares	2
3. Métodos	2
3.1. Ecuaciones diferenciales parciales	2
3.2. Condiciones de contorno	2
3.2.1. Condiciones iniciales	3
3.3. Método de diferencias finitas	3
3.4. Ecuación de calor	3
3.4.1. Ecuación de calor homogénea	3
3.4.2. Ecuación de calor no homogénea	4
3.4.3. Factorización LU de una matriz triagonal	4
3.5. Aproximación para la ecuación de calor no homogénea	4
4. Resultados	6
5. Conclusiones	6
6. Referencias	6

1. Introducción

La ecuación de transferencia de calor es una ecuación diferencial parcial que describe la variación de la temperatura dada una región en un periodo de tiempo. El método de variables separables es un método analítico para resolver de manera práctica una ecuación diferencial ordinaria o parcial. A pesar de la teoría que se tiene para la solución analítica de una ecuación diferencial, esta no es flexible a la hora de modificar datos de la ecuación diferencial. Es por ello que la aplicación de métodos numéricos se convierte en una gran herramienta para obtener una aproximación de las soluciones [1]. Existen dos métodos numéricos para obtener la aproximación de la solución a una ecuación diferencial. El método de elementos finitos y el método de diferencias finitas [2].

2. Objetivos

2.1. Objetivo general

Desarrollar e implementar el método de diferencias finitas a la ecuación de transferencia de calor dependiente del tiempo a un sistema unidimensional en contacto a una fuente de calor.

2.2. Objetivos particulares

3. Métodos

3.1. Ecuaciones diferenciales parciales

Una ecuación diferencial parcial (PDE, por sus siglas en inglés) es una ecuación que relaciona la dependencia de si misma con sus derivadas parciales [3]. Las PDE pueden ser clasificadas en homogéneas y no homogéneas. Una PDE es homogénea si cada término contiene alguna dependencia de la variable u o sus derivadas parciales.

3.2. Condiciones de contorno

El uso de una solución particular de una PDE es más frecuente que el uso de la solución general. Dada una PDE y sus valores en un dominio acotado D [4]. Una condición de contorno es denominada homogénea cuando sus valores son iguales a cero, de cualquier otra manera, la condición de contorno es denominada no homogénea. La variable u usualmente está definida en el dominio D . La información del contorno D es llamada condiciones de contorno. Las condiciones de contorno están definidas en tres tipos.

- **Condiciones de contorno de Dirichlet**

En este tipo de condiciones de contorno, la función u es normalmente definida en el contorno D .

- **Condiciones de contorno de Neumann**

El tipo de condiciones de contorno de Neumann son aquellas donde las derivadas de u están definidas en el contorno D .

■ Condiciones de contorno mixtas

Las condiciones de contorno mixtas son aquellas que utilizan las condiciones de contorno de Dirichlet y Neumann. Con esto, se tiene a la función u y su derivada definida en el contorno D .

3.2.1. Condiciones iniciales

La mayoría de las PDE son aplicadas para describir la dinámica de un sistema físico. Este conjunto de PDE dependen de una variable temporal t . Por lo que, cuando la función u se encuentra descrita en $t = 0$, se dice que u tiene una condición inicial.

3.3. Método de diferencias finitas

Los métodos que involucran la diferencia de la aproximación cocientes puede ser utilizada para ciertos casos de problemas de contorno. Considerando la ecuación 1

$$x'' = p(t)x'(t) + q(t)x(t) + r(t) \quad (1)$$

sobre el intervalo $[a, b]$ con las condiciones de frontera $x(a) = \alpha$ y $x(b) = \beta$. Empleamos una partición sobre el intervalo $[a, b]$ usando los puntos $a = t_0 < t_1 < \dots < t_N = b$, donde h es el número de elementos de la partición y $t_i = a + ih$ para $i = 0, 1, \dots, N$. Utilizando aproximaciones de la diferencia central, se obtiene que la ecuación 1 puede ser escrita en la ecuación 2.

$$\frac{x_{j+1} - 2x_j + x_{j-1}}{h^2} = p(t_j) \left(\frac{x_{j+1} - x_{j-1}}{2h} \right) + q(t_j)x_j + r(t_j) \quad (2)$$

Usando $p_j = p(t_j)$, $q_j = q(t_j)$ y $r_j = r(t_j)$, esto produce la ecuación 3.

