

# Actividad 9

## Física Computacional

Brayan Alexis Ramírez Camacho  
Lic. en Física  
Universidad de Sonora

07 de Mayo de 2019

### 1. Introducción

Frecuentemente se hace presente la necesidad de trabajar con soluciones aproximadas a ecuaciones diferenciales ordinarias (ODE). El lenguaje de programación Python, al igual que muchos otros, cuenta con bibliotecas que facilitan el trabajo numérico, como *SciPy* y *NumPy*.

En ésta actividad se modela el movimiento del sistema físico formado por dos bloques de masa  $m_1$  y  $m_2$ , unidos por resortes entre sí y a paredes por ambos lados, como se muestra en la siguiente figura:

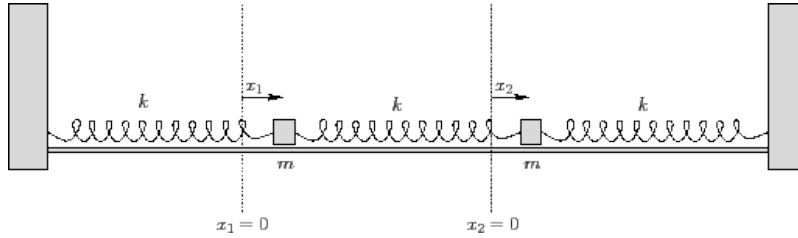


Figura 1: Osciladores acoplados unidimensionales

### 2. Desarrollo

#### 2.1. Ecuaciones de movimiento

Para hallar las ecuaciones de movimiento de ambas masas, primero se calcula la fuerza debido a los resortes que actúa sobre cada una al desplazarlas del equilibrio en una cantidad  $x_1$  y  $x_2$ , respectivamente. La fuerza sobre el primer bloque es

$$m_1 \vec{x}_1 = -k_1(x_1 - L_1)\hat{i} - k_2(-L_1 + x_1 + [L_2 - x_2])\hat{i} \quad (1)$$

y sobre el segundo

$$m_2 \vec{x}_2 = -k_3(x_2 - L_2)\hat{i} - k_2(-L_2 + x_2 + [L_1 - x_1])\hat{i} \quad (2)$$

Para resolver este sistema de ecuaciones diferenciales se utilizó la función *odeint* de SciPy, para lo cual se introducen los cambios de variable

$$\dot{x}_1 = y_1 \quad (3)$$

y

$$\dot{x}_2 = y_2 \quad (4)$$

Así, (1) y (2) se transforman en

$$\dot{y}_1 = [-k_1(x_1 - L_1) - k_2(-L_1 + x_1 + [L_2 - x_2])]/m_1 \quad (5)$$

$$\dot{y}_2 = [-k_3(x_2 - L_2) - k_2(-L_2 + x_2 + [L_1 - x_1])]/m_2 \quad (6)$$

Las ecuaciones (3)-(6) pueden utilizarse en un código para generar los resultados de las ecuaciones de movimiento del sistema.

## 2.2. Código de Python

Para utilizar la función *odeint*, se adaptó el código presentado en SciPy Cookbook[1], el cual se detalla a continuación.

Primeramente se define la función

```
def vectorfield(w, t, p):
    """
    Argumentos:
        w : vector de coordenadas:
            w = [x1,y1,x2,y2]
        t : tiempo
        p : vector de parámetros:
            p = [m1,m2,k1,k2,L1,L2]
    """
    x1, y1, x2, y2 = w
    m1, m2, k1, k2, L1, L2, b1, b2 = p

    # Es necesario explicitar la forma
    # funcional de f = (x1',y1',x2',y2'):

    f = [y1,
         ( - k1 * ( x1 - L1 ) - k2 * ( x1 - L1 + L2 - x2 ) ) / m1,
         y2,
         ( - k2 * ( x2 - L2 + L1 - x1 ) ) / m2]

    return f
```

Luego se establecen los parámetros para el solucionador de ODE's:

