

Clase 1:

1) Cálculo de raíces

Suponga que se

Por ejemplo:

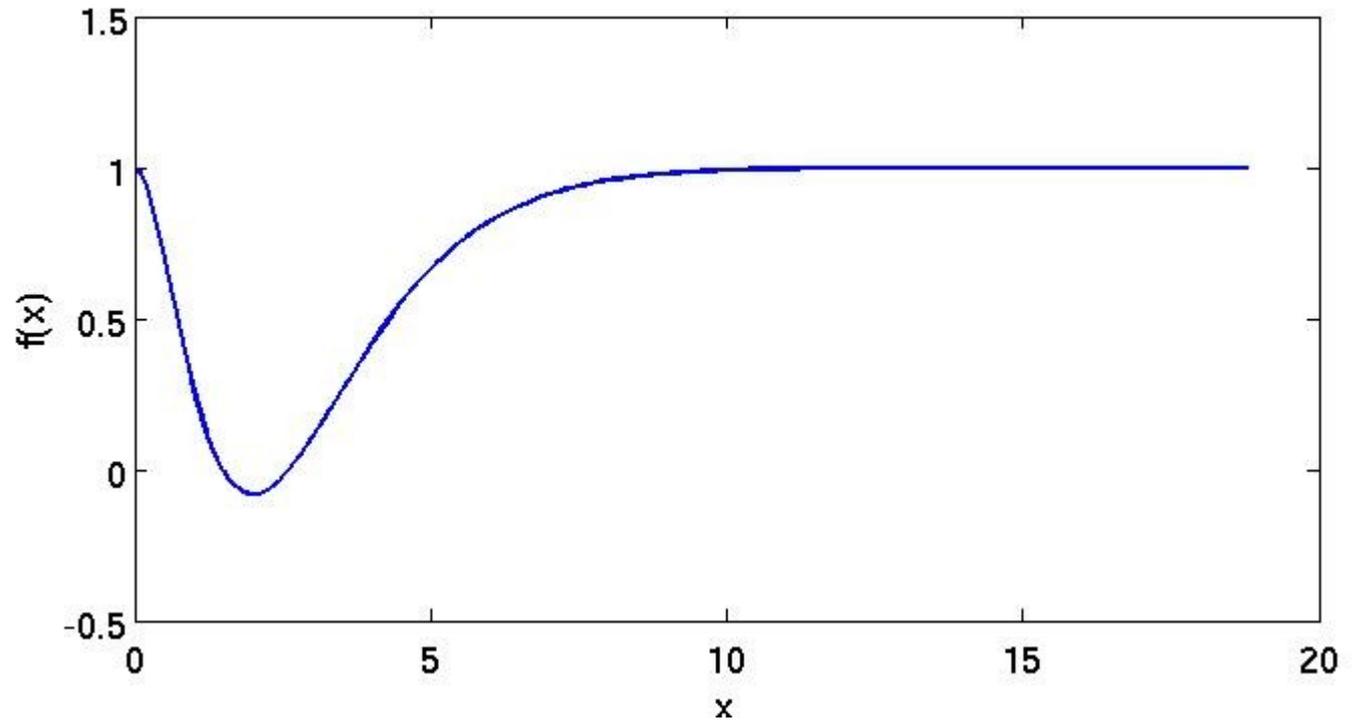
$$f(x) = \sin(x)$$

$$f(x) = 1 - x^2 \exp(-x)$$

Encontrar las raíces es el problema

$$f(x) = 0$$

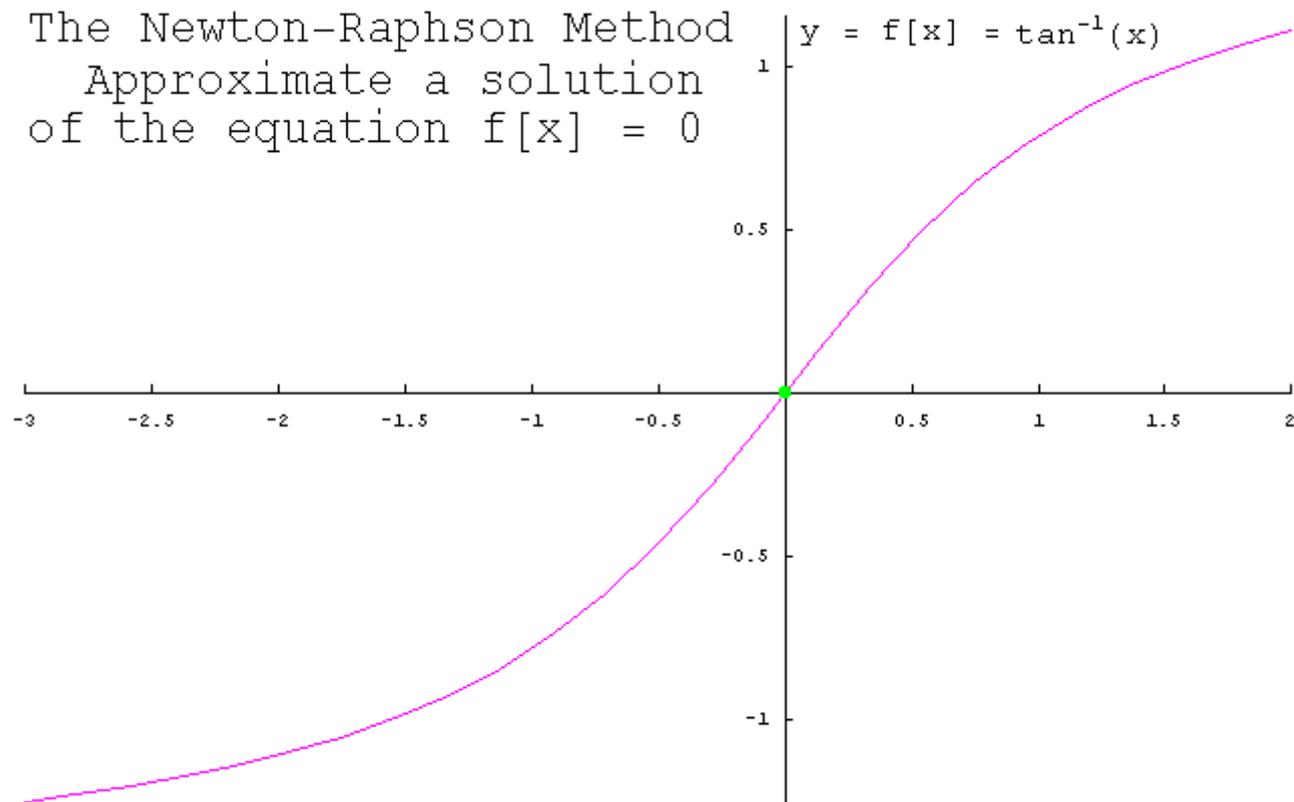
O sea, encontrar los puntos donde la función corta al eje x .



- En algunos casos el problema puede ser resuelto en forma analítica. Ej:
- $f(x)=ax^2+bx+c=0$
- $f(x)=\text{sen}(x)=0$, etc...
- En la mayoría de los casos reales, sin embargo no hay solución analítica.
- Luego, queremos una *solución numérica*

- Método de Newton.
- Consiste en una iteración en la cual se busca la raíz partiendo desde un punto arbitrario cercano a la raíz usando las tangentes a la curva.
- Es necesario conocer la derivada de la función para calcular la tangente.

<http://math.fullerton.edu/mathews/a2001/Animations/RootFinding/NewtonMethod/Newtoncc.html>



