

# Ecuaciones Diferenciales con Valores de Contorno

Claudio Careglio

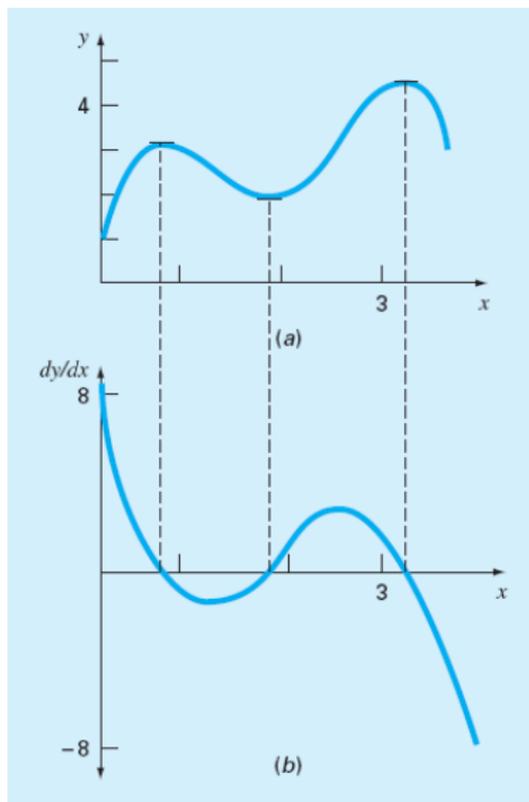
Métodos Numéricos, Doctorado en Ingeniería

# Plan de la presentación I

## 1 Introducción

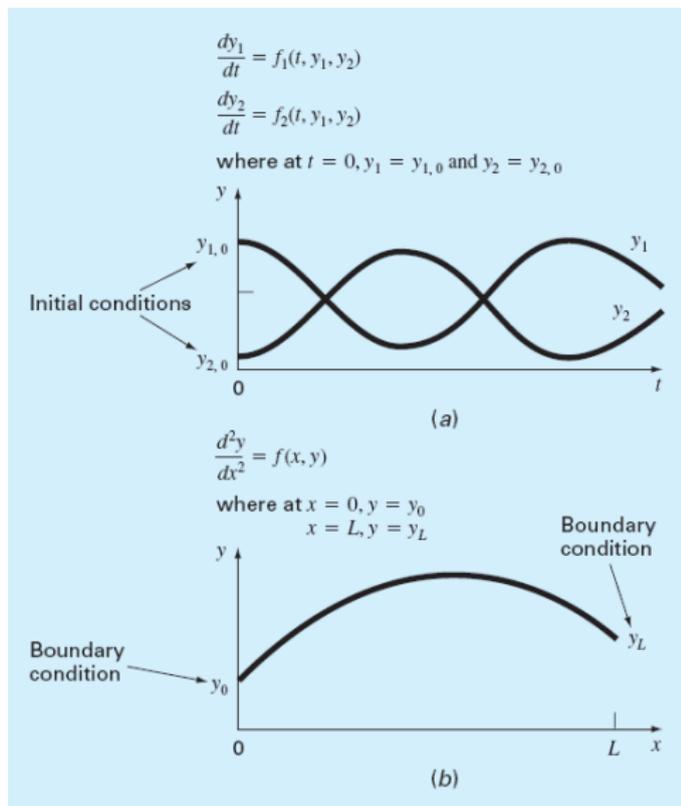
## 2 Ecuaciones diferenciales ordinarias

## 3 Ecuaciones diferenciales a derivadas parciales



-Problema de **valores iniciales**: Todas las condiciones son especificadas en el mismo valor de la variable independiente.

-Problema de **valores de contorno**: Las condiciones son especificadas en diferentes valores de la variable independiente.



-Ecuaciones diferenciales **ordinarias**: Funciones incógnitas dependen de **una** única variable independiente.

## Primer orden

Siempre de valor inicial.

Ejemplo:

$$\frac{du(t)}{dt} + Au(t) = 0 \quad A \in \mathbb{R}$$
$$u(t_0) = U_0$$

Solución discreta se aproxima a la solución exacta:

$$U_k \approx u(t_k)$$

## Orden superior

De **valores iniciales**. Ejemplo:

$$\frac{d^2 u(t)}{dt^2} + \frac{g}{L} u(t) = 0$$
$$u(t_0) = U_0 \quad \left. \frac{du(t)}{dt} \right|_{t_0} = V_0$$

Solución discreta se aproxima a la solución exacta:

$$U_k \approx u(t_k)$$

De **valores de contorno**

Ejemplo:

$$-\frac{d^2 u(x)}{dx^2} + u(x) - x = 0 \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq L\}$$
$$u(x = x_0) = U_0 \quad u(x = x_L) = U_L$$

