

Título: Cálculo de fuerzas internas en cables de sustentación vertical del puente colgante Golden Gate

Tema del proyecto: **Modelo matemático para el cálculo de fuerzas internas en cables de sustentación vertical en puentes colgantes**

Integrantes:

- Integrante 1: **Jordán O'Connor, Joaquín Francisco - 202110176 - participación 100%**
- Integrante 2: **Chachi Rodriguez, José Rafael - 202110069 - participación 100%**
- Integrante 3: **Cernades Ames, Renato Aurelio - 202110068 - participación 100%**
- Integrante 4: **Zúñiga Nole, Gilmar Gerard - 202020180 - participación 100%**
- Integrante 5:

Datos adicionales:

- Semestre: 2022-2
- Nombre del curso: Métodos Numéricos
- Docente: Molina Carabaño, Brigida Coromoto
- Sección: 3
- Número de grupo: 1

Resumen

(Opcional)

Índice de contenido

Tabla de Contenidos

Título: Cálculo de fuerzas internas en cables de sustentación vertical del puente colgante Golden Gate.....	1
Resumen.....	1
Índice de contenido.....	1
Introducción.....	2
Tema del proyecto	2
Identificación del problema.....	3
Objetivos	3
Objetivo general	3
Objetivos específicos.....	3
Justificación.....	3
Marco teórico	3
Antecedentes.....	3
Conceptos clave	5
Método de la bisección.....	5
Método de Newton-Raphson.....	6
Método del Punto Fijo.....	7
Metodología	8

Modelo matemáticos.....	8
Métodos de resolución:.....	8
Interpolación de funciones:.....	8
Ecuaciones no lineales:.....	8
Método cerrado	8
Método abierto.....	8
Datos.....	8
Desarrollo.....	10
Resultados.....	10
Objetivo 1.....	10
Objetivo 2.....	11
Método de la Bisección.....	12
Método de Newton-Raphson.....	12
Método del Punto Fijo.....	13
Objetivo 3.....	14
Objetivo 4.....	14
Discusión.....	14
Conclusiones.....	14
Bibliografía	14
Anexos.....	14
Anexo 1: Datos estructurales del puente Golden Gate (Abdel-Ghaffar & Scanlan, 1985).....	14
Funciones Matlab.....	15

Introducción

Tema del proyecto

Los puentes colgantes han obtenido una gran reputación por su aspecto estético. Sin embargo, están en constante expansión, lo que lleva a la optimización del uso de materiales para reducir los costos finales del proyecto. Para este estudio se requiere mayor precisión en las técnicas analíticas para lograr una comprensión plena; al calcular las fuerzas internas de los cables verticales. Es una estructura que puede extenderse más de un kilómetro y que suele usarse para conectar dos puntos separados por agua, por ejemplo, el Golden Gate es un puente colgante ubicado en California, Estados Unidos. Tiene 6 caminos que cruzan el Canal Golden Gate y conectan la península de San Francisco a Marin. Su diseño es complejo, pues requiere la correcta distribución de la carga sobre los cables y los anclajes que los soportan (Zhang et al., 2018).



Los puentes colgantes resisten diversas fuerzas: el peso del tráfico rodado y su propio peso. En la historia de estas construcciones se han producido derrumbamientos, debido a que el diseño no cumplía con las técnicas necesarias, como ejemplo, el puente Tacoma Narrows. Por ende, diseñar un puente colgante se deben tener en cuenta no solo el peso del puente y el tráfico rodado, sino todos los fenómenos atmosféricos que lo pueden afectar (movimiento sísmico, vientos y huracanes). Asimismo, la longitud del puente colgante se calcula en función de la distancia entre las dos torres que lo sostienen (Cáceres et al., 2021).

Hoy en día, la mayoría de los puentes colgantes están hechos de acero porque es un material resistente. Además de ello, se suelen utilizar sistemas de amortiguación para evitar posibles movimientos laterales. En este proyecto abordaremos la eficiencia de los métodos numéricos para el análisis estructural de las fuerzas internas mediante el uso de la ecuación de la catenaria.

Identificación del problema

Las tensiones en los cables de sustentación vertical de un puente colgante no están uniformemente distribuidas en el estado final del puente, por lo que estas tensiones no son iguales a la carga muerta de la sección del puente entre dos cables adyacentes (Zhang et al., 2018).

Por lo tanto, se requieren de otros métodos para lograr un cálculo correcto de la tensión de los cables de sustentación vertical.

Objetivos

Objetivo general

Determinar el valor de la tensión en los cables de sustentación vertical del área principal del puente Golden Gate.

Objetivos específicos

1. Modelar el cable principal del puente Golden Gate como una serie de segmentos catenarios unidos.
2. Calcular los parámetros de la ecuación catenaria mediante una aproximación parabólica.
3. Hallar la tensión en los cables de sustentación vertical del área principal del puente.
4. Comparar el valor hallado con lo propuesto por la literatura.