$$\left(-\frac{h}{2}p_j - 1 \right) x_{j-1} + (2 + h^2q_j)x_j + \left(\frac{h}{2}p_j - 1 \right) x_{j+1} = -h^2r_j \quad (3)$$

La ecuación 3 puede ser descrita en un sistema matricial. En la ecuación 4 se muestra este sistema.

$$\begin{bmatrix} 2 + h^2q_1 & \frac{h}{2}p_1 - 1 & & & & \\ -\frac{h}{2}p_2 - 1 & 2 + h^2q_2 & \frac{h}{2}p_2 - 1 & & & \\ & -\frac{h}{2}p_3 - 1 & 2 + h^2q_3 & \frac{h}{2}p_3 - 1 & & \\ 0 & & -\frac{h}{2}p_{N-2} - 1 & 2 + h^2q_{N-2} & \frac{h}{2}p_{N-2} - 1 & \\ & & -\frac{h}{2}p_{N-1} - 1 & 2 + h^2q_{N-1} & \frac{h}{2}p_{N-1} - 1 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_j \\ x_{N-2} \\ x_{N-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -h^2r_1 + e_0 \\ -h^2r_2 \\ -h^2r_j \\ -h^2r_{N-2} \\ -h^2r_{N-1} + e_N \end{bmatrix} \quad (4)$$

donde

$$e_0 = \left(\frac{h}{2}p_1 + 1 \right) \alpha \quad e_N = \left(-\frac{h}{2}p_{N-1} + 1 \right) \beta$$

3.4. Ecuación de calor

3.4.1. Ecuación de calor homogénea

La ecuación 5 es la ecuación de transferencia de calor homogénea. El término k^2 es una constante que representa la difusión térmica del sistema. El valor de k^2 depende de la conductividad del material, su densidad y del calor específico. La función $u(x, t)$ representa el flujo del calor, la cual debe satisfacer a la ecuación 5.

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} = k^2 \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} \quad (5)$$

donde $u(a, 0) = 0$ y $u(b, 0) = 0$ para $a \leq x \leq b$

3.4.2. Ecuación de calor no homogénea

La forma más general de tener a la ecuación de calor no homogénea se encuentra descrita en la ecuación 6.

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} = k^2 \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + F(x, t) \quad (6)$$

donde $F(x, t)$ es una función conocida, $u(a, t) = g(x)$, $u(b, t) = h(x)$, $u(x, 0) = j(x)$ para $a \leq x \leq b$ [5].

3.4.3. Factorización LU de una matriz triagonal

Sea una matriz de tamaño $n \times n$, tal que su forma esta descrita como en la ecuación 7 [6].

$$A = \begin{pmatrix} b_1 & c_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_2 & b_2 & c_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a_3 & b_3 & c_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & a_{n-1} & b_{n-1} & c_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & 0 & a_n & b_n \end{pmatrix} \quad (7)$$

entonces, esta se puede descomponer en dos matrices diagonales, de tal forma que:

$$A = \begin{bmatrix} b_1 & c_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_2 & b_2 & c_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a_3 & b_3 & c_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & a_{n-1} & b_{n-1} & c_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & 0 & a_n & b_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \alpha_2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \alpha_3 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \alpha_{n-1} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \alpha_n & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta_1 & c_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \beta_2 & c_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \beta_3 & c_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & 0 & \beta_{n-1} & c_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & \beta_n \end{bmatrix} \quad (8)$$

donde $b_1 = \beta_1$, por ende, los términos a_j y b_j pueden ser calculados con las ecuaciones 9 y 10.

$$a_j = \alpha_j \beta_{j-1} \quad (9)$$

$$b_j = \alpha_j c_{j-1} + \beta_j \quad (10)$$

3.5. Aproximación para la ecuación de calor no homogénea

Usando el intervalo espacial $[a, b]$ y temporal $[t_0, t_n]$, se tiene que las condiciones de frontera son:

$$\begin{aligned}
u(a, t) &= u_a(t) \\
u(b, t) &= u_b(t) \\
u(x, 0) &= u_0(x)
\end{aligned} \tag{11}$$

Se tiene que la forma en diferencias finitas de la ecuación 6 es:

$$\frac{u(x, t + dt) - u(x, t)}{dt} = F(x, t + dt) + k^2 \left(\frac{u(x - dx, t + dt) - 2u(x, t + dt) + u(x + dx, t + dt)}{(dx)^2} \right) \tag{12}$$

el cual, puede ser escrito en la ecuación 13.