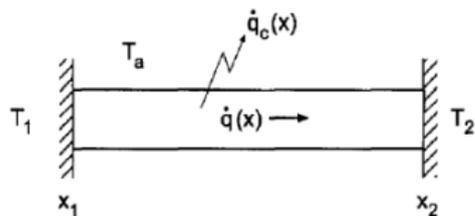
Solución discreta se aproxima a la solución exacta:

$$U_k \approx u(x_k)$$

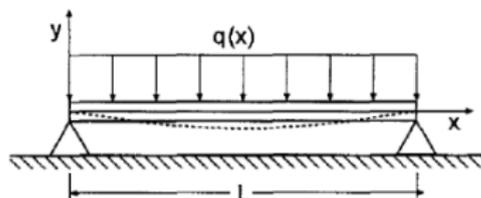
-Ecuaciones diferenciales a **derivadas parciales**: Funciones incógnitas dependen de **más de una** variable independiente.

-Problemas de valores de contorno con condiciones de [Dirichlet](#).

-Problemas de valores de contorno con condiciones de [Neumann](#).



$$\frac{d^2 T}{dx^2} - \alpha^2 T = -\alpha^2 T_a, \quad T(x_1) = T_1, \text{ and } T(x_2) = T_2$$



$$E I(x) \frac{d^4 y}{dx^4} = g(x)$$

$$y(0) = 0, \quad y''(0) = 0, \quad y(L) = 0, \text{ and } y''(L) = 0$$

En la clase de hoy:

- Reglas de derivación numérica para:
  - Soluciones (discretas, aproximadas) de ED con **valores de contorno**.
  - Solución: en dominio cerrado de las variables independientes.
  - Solución unívocamente determinada:
    - Asociar condiciones a cumplir por la función en determinados puntos
    - Cuando condiciones expresadas en la fronteras del dominio cerrado  $\Rightarrow$  ED de **valores de contorno**

- En lugar de obtener  $u(x)$  (solución exacta en todos los puntos del dominio  $\Omega$ )  $\rightarrow$  se obtiene:  
$$U(X_K) = U_k \text{ con } k = 0, 1, \dots, N$$
- Es decir, se obtiene la **función discreta** que es una aproximación de la **función continua**  $u(x)$ .
- $\Omega$  en  $N$  segmentos iguales  $\Rightarrow N + 1$  puntos (incluyendo los bordes del dominio)
- Paso:  $\Delta x = \frac{1}{N}$
- Se plantea la ecuación diferencial en forma **discreta** en cada **punto interior**.
- Se tendrán  $N - 1$  ecuaciones con  $N + 1$  incógnitas  $\Rightarrow$  considerar las dos ecuaciones correspondientes a las **Condiciones de Contorno**  $\Rightarrow N + 1$  ecuaciones con  $N + 1$  incógnitas.

- Caso 1:

- *Ejemplo:*

$$-\frac{d^2 u(x)}{dx^2} + u(x) - x = 0 \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq 1\}$$
$$u(x_0 = 0) = 0 \quad u(x_L = 1) = 0$$

Discretizar con  $N = 2, N = 4$  y  $N = 8$ .

Encontrar:

$$U_k = ?$$

a) 1 punto interior ( $N=2$ ):

Discretización:

$$-\frac{1}{0,5^2} (U_0 - 2U_1 + U_2) + U_1 - X_1 = 0$$

Solución aproximada:

$$\begin{Bmatrix} U_0 \\ U_1 \\ U_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0,055555 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

b) 3 puntos interiores (N=4):

SEL:

$$\begin{bmatrix} 33 & -16 & 0 \\ -16 & 33 & -16 \\ 0 & -16 & 33 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0,25 \\ 0,5 \\ 0,75 \end{Bmatrix}$$

Solución aproximada:

$$\begin{Bmatrix} U_0 \\ U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0,03488525 \\ 0,05632582 \\ 0,05003676 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

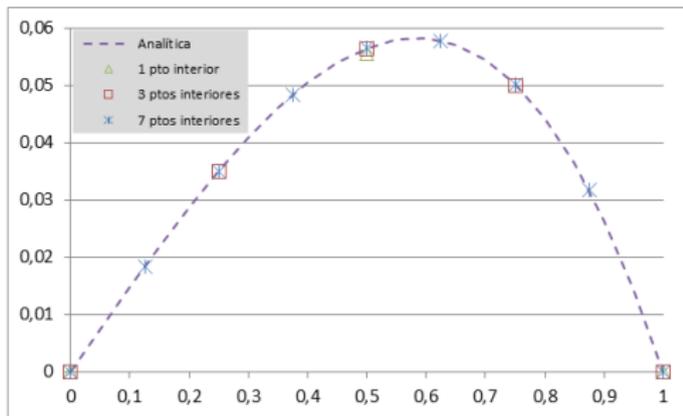
## c) 7 puntos interiores (N=8):

