

Victor Zararias; 6 hosas de luaderno





EL EXAMEN SE APRUEBA CON 3 EJERCICIOS CORRECTAMENTE RESULTOS

1. Suponga que está diseñando un tanque esférico de almacenamiento de agua para un poblado pequeño de un país en desarrollo. El volumen del líquido que puede contener se calcula como: $V = \frac{\pi h^2(3R-h)}{3}$ donde $V = \text{volumen } (m^3)$, h = profundidad del agua en el tanque (m) y R = radio del tanque



- Si R=3m, ¿a qué profundidad debe llenarse el tanque de modo que countenga $30m^{3}$? Hacer tres iteraciones del método de Newton-Raphson para determinar la respuesta. Encuentrar el error relativo aproximado después de cada iteración. Trabajar con 2 decimales ($\pi=3.14$).
- 2. Usar tres iteraciones del método de Newton para sistemas no lineales, para obtener una aproximación de la intersección de las circunferencias: $\begin{cases} (x-4)^2 + (y-4)^2 = 5 \\ x^2 + y^2 = 16 \end{cases}$ Tomar como semilla $(x_0, y_0)^t = (3.8, 1.7)$
- 3. Un automóvil diesel acelera gradualmente, de tal manera que para los primeros 10 segundos la aceleración está dada por: $a(t) = 0.12t^2 + 0.6t$, $\binom{m}{s^2}$. Si el auto parte del reposo, con velocidad inicial nula. Se pide:
 - a) Plantear el problema de valores iniciales.
 - b) Usar 2 iteraciones del método de Runge Kutta del punto medio, para obtener la posición y la welocidad del móvil al cabo de 1 segundo.
 - 4. Se desea aproximar la función $f(x) = 3^x 1$ mediante un trazador cúbico natural de la forma: $S(x) = \begin{cases} S_0 = a_0 + b_0(x x_0) + c_0(x x_0)^2 + d_0(x x_0)^3 & x_0 \le x \le x_1 \\ S_1 = a_1 + b_1(x x_1) + c_1(x x_1)^2 + d_1(x x_1)^3 & x_1 \le x \le x_2 \end{cases}$ Tomar $(x_0, x_1, x_2) = (0, 1, 3)$. Determinar los coeficientes y calcular S(2.5)
 - 5. Se observa que ciertos datos medidos tienen un comportamiento aproximadamente lineal en un gráfico $x \log(y)$. (Donde $\log(y)$, es el logaritmo decimal de y)
 - d) Use la aproximación de cuadrados mínimos para determinar una ecuación que ajuste los datos.
 - b) Estime el valor de y para $x_0=3.0\,$

X	0.5	1.0	1.5	2.0	4.0
	5.655	4.582	3.240	2.868	0.980

Alomno: Victor Zaratias; RNAAS: 95,979.449; Podró: 107080

· Resolvation estrato #1:

V= Ioh: (3 R-hl; R=3m; T-3,14

d'A ous altera la debe llenarse el tanave de prodo oue tenga

Usar Newton - Raphson (3 Iteravones)

V= (3,14). h2 (9m-h) 30m = 28,26 h3m - 3,14 h3

Para hallar h / $V = 30 \text{ m}^3$ basta (on hallar el coro de la Fondon : h = 28,26 h² m = 3,14 h³ = 30 m³ = F(h) = 9,42 h² m - 405 h³ = 30 n³

Se aplia el método de Newton - Raphson para estimar

Pn = Pn-1 - f(Pn-1)

CA Determinación de la semilla Po

h Luego o < h < 6

Luego o < h < 6

La espera puede estat Vocía o llega

Po= (6+0) => Po=3m

Fin C.A

1 Se Calrola a partir de n=1 $P_n = P_{n-1} = \frac{9,42 \, h^2 \, m - 105 \, h^3 - 30 \, m^3}{18,84 \, h \, m - 3,15 \, h^2}$; $h = P_{n-1}$ Po = 3m ; DI = -P1 = 2,66; 1] = 0,94 P2 = 2,082 j 1 I = 10,04 P3 = 2,03 ; 1 = 0,01