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & & & \\ -w & 1+2w & -w & & \\ & -w & 1+2w & -w & \\ & & -w & 1+2w & -w \\ & & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_a(t) \\ u(x - dx, t + dt) \\ u(x, t + dt) \\ u(x + dx, t + dt) \\ u_b(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_a(t) \\ u(x - dx, t) + F(x, t) \\ u(x, t) + F(x, t) \\ u(x + dx, t) + F(x, t) \\ u_b(t) \end{bmatrix} \tag{13}$$

donde $w = k^2 \frac{dt}{(dx)^2}$. La ecuación 13, es una ecuación de la forma $Ax = b$, donde la matriz A , es una matriz tridiagonal de tamaño $n \times n$, donde n es el número de intervalos en el segmento $[a, b]$.

El sistema de ecuaciones mostrado en la ecuación 13, puede ser resuelto usando una factorización LU, como fue mostrado en la sección 3.4.3. Lo cual llevara a que el sistema sea resuelto usando el siguiente esquema:

$$\begin{cases} Ux = y \\ Ly = b \end{cases} \tag{14}$$

El esquema de la ecuación 14 es un sistema de ecuaciones lineales diagonales, llevando a si, una optimización en la solución del sistema en general. Los elementos de la matriz A de la ecuación 13 son dependientes unicamente del elemento espacial del sistema. Por lo que el proceso de factorización LU puede realizarse una única vez al momento de definirse el valor del parámetro w .

El algoritmo 1 es fue el implementado para obtener la solución aproximada de la ecuación de calor no homogénea dependiente del tiempo.

Algorithm 1: Aproximacion a la solución de la ecuación de calor no homogénea dependiente del tiempo usando diferencias finitas.

Input: t_0, t_n, x_0, x_m, n, m

Output: $u_{x,t}$

```

1  $u(x, 0) \leftarrow \text{initial\_state}(f(x))$ 
2  $u(x_0, 0), u(x_m, 0) \leftarrow \text{set\_boundary\_conditions}()$ 
3  $\text{matrix\_a} \leftarrow \text{create\_matriz\_A}()$ 
4  $\text{matrix\_a} \leftarrow \text{LU\_decomposition}(\text{matrix\_a})$ 
5 for  $i = 1, n$  do
6   for  $j = 1, m$  do
7      $b_j \leftarrow u(x_j, t_{i-1}) + F(x_j)$ 
8    $u(x, t_i) \leftarrow \text{solve\_system}(\text{matrix\_A}, b)$ 

```

4. Resultados

5. Conclusiones

6. Referencias

- [1] Sequeira-Chavarría F, Ramírez-Bogantes M. Aspectos computacionales del método de diferencias finitas para la ecuación de calor dependiente del tiempo. Uniciencia. 2019 Jan;33(1):83. Available from: <https://doi.org/10.15359/ru.33-1.7>.
- [2] Quintana Murillo J. Métodos numéricos en diferencias finitas para la resolución de ecuaciones difusivas fraccionarias. Universidad de Extremadura. 2016; Available from: <http://hdl.handle.net/10662/4379>.
- [3] Sommerfeld A. Partial differential equations in physics. Academic press; 1949.
- [4] Wazwaz AM. Partial differential equations. CRC Press; 2002.
- [5] Trong DD, Long NT, Alain PND. Nonhomogeneous heat equation: Identification and regularization for the inhomogeneous term. Journal of Mathematical Analysis and Applications. 2005;312(1):93–104. Available from: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0022247X05002362>.
- [6] El-Mikkawy M. A note on a three-term recurrence for a tridiagonal matrix. Applied Mathematics and Computation. 2003;139(2):503–511. Available from: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0096300302002126>.
- [7] Gorguis A, Benny Chan WK. Heat equation and its comparative solutions. Computers & Mathematics with Applications. 2008;55(12):2973–2980. Available from: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S089812210700819X>.
- [8] Lin Y, Gao X, Xiao M. A high-order finite difference method for 1D nonhomogeneous heat equations. Numerical Methods for Partial Differential Equations. 2009;25(2):327–346. Available from: <https://onlinelibrary.wiley.com/doi/abs/10.1002/num.20345>.