SEL:

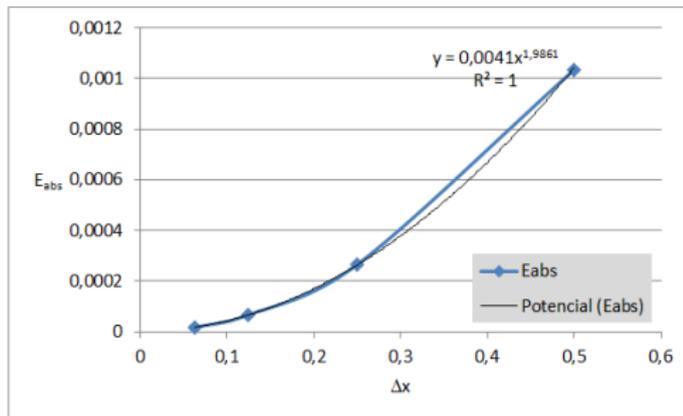
$$\begin{bmatrix} 129 & -64 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -64 & 129 & -64 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -64 & 129 & -64 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -64 & 129 & -64 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -64 & 129 & -64 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -64 & 129 & -64 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -64 & 129 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \\ U_7 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 1/8 \\ 2/8 \\ 3/8 \\ 4/8 \\ 5/8 \\ 6/8 \\ 7/8 \end{Bmatrix}$$

Solución aproximada:

$$\begin{Bmatrix} U_0 \\ U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \\ U_7 \\ U_8 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0,0183367 \\ 0,03500678 \\ 0,04831759 \\ 0,05652399 \\ 0,05780107 \\ 0,05021568 \\ 0,03169615 \\ 0 \end{Bmatrix}$$



(a)



(b)

Considerando la solución analítica:

$$u(x)_{\text{analítica}} = x - \frac{\sinh(x)}{\sinh(1)}$$

se tiene que:

$$E_{\text{abs.}} = |U_{\text{aprox.}}(X = 0,5) - u(x = 0,5)_{\text{analítica}}|$$

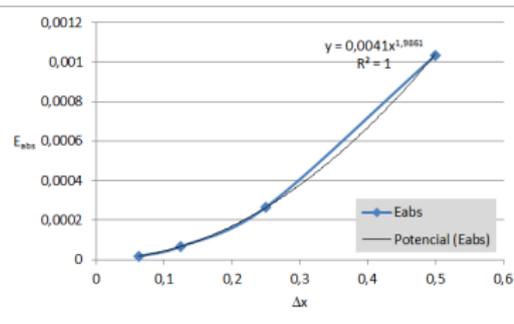
$$E_{\text{rel.}} = \left| \frac{U_{\text{aprox.}}(X = 0,5) - u(x = 0,5)_{\text{analítica}}}{u(x = 0,5)_{\text{analítica}}} \right|$$

Aproximando por  
mínimos cuadrados los datos  $\Delta x$  vs  $E_{\text{abs.}}$ :

$$E_{\text{abs.}} = C \Delta x^P$$

se obtiene  $\Delta x^{1,9861} \rightarrow \Delta x^2$  que es el orden del **error de truncamiento local** de la aproximación de derivada segunda utilizada.

$N$	$\Delta x$	$U_{\text{aprox.}}(X = 0,5)$	$E_{\text{abs.}}$	$E_{\text{rel.}}$
2	0,5	0,05555556	0,001035002	1,83 %
4	0,25	0,05632582	0,000264735	0,47 %
8	0,125	0,05652399	6,65711E-05	0,12 %
16	0,0625	0,05657389	1,66672E-05	0,03 %



- Caso 2:

-Ejemplo:

$$EJ \frac{d^2 u(x)}{dx^2} + P(x - L) = 0 \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq L\}$$

$$u(x_0 = 0) = 0 \quad \frac{du(x = L)}{dx} = 0$$

donde  $L = 10$ ,  $P = 100$  y  $EJ = 10000$ .