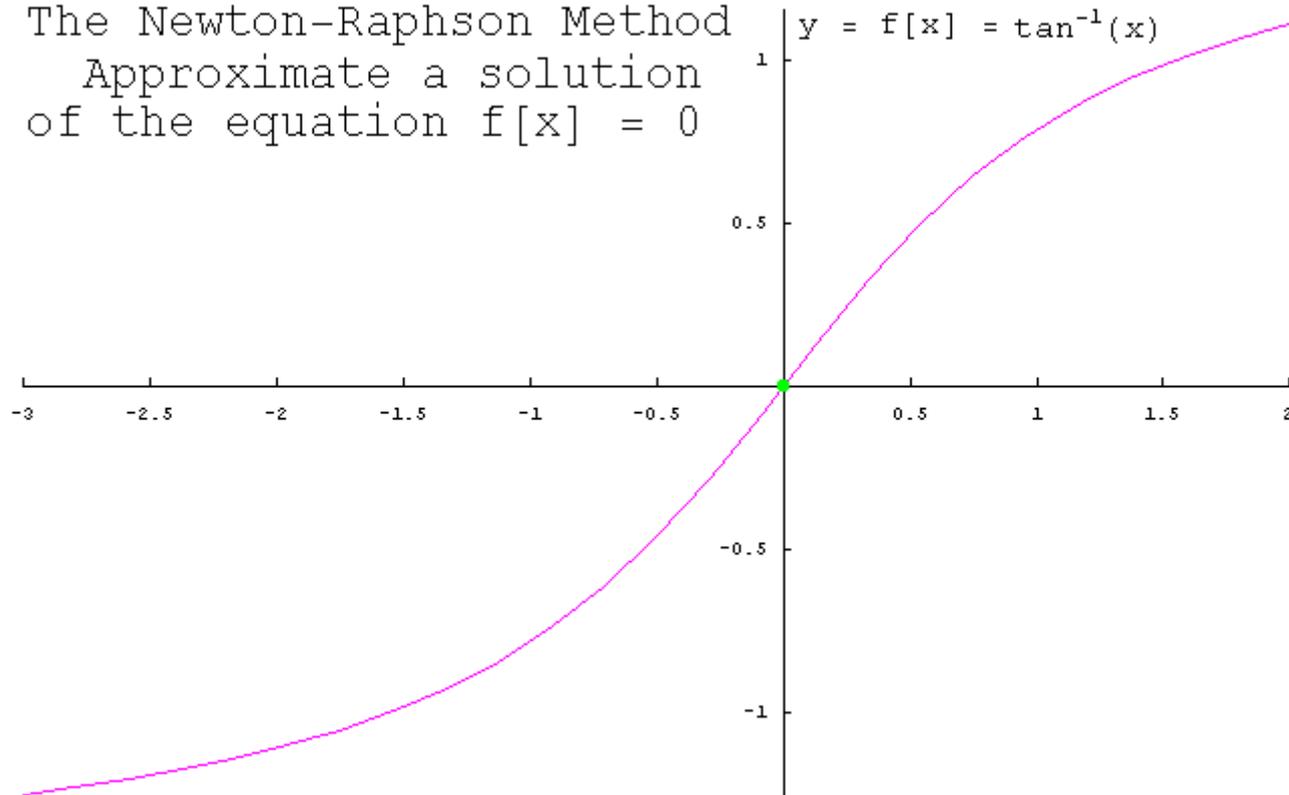
Animación que muestra cómo funciona el método de Newton

- El algoritmo es el siguiente. Primero damos una raíz tentativa x_0 . La intersección de la tangente a $f(x)$ en $x=x_0$ estará dada por:
- $x_1 = x_0 - f(x_0)/f'(x_0)$
- En donde $f'(x_0)$ es la derivada de la función en x_0 . Luego, encontrado x_1 , se vuelve a repetir el proceso. Al cabo de $n+1$ veces tendremos:
- $x_{n+1} = x_n - f(x_n)/f'(x_n)$

- Para que el algoritmo funcione deben cumplirse ciertas condiciones, por ejemplo que la derivada en todos los puntos evaluados sea distinta de cero.
- A veces también la solución nunca converge, por elegir un punto inicial no adecuado.

<http://math.fullerton.edu/mathews/a2001/Animations/RootFinding/NewtonMethod/Newtonff.html>

The Newton-Raphson Method
Approximate a solution
of the equation $f[x] = 0$



Ejemplo de fallo del método de Newton

- Matlab trae incorporado una implementación del método de Newton, la cual puede ser llamada con la función `fsolve`. Ej: se desea resolver para h la ecuación:
- $$-mgh + k(\sqrt{h^2 + L^2} - L)^2 = 0$$
- Dados los parámetros $m=80$ kg, $L=10$ m, $k=10$ N/m y $g=9.8$ m/s².