Justificación

Actualmente, existe un gran interés en los puentes colgantes para la construcción de puentes largos, dado que optimizan la utilización de materiales sin sacrificar la integridad de la estructura (Zhang et al., 2017).

Por lo tanto, es necesario tener una medida precisa del valor de la tensión en los cables de sustentación vertical de los puentes colgantes, pues es un factor crítico para el equilibrio general de la estructura.

Marco teórico

Antecedentes

An iterative calculation method for hanger tensions and the cable shape of a suspension bridge based on the catenary theory and finite element method (Zhang et al., 2018): A continuación se presenta el modelo matemático a utilizar. Este fue propuesto por Zhang et al. (2018).

Bajo la acción de las fuerzas concentradas/de bulto transferidas a través de las suspensiones, el cable en el estado final del puente está formado por muchos segmentos de catenaria colgados entre las suspensiones adyacentes. Cada segmento de cable y cada péndulo deben cumplir los siguientes requisitos subyacentes:

1. Los materiales trabajan en su rango elástico (es decir, por debajo de su nivel de tensión de fluencia), y sus dependencias de tensión-deformación siguen la ley de Hooke.

2. Se asumen las condiciones de deformación a pequeña escala, lo que implica que la deformación del cable es lo suficientemente pequeña como para no tener en cuenta la contracción transversal del cable.

3. El cable es idealmente flexible, lo que excluye la generación de tensiones de flexión en él.

La rigidez a la flexión del cable principal se desprecia por las siguientes dos razones (Zhang et al., 2018):

1. Durante todo el proceso de construcción de un puente colgante, la rigidez a la flexión del cable principal es insignificante, al igual que el efecto de sujeción de una abrazadera sobre el cable principal.
2. En los puentes colgantes de gran longitud, las abrazaderas ocupan un bajo
3. porcentaje de la longitud total del cable principal en el vano central, alrededor del 6%.

En primer lugar, hay que realizar la búsqueda en el vano principal la forma que tiene el cable. Como podemos observar en la figura 1, se establecen varios sistemas de coordenadas, con su origen en el punto tangente izquierdo, O_0 , y los puntos de suspensión, $O_1 - O_n$, a lo largo del cable, el eje x positivo apuntando hacia la derecha, y el eje y positivo apuntando hacia abajo. La forma de un segmento de cable arbitrario se deriva de la siguiente ecuación de catenaria: $y = c * \cosh\left(\frac{x}{c} + ai\right) + bi \dots (1)$, donde $c = -\frac{H}{q}$, siendo q el peso del cable por unidad de longitud (kN/m) y H la componente horizontal de la tensión del cable en el estado de puente terminado (kN); a_i y b_i son parámetros de la ecuación catenaria. A partir de la condición de frontera $y(0) = c * \cosh a_i + b_i = 0$, se obtiene $b_i = -c * \cosh a_i$. Sustituyendo este término en la ecuación (1), puede reducirse a la siguiente forma: $y = c \left[\cosh\left(\frac{x}{c} + a_i\right) - \cosh a_i \right] \dots (2)$.

En un punto de suspensión arbitrario del cable principal, la fuerza de tracción axial puede descomponerse en una componente vertical y otra horizontal, como podemos observar en la figura 3 (Zhang et al., 2018). A partir de la condición de equilibrio de fuerzas en la dirección vertical, podemos obtener: $H \tan \varphi_i = H \tan \varphi_{i+1} + P_i \dots (3)$.

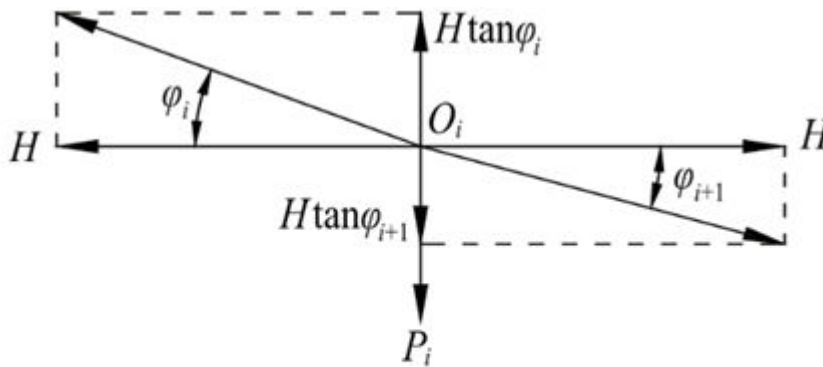


Figure 3. The equilibrium between forces at a suspension point.