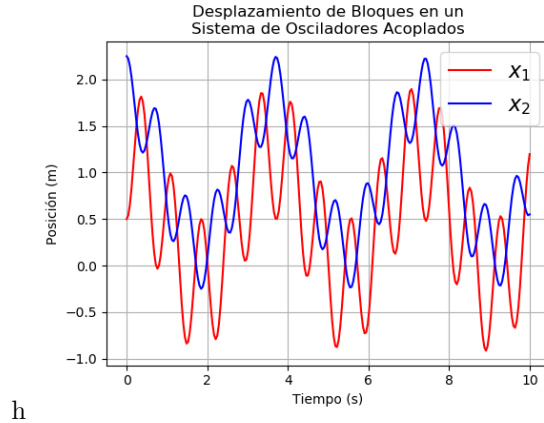


Figura 2: Simulación utilizando los parámetros  $[m_1, m_2, k_1, k_2, L_1, L_2] = [1, 0, 1, 5, 8, 0, 40, 0, 0, 5, 1, 0]$  (en unidades del SI)

```
abserr = 1.0e-8
relerr = 1.0e-6
stoptime = 10.0
numpoints = 250 #Número de puntos a simular
```

Además, se crea una lista con los valores de tiempo a utilizar en el problema:

```
t = [ stoptime * float(i) / (numpoints - 1) for i in range(numpoints) ]
```

La ODE se resuelve en

```
wsol = odeint(vectorfield, w0, t, args=(p,),
              atol=abserr, rtol=relerr)
```

cuyos datos se guardan en un archivo de texto para posteriormente graficarlos.

### 3. Resultados

Las gráficas se generaron con la biblioteca Matplotlib de Python. Los resultados se muestran a continuación, en la Figura 2 y 3:

### 4. Conclusiones

Puede concluirse que este sistema presenta, en general, oscilaciones que son periódicas pero no armónicas simples.

Si los desplazamientos y velocidades iniciales de ambos bloques son en el mismo sentido ( $x_1(0) = x_2(0)$  y  $\dot{x}_1(0) = \dot{x}_2(0)$ ), se obtiene el **modo simétrico de vibración**, y si son en sentido opuesto ( $x_1(0) = -x_2(0)$  y  $\dot{x}_1(0) = -\dot{x}_2(0)$ ), se obtiene el **modo antisimétrico de vibración**.

Se destaca que la ayuda brindada por la biblioteca SciPy es muy basta, ofreciendo un amplio abanico de recursos utilizables en ámbitos como el Análisis Numérico.

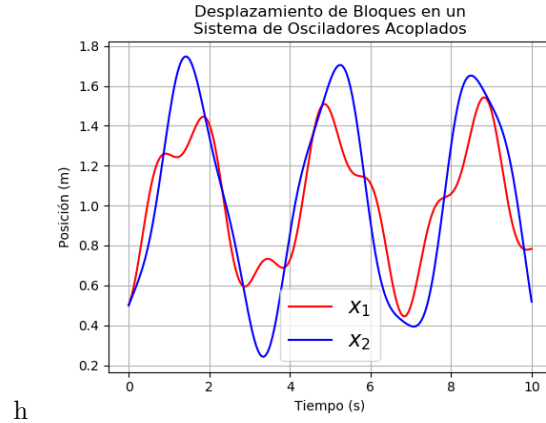


Figura 3: Simulación utilizando los parámetros  $[m_1, m_2, k_1, k_2, L_1, L_2] = [1, 0, 1, 0, 1, 0, 1, 0, 1, 0]$  (en unidades del SI)

## 5. Referencias

- SciPy Cookbook (2018-02-17), *Coupled spring-mass system*, recuperado el 07 de mayo de 2019 de: <https://scipy-cookbook.readthedocs.io/items/CoupledSpringMassSystem.html>
- Fitzpatrick, R. (2013-04-08), *Two Spring-Coupled Masses*, recuperado el 07 de mayo de 2019 de: <https://farside.ph.utexas.edu/teaching/315/Waves/node18.html>