

**Solucionario del Examen Final de
 Cálculo Numérico (MB535)**

Sólo se permite el uso de una hoja de formulario

Pregunta 1

- a) Escriba una función en MATLAB que genere las raíces y los pesos de la cuadratura de Gauss-Legendre, para un “n” cualquiera con la siguiente cabecera:

function [c,x]=GaussLegendre(n)

$$P_0(x) = 1 \quad P_1(x) = x \quad \text{para } n = 1, 2, 3, \dots \Rightarrow P_{n+1}(x) = \frac{2n+1}{n+1} x P_n(x) - \frac{n}{n+1} P_{n-1}(x)$$

$$c_i = \frac{2}{(P'_n(x_i))^2 (1-x_i^2)}$$

Solución

```
% legendre.m
function p=legendre(n)
if n==0
    p=1;
elseif n==1
    p=[1 0];
else
    p=((2*n-1)*[legendre(n-1) 0]-(n-1)*[0 0 legendre(n-2)])/n;
end
```

```
% gauss_legendre.m
function [x,c]=gauss_legendre(n)
p=legendre(n);
x=roots(p);
c=2./(polyval(polyder(p),x).^2./(1-x.^2));
```

- b) Sea el problema de valor frontera: $2\beta\alpha'' + (2\beta+1)\alpha' + \beta\alpha = \beta^2$. Con condiciones de contorno: $\alpha(1) = 2$ y $-2\alpha(0) + \alpha'(0) = 1$. Plantear el sistema ecuaciones lineales para estimar: $\alpha(0)$, $\alpha(1/3)$ y $\alpha(2/3)$ usando el método de diferencias finitas.

Solución

Discretizando : $h = 1/3$

$\beta_0 = 0$	$\beta_1 = 1/3$	$\beta_2 = 2/3$	$\beta_3 = 1$
$\alpha_0 = ??$	$\alpha_1 = ??$	$\alpha_2 = ??$	$\alpha_3 = 2$

Condiciones de contorno :

$$\alpha_3 = 2$$

$$-2\alpha_0 + \alpha'_0 = 1$$

Ecuaciones de diferencias finitas :

$$2\beta_0 \left(\frac{\alpha_1 - 2\alpha_0 + \alpha_{-1}}{h^2} \right) + (2\beta_0 + 1) \left(\frac{\alpha_1 - \alpha_{-1}}{2h} \right) + \beta_0 \alpha_0 = \beta_0^2$$

$$2\beta_1 \left(\frac{\alpha_2 - 2\alpha_1 + \alpha_0}{h^2} \right) + (2\beta_1 + 1) \left(\frac{\alpha_2 - \alpha_0}{2h} \right) + \beta_1 \alpha_1 = \beta_1^2$$

$$2\beta_2 \left(\frac{\alpha_3 - 2\alpha_2 + \alpha_1}{h^2} \right) + (2\beta_2 + 1) \left(\frac{\alpha_3 - \alpha_1}{2h} \right) + \beta_2 \alpha_2 = \beta_2^2$$

De la condición de frontera :

$$-2\alpha_0 + \left(\frac{\alpha_1 - \alpha_{-1}}{2h} \right) = 1$$

De esta ecuación despejamos $\alpha_{-1} = \alpha_1 - 2h(1 + 2\alpha_0)$ y reemplazamos en la primera de las ecuaciones en diferencias finitas.

c) Sea la siguiente fórmula de Newton-Cotes abierta:

$$\int_{x_0}^{x_5} f(x) dx = \frac{5h}{24} (11f(x_1) + f(x_2) + f(x_3) + 11f(x_4)) + \frac{95h^5}{144} f^{(4)}(\varepsilon) \quad \text{donde } x_0 < \varepsilon < x_5$$

Se desea hallar el área bajo la curva de la función $f(x) = \exp(2x+5)$ en el intervalo $[0,1]$. ¿Cuántas particiones deben realizarse para aplicar dicha fórmula en forma compuesta para tener una precisión de 4 cifras decimales exactas?

Solución

$$E_5 = \frac{95h^5}{144} f^{(4)}(\varepsilon) \quad N = 5$$

$$E_N = \frac{N}{5} E_5 = \frac{N}{5} \frac{95h^5}{144} f^{(4)}(\varepsilon) = \frac{19h^4(b-a)M}{144} \leq 0.5 \times 10^{-4}$$

$$M = \max |f^{iv}(\varepsilon)| = \max |16e^{2x+5}| = 16e^7 \quad h = 1/N \quad N \geq 82.4899 \quad N = 85$$

Pregunta 2

Dados los siguientes datos:

x	-1	0	1	2	3
y	21.11	3.23	1.91	1.15	0.95

Se sabe que $g(x) \approx 1/(ax+b)$

Se pide:

- a) Encuentre la función regresora $g(x)$, para aplicar el problema de mínimos cuadrados.
- b) ¿Calcule los coeficientes a y b ? y aproximar $g(0.5)$.
- c) ¿Calcule el factor de regresión? ¿Que tan bueno es el ajuste?
- d) Aproxime $g(0.5)$ haciendo uso de todos los puntos de la tabla anterior mediante un polinomio interpolante de Newton basado en diferencias finitas. Comente las discrepancias con respecto a lo obtenido en b).

