

Examen Final de Métodos Matemáticos y Técnicas Computacionales (Primer parcial)

2 de julio de 2002

Duración: 3 horas 30 minutos

TEORÍA (4 puntos: 0.5 cada apartado)

1. Clasificación de las ecuaciones en derivadas parciales de segundo orden lineales. Formas canónicas.
2. ¿Bajo qué condiciones está definida la transformada de Fourier de $f : D \rightarrow R$? ¿Cómo está definida?
3. Demuestra para $u : R^3 \rightarrow R^3$

$$\operatorname{div} \quad \operatorname{rot} \quad u = 0$$

4. Primera y segunda fórmulas de Green
5. Explica brevemente el método de Von Neumann para estudiar la estabilidad de un método en diferencias finitas.
6. Formulación variacional del siguiente problema: hallar $u \in C^2(0, 1)$ tal que

$$\begin{aligned} \frac{d^2u}{dx^2} &= f(x) \\ \frac{du}{dx}(0) - u(0) &= u(1) = 0 \end{aligned}$$

7. Diferencias entre condiciones de contorno esenciales y condiciones de contorno naturales en cuanto a su tratamiento con un método de elementos finitos.
8. Fórmula de D'Alambert

OBSERVACIONES:

Se debe responder a cada pregunta de forma breve y concisa.

NO demuestre los resultados, sólo debe enunciarlos.

PROBLEMAS

1. Escribe el esquema que resulta al aplicar el método de Crank-Nicholson (0.5) para resolver el siguiente problema parabólico:

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - u$$
$$u(x, 0) = u_0(x)$$

con condiciones de contorno tipo Dirichlet homogéneas, donde α es una constante mayor que 0.

- (a) Determina el error de truncado del método (1.25)
- (b) Estudia la estabilidad del esquema con el método de Von Neumann (1.25)

2. Considera el siguiente problema

$$u_{xx}(x, y) + u_{yy}(x, y) = 0, \quad (x, y) \in (0, 1) \times (0, 1),$$
$$u_y(x, 0) = u(x, 1) = 0,$$
$$u(0, y) = u_x(1, y) = 1.$$

- (a) Plantea la formulación variacional continua del problema anterior (1 punto)
- (b) Propón un método en elementos finitos continuos lineales a trozos equiespaciado para su resolución, especificando la triangularización del dominio, las bases del espacio funcional y la expresión matricial del sistema que se obtiene utilizando una malla equiespaciada con $N+1$ puntos en cada dirección X e Y. (2 puntos)