Código:

```
>> m = 80 % Se asignan valores sin unidades
>> L=10
>> k=10
>> g=9.8
>> % Se define la ecuacion que se quiere resolver
>> ec=@(h) -m*g*h + k*(sqrt(h^2+L^2)-L)^2
>>
>> % Se resuelve usando la funcion fzero(ecuacion,adivinanza)
>> hsol= fzero(ec,1.0) % Se resuelve para h
```

Para definir una función en matlab se usa la sintaxis:

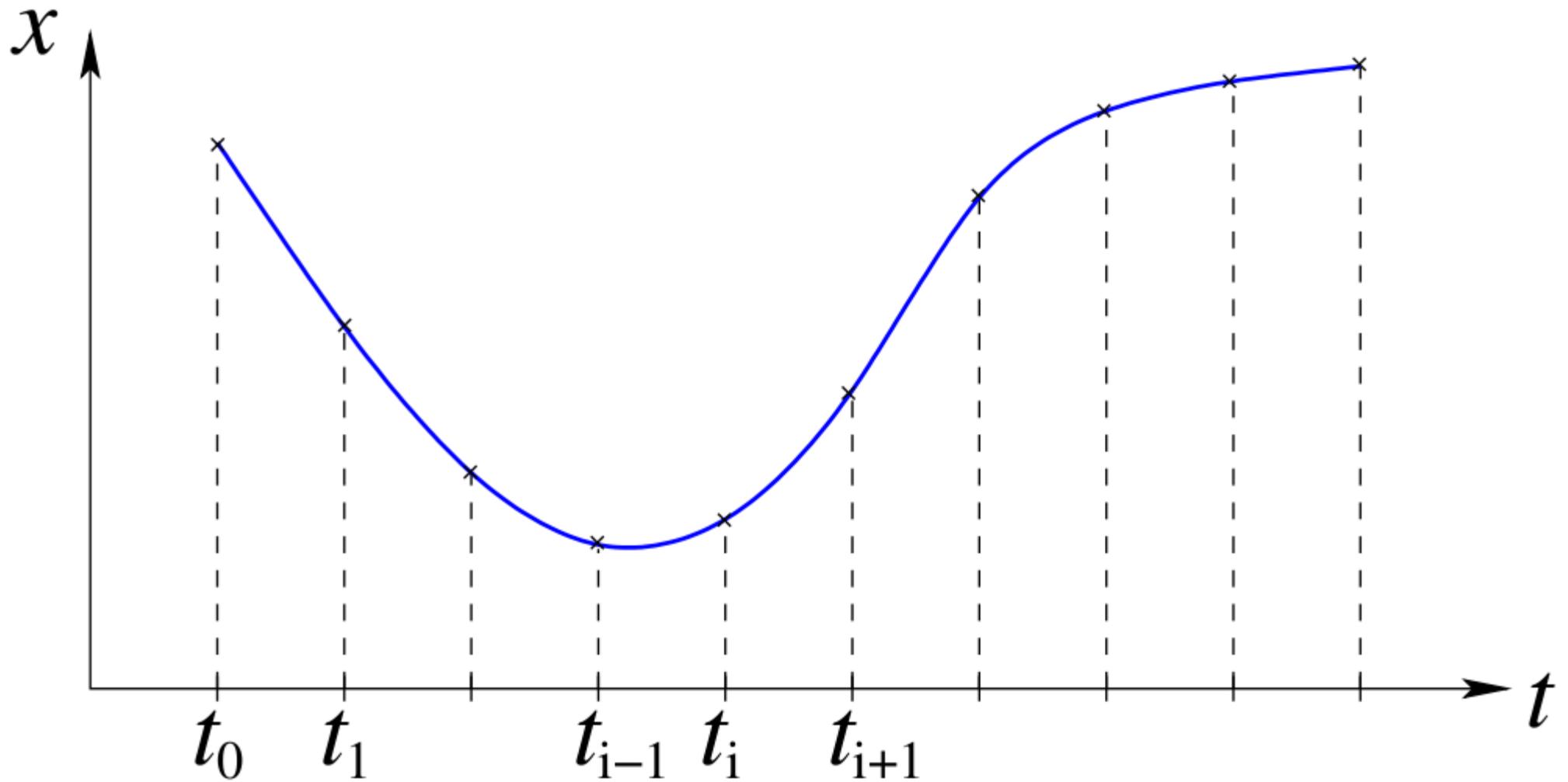
```
funcion = @(variable) definicion
```

