

$$7. \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \alpha^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \alpha^2 \left(\frac{u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1}}{(\Delta x)^2} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{(u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1}))}{(\Delta t)^2} = \frac{\alpha^2}{(\Delta x)^2} (u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1})$$

Note que, usando la variación espacial de los componentes de Fourier se obtiene:

$$(u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1})) = (e^{jk\Delta x} - 2 + e^{-jk\Delta x}) u_{l,i}$$

Además note el resultado de la siguiente cuenta:

$$\sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) = \left(\frac{e^{j\frac{k\Delta x}{2}} - e^{-j\frac{k\Delta x}{2}}}{2} \right)^2 = \frac{(e^{jk\Delta x} - 2 + e^{-jk\Delta x})}{4}$$

Luego concluimos que:

$$(u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1})) = 4 \sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) u_{l,i}$$

Reemplazando en la ecuación inicial:

$$u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1} = \frac{(\Delta t)^2 \alpha^2}{(\Delta x)^2} \cdot 4 \sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) u_{l,i}$$

$$\Rightarrow \underbrace{u_{l,i+1} - 2u_{l,i} + u_{l,i-1}}_4 = \left(\frac{4(\Delta t)^2 \alpha^2}{(\Delta x)^2} \sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) \right) u_{l,i}$$

$$4 > 4 \frac{(\Delta t)^2 \alpha^2}{(\Delta x)^2} \sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) \quad \leftarrow \text{Condición de Estabilidad}$$

Como $\sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right)$ está acotado por 1, obtenemos

$$4 > 4 \frac{(\Delta t)^2 \alpha^2}{(\Delta x)^2} \Rightarrow 1 > \frac{(\Delta t)^2 \alpha^2}{(\Delta x)^2}$$

$$\Rightarrow 1 > \frac{\Delta t \alpha}{\Delta x}$$