Donde li es la longitud de la proyección ortogonal de un segmento arbitrario de catenaria en el plano horizontal, como podemos observar en la figura 1, P_i es la fuerza de tracción de la suspensión y φ_i y φ_{i+1} son los ángulos de inclinación para los segmentos de cable a la derecha y a la izquierda

del de suspensión, O_i , respectivamente. Al sustituir $\tan(\varphi_i) = \sinh\left(\frac{l_i}{c} + a_i\right)$ y $\tan(\varphi_{i+1}) = \sinh(a_{i+1})$ en la ecuación 3, obtenemos: $H \sinh\left(\frac{l_i}{c} + a_i\right) = H \sinh(a_{i+1}) + P_i \dots (4)$. Reordenando los términos, obtenemos $P_i = H \left(\sinh\left(\frac{l_i}{c} + a_i\right) - \sinh(a_{i+1}) \right) \dots (5)$.

Conceptos clave

(Relevantes para el entendimiento del problema)

Los métodos iterativos para ecuaciones no lineales: El estudio de los métodos iterativos para ecuaciones no lineal es de gran importancia ya que son nuestra única herramienta para resolver estos tipos de problemas, además, necesitamos que estos métodos sean lo más precisos y rápidos posibles, dada la alta complejidad de los problemas en el mundo real. A continuación se explican los métodos para hallar las raíces de ecuaciones no lineales y sus criterios de convergencia para, posteriormente, comparar los resultados hallados en este proyecto con la literatura.

Método de la bisección

El método de la bisección busca hallar las raíces de una función $f(x)$ en base a un intervalo. Este es un método cerrado ya que siempre podemos encontrar una raíz siempre cuando la función sea continua. Este método consiste en ir partiendo un intervalo a la mitad siguiendo las reglas que mostraremos a continuación.

Este método se desarrolla de la siguiente forma:

Dado un intervalo $[a, b]$ y una función $f(x)$.

1. Verificar si existe un cambio de signo en la función f en el intervalo $[a, b]$. Para esto evaluamos $f(a) \cdot f(b) < 0$. Si dicha condición es verdadera, continuamos, caso contrario, no existe raíz en nuestro intervalo $[a, b]$.
2. Se toma un punto medio c del intervalo, es decir, $c = \frac{a+b}{2}$ y se evalúa $f(a) \cdot f(c) > 0$. Si es verdad, se reemplaza a por c y volvemos al paso 1. Caso contrario, se evalúa $f(c) \cdot f(b) > 0$ y si es cierto se reemplaza b por c y volvemos al paso 1.

Todo este procedimiento se repetirá según el número de iteraciones que el matemático considere o según una tolerancia dada por la siguiente ecuación:

$$n \geq \frac{\ln\left(\frac{b-a}{2 \cdot Tol}\right)}{\ln 2}, \text{ donde } n \text{ es el menor valor entero que cumpla dicha desigualdad.}$$

Demostración

Este método funciona ya que partimos de un intervalo $[a, b]$ donde $f(a) \cdot f(b) < 0$; gracias al requisito de $f(x)$ de ser una función continua, podemos asegurar que al haber un cambio de signo en la función para dicho

intervalo, en algún punto este se intersecta con el eje x, por consecuente, encontraremos una raíz en dicho intervalo.

(Chapra & Canale, 1999)

Método de Newton-Raphson

El método de Newton-Raphson es un método iterativo que busca hallar las raíces de una función cualquiera a partir de un iterador inicial. Por lo general, es un método que converge rápidamente, sin embargo, es un método abierto por lo que no encierra necesariamente a la raíz y en algunos casos pueden diverger.

El método se desarrolla de la siguiente forma:

Dado un iterador inicial x_o y una función $f(x)$. Se calcula la siguiente aproximación a de la raíz como

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f(x_i)}{f'(x_i)} \text{ y luego se vuelve a iterar siendo } x_i = x_{i+1}.$$

Deducción

Deduciremos la fórmula del método a partir de la serie de Taylor.

Por la serie de Taylor podemos representar una función como:

$$f(x_{i+1}) = f(x_i) + f'(x_i)(x_{i+1} - x_i) + \frac{f''(\xi)(x_{i+1} - x_i)^2}{2!}, \text{ donde } \xi \in [x_i, x_{i+1}] \text{ (Ecuación 1)}$$

Y truncando la serie hasta el 2do término tenemos:

$$f(x_{i+1}) = f(x_i) + f'(x_i)(x_{i+1} - x_i) \text{ (Ecuación 2)}$$

Para hallar las raíces, la intersección con el eje x debe ser cero. Por lo que tenemos:

$$0 = f(x_i) + f'(x_i)(x_{i+1} - x_i) \text{ (Ecuación 3)}$$

Y despejando x_{i+1} nos queda:

$$-f'(x_i)(x_{i+1}) = f(x_i) - f'(x_i)(x_i)$$

$$x_{i+1} = \frac{f(x_i) - f'(x_i)(x_i)}{-f'(x_i)}$$

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f(x_i)}{f'(x_i)} \text{ (Ecuación 4)}$$

