Tiro parabólico con fricción del aire

Rios Quijada Danira

10 de Abril de 2015

1. Introducción

En esta práctica, realizamos un programa en FORTRAN para calcular la posición de un objeto lazado con tiro parabólico, en ciertos instantes de tiempo, tanto en condiciones ideales, como tomando en concideracion la resistencia del aire y comparando ambos resultados.

2. Un poco de física

En nuestro estudio del movimiento de proyectiles, habitualmente despreciamos la resistencia del aire, sin embargo esta tiene un efecto apreciable en el movimiento de proyectiles.

No es dificil incluir la resistencia del aire en las ecuacuaciones del proyectil, pero resolverlas para la posicion y la velocidad en funcion del tiempo puede resultar un poco complejo.

Cuando omitimos la resistencia del aire, la unica fuerza actuando en el proyectil es el peso p=mg y los componentes de la aceleración son sencillos $a_x=0$ y $a_y=-g$.

Ahora incluyendo la resistencia del aire actuando sobre el proyectil,
la fsera mas o menos proporcional al cuadrado de la velocidad del proyectil.
 $f=Dv^2,$ donde $v^2=v_x^2+v_y^2.$ La direccion de
 fes opuesta a la direccion de vpor en
de f=-Dvv. Entonces: $f_x=-Dvv_x$ y
 $f_y=-Dvv_y.$

Por la segunda ley de Newton $a_x = -(D/m)vv_x$ y $a_y = -g - (D/m)vv_y$.

La constante D depende de la densidad del aire, asi como del area en contacto del proyectil y el coeficiente de friccion del tipo de proyectil. $D = ([\rho]CA)/2$.

Los componentes de la aceleracion estan en constante cambio al igual que los componentes de la velocidad, pero en periodos de tiempo pequeños $[\Delta]t$. Durante el intervalo de tiempo $[\Delta]t$ $a_x = [\Delta]v_x/([\Delta]t)$ y la velocidad en x cambiar de

acuerdo a $[\Delta]v_x = a_x[\Delta]t$, lo mismo pasa con los componentes en y. Llegamos a $v_x + [\Delta]v_x = v_x + a_x[\Delta]t$ y $v_y + [\Delta]v_y = v_y + a_y[\Delta]t$.

Mientras el proyectil se mueve sus coordenadas logicamente estan cambiando, la coordenada x cambia de la siguiente manera: $[\Delta]x = (v_x + [\Delta]v_x/2)[\Delta]t = v_x[\Delta]t + 1/2a_x([\Delta]t)^2$ en el eje y es exactamente la misma expresion. Entonces las coordenadas del proyectil para el final del intervalo son:

$$x + [\Delta]x = x + v_x[\Delta]t + 1/2a_x([\Delta]t)^2$$
 y $y + [\Delta]y = y + v_y[\Delta]t + 1/2a_y([\Delta]t)^2$

3. Código

El código que utilizamos para realizar el programa fue el siguiente:

!Con este programa podremos calcular la posicion de un proyectil en tiro parabolico, conciderando la resistencia del aire y comparalo con una situacion ideal.

```
module constantes
implicit none
real, parameter :: rad=(4.0*ATAN(1.0))/180 !Conversion de angulos
real, parameter :: pi=4.0*ATAN(1.0)
integer, parameter :: npts= 2000
!Densidad del aire al nivel del mar
REAL, PARAMETER :: densidad = 1.18
Real, parameter :: cfe = 0.47
end module constantes
program tiro_resistencia
use constantes
implicit none
real :: xi, yi, vi, theta
real :: xmaxsf, ymaxsf, timesf, xmaxcf, ymaxcf, timecf
real :: diferenciax, diferenciay
write (*,*), 'Deme las coordenadas iniciales de x & y en m'
read *, xi, yi
write (*,*), 'Deme la velocidad inicial del proyectil en m/s'
read *, vi
write (*,*), 'Deme el angulo inicial de tiro en grados'
read *, theta
call sin_friccion (xi,yi,vi,theta,xmaxsf,ymaxsf,timesf)
call con_friccion (xi,yi,vi,theta,xmaxcf,ymaxcf,timecf)
```

```
diferenciax = ((xmaxsf-xmaxcf)/xmaxcf) * 100.0
diferenciay = ((ymaxsf-ymaxcf)/ymaxcf) * 100.0
print *, "~~~~~~
print *, "||En condiciones ideales||"
print *, "Un tiro parabolico con:"
print *, "coordenadas iniciales x=",xi,"y=",yi
print *, "velocidad inicial", vi,"m/s"
print *, "y un angulo de", theta, "radianes"
print *, "durara en el aire un tiempo de:", timesf,"s"
print *, "alcanzara una h maxima de:", ymaxsf,"m"
print *, "tendra un alcanze maximo en el eje x de:", xmaxsf,"m"
print *, "------"
print *, "||Con resistencia del aire||"
print *, "Un tiro parabolico con:"
print *, "coordenadas iniciales x=",xi,"y=",yi
print *, "velocidad inicial", vi,"m/s"
print *, "y un angulo de", theta, "radianes"
print *, "durara en el aire un tiempo de:", timecf,"s"
print *, "alcanzara una h maxima de:", ymaxcf,"m"
print *, "tendra un alcanze maximo en el eje x de", xmaxcf,"m"
print *, "-----"
print *, "La diferencia porcentual en el eje x es:", diferenciax
print *, "La diferencia porcentual en el eje y es:", diferenciay
print *, "~~~~~~~
end program tiro_resistencia
subroutine sin_friccion (xi,yi,vi,theta,xmaxsf,ymaxsf,timesf)
use constantes
implicit none
real, dimension (1:npts) :: x,y,t
real :: xi, yi, vi, theta !Entran
real :: xmaxsf, ymaxsf, timesf
integer :: i
theta=theta*rad !Convirtiendo grados a radianes
xmaxsf = xi+((vi*vi*sin(2*theta))/(9.8))
ymaxsf = yi+(((vi*vi)*(sin(theta)*sin(theta)))/(19.6))
```

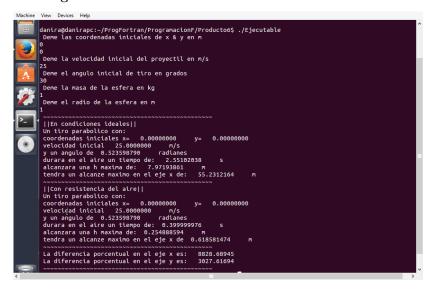
```
timesf = (2*vi*sin(theta))/(9.8)
!Registramos los datos calculados
open (1, file="sin_friccion.dat")
!Calculando la posicion para cada t(i)
do i=1, npts, 1
t(i)=float(i)*0.01
x(i) = xi + (vi*cos(theta)*t(i))
y(i) = yi + (vi*sin(theta)*t(i)) - (4.9*t(i)*t(i))
!Registrando resultados
write (1,1001) x(i), y(i)
1001 format (f11.5,f11.5)
if (y(i)<0) exit
end do
CLOSE (1)
end subroutine sin_friccion
subroutine con_friccion (xi,yi,vi,theta,xmaxcf,ymaxcf,timecf)
use constantes
implicit none
integer :: i
real, DIMENSION (0:npts) :: p,w,u,velp,velw,ap,aw
real :: xi, yi, vi, theta !Entrada
REAL :: xmaxcf, ymaxcf, timecf !Salida
REAL :: D, area, radio, masa !D representa una constate que depende del area,
!el coeficiente y la densidad
print *, "Deme la masa de la esfera en kg"
read *, masa
print *, "Deme el radio de la esfera en m"
read *, radio
area = pi*radio*radio
!Definiendo condiciones iniciales
p(0) = xi
w(0) = yi
```

```
velp(0) = vi*cos(theta)
velw(0) = vi*sin(theta)
D = (0.5*densidad*area*cfe)
ap(0) = -(D/masa)*velp(0)*velp(0)
aw(0) = 9.8-(D/masa)*velw(0)*velw(0)
u(0) = 0
!Abriendo archivo.dat
open (2, file="con_friccion.dat")
!Registrando valores iniciales
write(2,1001) p(0),w(0)
1001 format (f11.5,f11.5)
!Calculando posicion para cada t(i)
do i=0, npts, 1
u(i+1) = u(i) + 0.01
velp(i+1) = velp(i)+ap(i)*u(i+1)
velw(i+1) = velw(i)+aw(i)*u(i+1)
ap(i+1) = -(D/masa)*velp(i)*velp(i)
aw(i+1) = -9.8-(D/masa)*velp(i)*velp(i)
p(i+1) = p(i)+velp(i)*u(i+1)+(0.5*ap(i)*u(i+1)*u(i+1))
w(i+1) = w(i)+velw(i)*u(i+1)+(0.5*aw(i)*u(i+1)*u(i+1))
!Resgistrando valores
write (2,*) p(i+1), w(i+1)
if (w(i)<0) exit
end do
close (2)
xmaxcf = p(i)
ymaxcf = MAXVAL(w)
timecf = u(i)*10.0
end subroutine con_friccion
```