Alumno: Victor Zararias; Padrón: 107080; DNI: 95,979,449 · Resolución esercicio #2 ((x-4)2+(y-4)2=5 (1) $\sqrt{x^2 + y^2} = 16$ (II) Tomando lomo semilla [Xony/o] -[3,8; 1,7] Usar 3 iteraciones del método de Newton para sistemas WASE Septito and Former rectation one time portomponentes Si se teesci-ibe el sistemor de la forma: S(x-4)2+(y-4)2-5=0 (I) (x2+ y2 - 16 = 0 (II) Y St_Usa (I) y (I) (omo las componentes de una Función F(X:Y) = ((x-4)2+(y-4)2-5; x2+y2-16) El problema de tesolver el sistema es exvivalente a hallat Es decir (X; Y) & IR2 / F(X; Y) = 0 Estos poeden ser a proximo dos a través del Método de Newton.

Método de Newton - 3 iteraciones

$$x^{(K)} = x^{(K-1)} + y^{(K-1)}$$
 $x^{(K)} = x^{(K-1)} + y^{(K-1)}$
 $x^{(K)} = x^{(K-1)} + y^{(K-1)}$
 $x^{(K)} = x^{(K-1)} + y^{(K-1)}$

La Matriz Jarobiana de F

 $x^{(K)} = x^{(K-1)} + x^{(K-1)}$
 $x^{(K)} = x^{(K)} + x^{(K)}$
 $x^$

CA Determinación de y (2)

$$\begin{bmatrix} -0.862 & -4.388 \\ 7.138 & 3.612 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 74 \\ 72 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6.030 \times 10 \\ 6.030 \times 10 \end{bmatrix}$$

$$X^{(3)} = \begin{bmatrix} 5,274 \\ 0,097 \end{bmatrix}$$

· Resolución esercicio # 3: Pata la la Se lomple Del enunciado se deduce : Pata los primetos 105 dx2(t) = 0,12+2+0,6+ 0 < t < 10 del movimiento 6 to x (0) = 0 , x(0) = 0 (a) Planteamiento del PVI (x"(t) = 0,12+2+0,6+ 0 < t < 10 2 X(0) = 0 x'(0)= B (b) Usar 2 iteracionos R- K 1/2 para estimar X(2) y X(1) C.A Cambio de Vatiables al Sistema $\begin{cases} U = X^{1} \\ U' = X^{1} \end{cases} \begin{cases} U'(t) = 0,12t^{2} + 0,6t ; U = X^{1} \\ U' = X^{11} \end{cases} \begin{cases} U(0) = 0 \\ W^{1} \times (0) = 0 \end{cases} \Rightarrow f(t)$ Fim (.A p h=0,5
En dos iteraliones t=1 $\begin{bmatrix} X_{n+1} \\ U_{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X_n \\ U_n \end{bmatrix} + \underbrace{h}_2 \cdot \begin{bmatrix} K_1 + K_2 \\ m_1 + m_2 \end{bmatrix}$ K1= Un $M_1 = f(\pm n)$ K2= Un + 6 - m1 m2 = f (tn + h)

Alumno: Victor Zalarias; Padrón: 207080; DNI: 95.979:149

$$K_1 = U_0 + K_1 = 0$$
 | $m_1 = f(t_0) + m_1 = 0$
 $K_2 = 0$ | $m_2 = f(t_0) + m_2 = 4x^2 + 5$
 $\begin{bmatrix} x_1 \\ u_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_0 \\ u_0 \end{bmatrix} + 0,25 \begin{bmatrix} 0 \\ 0,1575 \end{bmatrix}$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0,039375 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0,07975 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0,05975 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0,05975 \end{bmatrix}$$

Iteración I

 $K_1 = U_1 + K_1 = 0,039375 \mid m_1 = F(t_1) + m_1 = 0,33$ $K_2 = U_1 + h \cdot m_1 + K_2 = 0,131875 \mid m_2 = F(t_1 + h \cdot m_2) + m_2 = 0,5175$

$$\begin{bmatrix} x^2 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0,039375 \end{bmatrix} + 0,25 \cdot \begin{bmatrix} 0,16125 \\ 0,8475 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,0803125 \\ 0,33125 \end{bmatrix} + 7 = + 1$$