Discretizar con  $N = 4$  considerando:

$$X = \{0; 0,25L; 0,50L; 0,75L; L\}$$
$$U(X) = \{u_0; u_1; u_2; u_3; u_4\}$$

Encontrar:

$$U_k = ?$$

- Caso 3:

$$10 \frac{d^2 u(x)}{dx^2} + \lambda u(x) = 0 \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq 1\}$$

$$u(x_0 = 0) = 0 \quad u(x_L = 1) = 0$$

Discretizar con  $N = 4$  considerando:

$$X = \{0; 0,25; 0,50; 0,75; 1\}$$

$$U(X) = \{u_0; u_1; u_2; u_3; u_4\}$$

Encontrar:

$$U_k = ?$$

¿Qué tipo de sistema de ecuaciones se obtiene en este caso?

- En lugar de obtener  $u(x, t)$  (solución exacta en todos los puntos del dominio  $\Omega$ )  $\rightarrow$  se obtiene:  
 $U_k(t) = u(X_k, t)$  con  $k = 0, 1, \dots, N$   
es decir, **discreta en  $x$**  y **continua en  $t$**
- Dominio de  $x$  en  $N$  segmentos iguales  $\Rightarrow N + 1$  puntos (incluyendo los bordes del dominio)
- Si se consideran derivadas parciales respecto  $x$  ( $t = cte$ )  $\Rightarrow$  función a derivar es **discreta** y se puede hacer **derivadas numéricas**.
- Si se consideran derivadas parciales respecto  $t$  ( $x = cte$ )  $\Rightarrow$  función a derivar es **continua** y se puede hacer **derivadas analíticas**.
- Resumiendo:
  - En cada  $X_k$  se plantea la ED con una aproximación de la derivada respecto a  $x$  en forma de derivada numérica;
  - y con la derivada respecto de la variable  $t$  en forma analítica evaluada en esa abscisa  $X_k$ .

-Ejemplo:

$$-12 \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + x^2 \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} = 0 \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq 1\}$$

$$u(x_0 = 0, t) = 0$$

$$u(x_L = 1, t) = 0$$

$$u(x, t_0 = 0) = \text{sen}(\pi x)$$

$$\frac{\partial u(x, t_0 = 0)}{\partial t} = 3$$

Discretizar con  $N = 4$  en la variable  $x$ .

Encontrar:

$$U_k(t) = ?$$

Se plantean las siguientes ecuaciones discretas en  $x$ :

$$X_0 : U_0(t) = 0$$

$$X_1 : -\frac{12}{0,25^2} \{U_0(t) - 2U_1(t) + U_2(t)\} + X_1^2 \frac{d^2 U_1(t)}{dt^2} = 0$$

$$X_2 : -\frac{12}{0,25^2} \{U_1(t) - 2U_2(t) + U_3(t)\} + X_2^2 \frac{d^2 U_2(t)}{dt^2} = 0$$

$$X_3 : -\frac{12}{0,25^2} \{U_2(t) - 2U_3(t) + U_4(t)\} + X_3^2 \frac{d^2 U_3(t)}{dt^2} = 0$$

$$X_4 : U_4(t) = 0$$

o matricialmente:

$$\frac{12}{0,25^2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} U_1(t) \\ U_2(t) \\ U_3(t) \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} 0,25^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0,50^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0,75^2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \frac{d^2 U_1(t)}{dt^2} \\ \frac{d^2 U_2(t)}{dt^2} \\ \frac{d^2 U_3(t)}{dt^2} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

que se debe resolver con las C.I.:

$$\begin{Bmatrix} U_1(t_0) \\ U_2(t_0) \\ U_3(t_0) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \text{sen}(\pi X_1) \\ \text{sen}(\pi X_2) \\ \text{sen}(\pi X_3) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \text{sen}(\pi 0, 25) \\ \text{sen}(\pi 0, 50) \\ \text{sen}(\pi 0, 75) \end{Bmatrix} \quad \begin{Bmatrix} \frac{dU_1(t_0)}{dt} \\ \frac{dU_2(t_0)}{dt} \\ \frac{dU_3(t_0)}{dt} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{Bmatrix}$$

-Ejemplo:

$$-k \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + m(x) \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} = p(x)g(t) \quad \Omega = \{x \in \mathbb{R} : 0 \leq x \leq L\}$$

$$u(x_0 = 0, t) = 0$$

$$k(L, t) \frac{\partial u(L, t)}{\partial x} = -M_L \frac{\partial^2 u(L, t)}{\partial t^2}$$

Discretizar según  $x_i = x_0 + i \Delta x$  con  $i = 0, \dots, 7$  en la variable  $x$  y mantener la continuidad en la variable  $t$ .

Comprobar que se obtiene el sistema:

$$\mathbf{M}\ddot{\mathbf{u}}(t) + \mathbf{K}\mathbf{u}(t) = \mathbf{b}(t)$$

donde el vector  $\mathbf{u}$  agrupa las funciones incógnitas de la variable tiempo.

Nota: para resolver numéricamente se deben especificar las C.I.