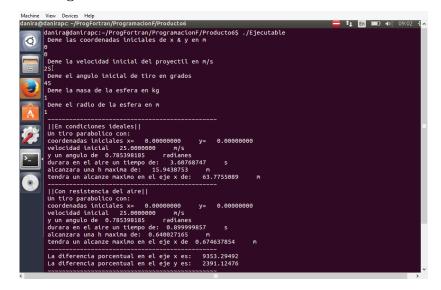
3.1. Resultados

Cabe denotar que en el código se cambia la salida estándar de los datos de posición a 2 archivos, llamados "sinfriccion.dat" y "confriccion.dat, los cuales utilizamos posteriormente para graficar las coordenadas con gnuplot.Una vez concluido el programa, lo compilamos, he aquí los resultados al ejecutarlo con los ángulos de 30, 60 y 45 grados.

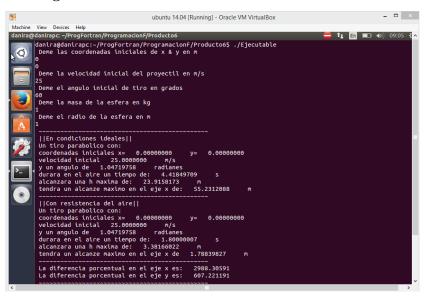
3.1.1. 30 grados



3.1.2. 45 grados



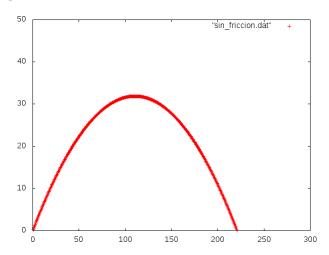
3.1.3. 60 grados



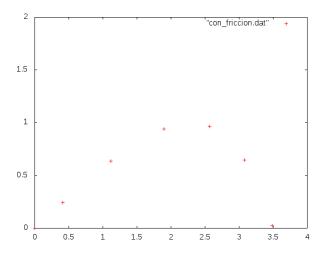
4. Graficando con Gnuplot

En esta parte de la práctica nos enfocamos en graficar la información que se capturo en los archivos, para eso utilizamos gnuplot. Obteniendo el siguiente resultado para cada ángulo de prueba;

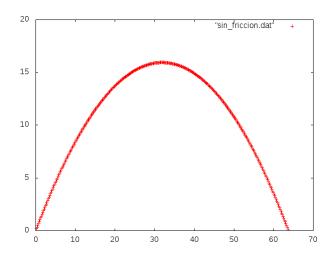
4.1. 30 grados sin fricción



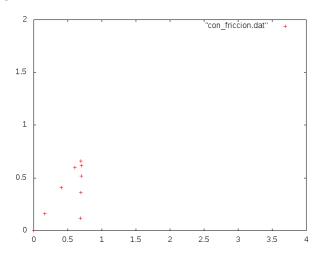
4.2. 30 grados con fricción



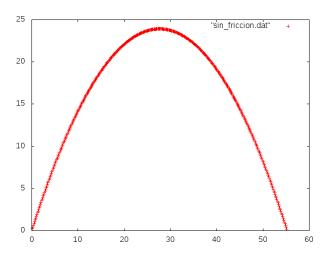
4.3. 45 grados sin fricción



4.4. 45 grados con fricción



4.5. 60 grados sin fricción



4.6. 60 grados con fricción