· Resolución esercicio #46 F(x) = 3x-1 $S(x) = \begin{cases} \sqrt{3} & S_0(x) = a_0 + b_0(x) + (o(x)^2 + olo(x)^3) & 0 \le x \le 1 \end{cases}$ $| (51/x) = 01 + 61(x-1) + (1(x-1)^2 + d1(x-1)^3) + (x < 3)$ - De terminación de los loeficientes de SCXI 1] 50(0) = F(0) - (00 = 0) S1(3) = F(3) 51(1) = f(1) + a1 = 2) / La a1 + 261 + 4(1 + 8d1 = 26) 2] So (1) = S1 (1) - ao + bo + (0 = a1 = 2) 3] 5'(x) = { 5'0(x) = 60 + 2(0(x) + 3do(x) 0 < x < 1 [511x] = 61 + 2(21x-1) + 3d1(x-1) 1 < x < 350(1) = 51(1) + 60 + 260 + 3 do = 61) 4] 5"(x) = { 5"0(x) = 2 (0 + 6 do (x) 0 < x <] [51(x)=2(1+6d1(x-1) 1<x < 3 5 6 (1) = 5 1 (1) -> 2 60 + 6 do = 2 Capt 5] 5\(\frac{1}{6}\) = 0 - 2(0 = 0 \(\frac{1}{6}\) = 0 5½(3)=0 - 2(1+12d1=0)

lo eficientes

Victor Zorarias; 107080; 95,979419

A partit de 1-5, se armo un sistema paro podor determinos

ab=0; a1=2; (b=0; b0=2)

2+26+44 W V+ asf 261+A(1 +881 = 28

[2 quay + 261 + 4 (2 + 8 d1 = 26 (I)

[2+3do = 61] (II)

6 do = 2 (1 - do = [0,333 (1) (III)

[2(1 + 12d1=0 - [d1 = -0,166 (1) (TK)

"00 Reemplazo (II) (III) y(II) en (I)

2721243dof+410

2+2(2+3(0,333(1)+4(1+8(-0,166(1)=26) 1,998(1+4(1-1,328(2-20))

4,67(1=20 + (1=4,28)

00=0 01=2

60 = 2 6,275

Co = 0 (1 = 14,28

do = 0,333 (1 = 1,425 d1 = -0,166(2 => d1 = -0,710

6 eFillentes

Cal woo de S (2,5) $\begin{cases} S_0 = 2X + 1,425 \times^3 & 0 < X < 1 \\ 52 = 2 + 6,275 (X-1) + 1,28(X-1)^2 + -0,716(X-1)^3 + (X < 3) \\ (2,5) = 35,766 \end{cases}$ arusna

ING Pallo Victor Zalarias > 107080 ; 95,979 .449 · Resolución escración #5: ... So propone lomo aproximo los Y(x) = a.ebx La table (Brapilo es aproxima dancate por lorva y(x)= a10 Ed Lincolización de y 100,0 (Y (x)) = 103,00 + 6x = 103,00 10910[Y(x1] + 10910 a + 0,4343 bx y'/x)= a1 + 61x Fin C.A A partir de la tabla del enunciado W se construro una X 0,5 1 1,5 2 4 y 9 3529 9 6610 9 5105 9 4546-8 FEBE (a) A partir de una aproximación por C.M os posible estimate al y 61 / y on passivencia a y 61 Sto Ax= b 7 Sol 2 200 [al] = 0,6610 Pat Ax=6
2 200 Pat Ax=6
2 200 Pat Ax=6
2 200 Pat Ax=6
2 200 Pat Ax=6 0,7524 0, 4576 Ptopone Sol por C.M

At
$$A \cdot A \cdot A = At \cdot b$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0.5 & 1 & 2.5 & 2 & 4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 & 2.5 \\ 2 & 2 & 3 \\ 2 & 2 & 4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2.3 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 \\$$