## Mestrado em Modelagem e Otimização - RC/UFG

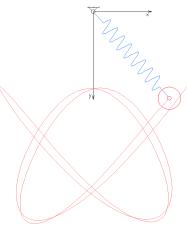
# **Modelagem Computacional**

Aulas 1-5 - Estudo de Caso

Prof. Thiago Alves de Queiroz

### Estudo de Caso

Considera-se a equação diferencial de Duffing
my" + ky + k<sub>1</sub>y<sup>3</sup> = F(t), que modela um sistema massa-mola não
amortecido periodicamente forçado, similar ao da figura abaixo.



### Estudo de Caso

- m(t) é a massa em função do tempo, sendo calculada numericamente como  $abs(\int_{0.5t}^{t} t^2 e^{-t} dt)$ ;
- k(t) é a rigidez em função do tempo da parte linear da mola, sendo calculada numericamente como a derivada de segunda ordem de  $-e^{-t}(t^2+2t+2)$ ;
- k<sub>1</sub>(t) é a rigidez em função do tempo da parte não linear da mola, sendo calculada como:
  - ▶ Determina-se numericamente as raízes  $x_0, x_1, x_2$  do polinômio  $P(x) = -4x^3 + 3x^2 + 25x + t = 0$ , que depende de t;
  - ▶ Define-se a função  $R(x_0) = t$ ,  $R(x_1) = t + 1$  e  $R(x_2) = t + 2$ , que depende de t, que deve ser aproximada pelo polinômio interpolador de Lagrange de grau 2, resultando em  $P_2(x)$ ;
  - Então,  $k_1(t) = P_2(0, 25t)$ .

### Estudo de Caso

- F(t) é uma força que age sobre o sistema, sendo calculada numericamente como  $\int_0^{\frac{\pi}{4}} \int_{sin(xt)}^{cos(xt)} (2y\sin(x) + \cos^2(x)) dy dx$ , que depende de t;
- Deseja-se estudar o comportamento do modelo de Duffing para 0 ≤ t ≤ 10, considerando a integração numérica pelo método de Runge-Kutta de 4ª Ordem;
- Assume-se as condições inicias são definidas como y(0) = 1 e y'(0) = 0.
- Plote os gráficos para y(t) e y'(t) no intervalo de tempo dado. Considere um estudo sobre h = 0,01, h = 0,05 e h = 0,1.