Ecuación de Newton

- La ecuación de Newton es:

- $$m\ddot{x} = F(x, \dot{x})$$

- Esta ecuación en la mayoría de los casos no tiene solución analítica. Luego deseamos obtener una solución numérica. Un método numerico es el de Verlet.
- Primero necesitamos discretizar el problema.



Se divide el intervalo de tiempo usado en partes iguales separadas por un tiempo Δt . Luego:

$$x_i = x(t_i)$$

- Las derivadas pueden ser aproximadas por:

-
- $$\dot{x}(t_i) \approx \frac{x(t_i + \Delta t) - x(t_i)}{\Delta t}$$
-

- $$\approx \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{\Delta t}$$
-

- $$\approx \frac{x_{i+1} - x_i}{\Delta t}$$
-

- En donde se calculó la velocidad 'hacia adelante'

- También se puede calcular 'hacia atras':

$$\begin{aligned}\dot{x}(t_i) &\approx \frac{x(t_i - \Delta t) - x(t_i)}{-\Delta t} \\ &\approx \frac{x(t_i) - x(t_i - \Delta t)}{\Delta t} \\ &\approx \frac{x(t_i) - x(t_{i-1})}{\Delta t} \\ &\approx \frac{x_i - x_{i-1}}{\Delta t}\end{aligned}$$

- La aceleración luego será:

- $$\ddot{x}(t) = \frac{\frac{x(t+\Delta t) - x(t)}{\Delta t} - \frac{x(t) - x(t-\Delta t)}{\Delta t}}{\Delta t}$$
- $$= \frac{x(t + \Delta t) - 2x(t) + x(t - \Delta t)}{\Delta t^2}$$

- O lo mismo:

$$\ddot{x}(t_i) = \frac{x_{i+1} - 2x_i + x_{i-1}}{\Delta t^2}$$

- Ahora, la ecuación de Newton será:

- $$m(x_{i+1} - 2x_i + x_{i-1}) / \Delta t^2 = F(x_i, \dot{x}_i)$$

- Luego:

- $$x_{i+1} = 2x_i - x_{i-1} + F(x_i, \dot{x}_i) \Delta t^2 / m$$

- Si la fuerza depende de la velocidad, debe usarse la velocidad retrógrada.

- Luego, el algoritmo de Verlet consiste en lo siguiente:
 - Datos: x_0, v_0
 - Se calcula: $x_1 = x_0 + v_0 \Delta t$
 - Se itera desde $i = 1$ hasta el tiempo final:

$$x_{i+1} = 2x_i - x_{i-1} + F \left(x_i, \frac{x_i - x_{i-1}}{\Delta t} \right) \Delta t^2 / m$$

- Ejemplo: Sea $F(x)=-kx$, o sea, la fuerza elástica. Dadas las condiciones iniciales:
- $m = 1\text{kg}$, $k = 0,5\text{N/m}$, $x_0 = 5,0\text{m}$ y $v_0 = 2,0\text{m/s}$
- El algoritmo en matlab será:

```
>> m=1.0 % Se dan los valores de m y k
>> k=0.5
>> Tfin = 20.0 % Se resuelve hasta 20 segundos
>> dt = 0.1 % Se da el paso de tiempo Deltat
>> % Se dan las condiciones iniciales
>> x0=5.0
>> v0=2.0
```

```
>> % Se define el arreglo de tiempos
>> t=0:dt:Tfin;
>> % Se define el arreglo de posiciones
>> x=zeros(1,length(t));
>> % Se ponen las condiciones iniciales
>> x(1) = x0;
>> x(2) = x0+v0*dt;
>> % Se itera usando el algoritmo de Verlet
>> for i=2:length(x)-1
>>     x(i+1) = 2*x(i)-x(i-1) - k*x(i)*dt^2/m;
>> end
>> plot(t,x)
```