Solución

a)

$$\frac{1}{y} = ax + b$$

$$Y = aX + b$$

X=x	-1	0	1	2	3
Y=1/y	0.0474	0.3096	0.5236	0.8696	1.0526

Realizando el ajuste lineal por mínimos cuadrados:

$$\frac{1}{y} = ax + b$$

$$Y = ax + b$$

b)

$$Y=0.2570x + 0.3035$$

$$a=0.2570 ; b = 0.3035$$

$$\rightarrow g(x)= 1/(0.2570x + 0.3035)$$

$$g(0.5) \approx 2.3148$$

c) $R^2 = 1.0416$

d) $p(x)= 0.6667 x^4 - 4.0000 x^3 + 7.6133 x^2 - 5.6000 x + 3.2300$

$$p(0.5)= 1.8750$$

Pregunta 3

La función de distribución normal $F(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^z e^{-x^2/2} dx$ es una función importante en

estadística. Sabiendo que $F(z)$ se puede escribir alternativamente en la forma:

$$F(z) = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-z}^z e^{-x^2/2} dx \right), \text{ la cual se ha tabulado}$$

z	0.25	0.50	0.75	1
$F(z)$	0.5199	0.6915	0.7734	0.8413

- Aproxime $F(0.40)$ haciendo uso de todos los puntos de la tabla anterior mediante un polinomio interpolante de Newton basado en diferencias divididas.
- Aproxime $F(0.40)$ evaluando la integral usando la cuadratura de Gauss-Legendre con $n=2$.
- Si el valor exacto de $F(0.40)$ es 0.6554, evalúe los errores obtenidos en a) y b) y comente sus resultados.

Solución

a) Polinomio interpolante:

$$P(x) = 0.8075 x^3 - 1.9288 x^2 + 1.7797 x + 0.1829$$

$$P(0.40) = 0.6379$$

b)

Haciendo el cambio de variable: $x = \frac{2t}{5}$

$$I = c_1 f(t_1) + c_2 f(t_2)$$

$$I = f(-0.5774) + f(0.5774) = 0.7789$$

$$F(z) = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} I \right)$$

$$F = 0.6554$$

c)

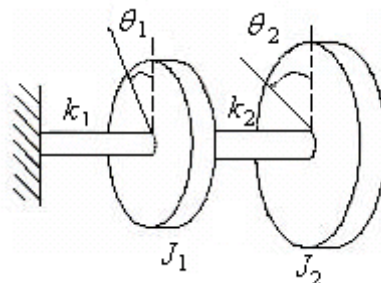
Errores :

$$\text{Newton} = 0.0175$$

$$\text{Gauss} \approx 0.0000$$

Pregunta 4

Sea el siguiente sistema mecánico:



Con las ecuaciones del movimiento:

$$J_1 \theta_1'' + (k_1 + k_2) \theta_1 - k_2 \theta_2 = 0$$

$$J_2 \theta_2'' - k_2 \theta_1 + k_2 \theta_2 = 0$$

$$k_2 = 2k_1 = 1 \quad J_2 = 2J_1 = 1$$

Se sabe que en el instante inicial ($t=0$ seg.) los discos están en la posición de $\theta_1=0.1$ radianes y $\theta_2=0.2$ radianes, respectivamente y la velocidad angular inicial de ambos discos es de 0 radianes/seg.

- Plantear el sistema de ecuaciones de primer orden a resolver.
- Escriba el algoritmo de Euler para realizar n pasos con $\Delta t = h$.
- Aproxime las posiciones y velocidades angulares de los discos en $t = 0.2$ seg., usando Euler ($h = 0.1$).

Solución

Reemplazando:

$$\begin{aligned} \frac{1}{2}\theta_1'' + \frac{3}{2}\theta_1 - \theta_2 &= 0 & \theta_1(0) &= 0.1 & \theta_2(0) &= 0.2 \\ \theta_2'' - \theta_1 + \theta_2 &= 0 & \theta_1'(0) &= 0 & \theta_2'(0) &= 0 \end{aligned}$$

Cambio de variable:

$$\begin{aligned} \theta_1 &= u_1 \\ \theta_1' &= u_2 \\ \theta_2 &= u_3 \\ \theta_2' &= u_4 \end{aligned}$$

Sistema de primer orden:

$$\begin{aligned} u_1' &= u_2 \\ u_2' &= -3u_1 + 2u_3 \\ u_3' &= u_4 \\ u_4' &= u_1 - u_3 \end{aligned}$$

t	$u_1 = \theta_1$	$u_2 = \theta_1'$	$u_3 = \theta_2$	$u_4 = \theta_2'$
0	0.1	0	0.2	0
0.1	0.1	0.01	0.2	-0.01
0.2	0.101	0.02	0.199	-0.02