Así deducimos la fórmula de Newton-Raphson. De la misma forma podemos deducir el error del método reemplazando $x_{i+1} = x_r$, donde suponemos que x_r es el valor real de la raíz, en la ecuación 1 y sustituyendo $f(x_r) = 0$ nos queda:

$$0 = f(x_i) + f'(x_i)(x_r - x_i) + \frac{f''(\xi)(x_r - x_i)^2}{2!} \text{ (Ecuación 5)}$$

Se restando a la ecuación 5 con la 3 obtenemos que el error es:

$$0 = f'(x_i)(x_r - x_{i+1}) + \frac{f''(\xi)(x_r - x_i)^2}{2!} \text{ (Ecuación 6)}$$

Note que el error es la diferencia entre x_{i+1} y el valor x_r . Entonces la Ecuación 6 se puede expresar como:

$$0 = f'(x_i)E_{i+1} + \frac{f''(\xi)E_i^2}{2!}, \text{ siendo } E = x_r - x_{i+1}. \text{ (Ecuación 7)}$$

Suponiendo hay convergencia, x_i y ξ deben acercarse a la raíz de la función, entonces la ecuación 7 se puede expresar como:

$$E_{i+1} = -\frac{f''(x_r)E_i^2}{2f'(x_r)}$$

Y está ecuación nos dice que el error E_{i+1} está en proporción cuadrática al error anterior E_i . Lo que significa que este método tienen una convergencia cuadrática, por lo que cada iteración duplicara el número de cifras significativas.

Convergencia

No existe realmente un criterio general de convergencia para este método, ya que existen funciones que ningún iterador inicial les es útil; por lo que se dice que el criterio de convergencia depende de la naturaleza de la función y la calidad del iterador inicial.

(Chapra & Canale, 1999)

Método del Punto Fijo

Este método se basa, como su nombre lo dice, en iterar sobre un punto fijo x , el cual se obtiene al despejar x de una función $f(x)$. Este es un método abierto, lo que quiere que no encerramos la raíz en todo momento, de tal forma que en ciertos casos el método puede diverger.

Desarrollo del método

Sea la función $f(x)$ despejamos x y tendríamos $x = g(x)$. Luego nuestra aproximación está dada por $x_{i+1} = g(x_i)$ y repetimos el proceso hasta cumplir un cierto número de iteración o una tolerancia dada.

El error en este caso está dado por $\epsilon_a = \left| \frac{x_{i+1} - x_i}{x_{i+1}} \right|$

Convergencia y análisis

Este método requiere de ciertos criterios para converger. Dado $a, b \in \mathbb{R}$ talque $a < b$ y $g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ una función continua en $[a, b]$ y derivable en $]a, b[$.

$$1. |g'(x)| < 1, \forall x \in]a, b[$$

$$2. \forall x \in [a, b], g(x) \in [a, b]$$

Entonces existe un único punto tal que $g(p) = p$. Entonces al construir una sucesión de la forma $x_{k+1} = g(x_k)$, esta converge al punto fijo p de la función.

(Chapra & Canales, 1999)

Metodología

Modelo matemáticos

Para los propósitos de este estudio, se utilizarán las siguientes ecuaciones.

Métodos de resolución:

Interpolación de funciones:

- Interpolación polinomial: Se utilizará para aproximar las catenarias sucesivas como un polinomio de grado 2 (parábola).

$$y(l_i) = -\frac{H}{w} \left[\cosh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) - \cosh(a_i) \right]$$

$$P_i = H \left[\sinh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) - \sinh(a_{i+1}) \right]$$

Ecuaciones no lineales:

Método cerrado

- Método de la bisección: Se utilizará para hallar los coeficientes y que nos permitirán calcular.

Método abierto

- Método de Newton: Se utilizará para hallar otra aproximación de los coeficientes y que nos permitirán calcular.

Datos

- Zona de estudio:

El puente Golden Gate está ubicado en la bahía de San Francisco, California, Estados Unidos. En la bahía se encuentran los ríos Sacramento, San Joaquin, Petaluma, Napa y Guadalupe, además parte del Océano Pacífico.

- Periodo de estudio: periodo histórico (1940-1982) y periodo futuro (2000-2023):

Luego del colapso del puente de Tacoma Narrows en el año 1940, la Encuesta geodésica nacional de EE.UU. decidió mandar un equipo de investigación a nivel nacional para calcular los movimientos verticales de todos los puentes colgantes. Es a mediados del año 1982 que se logró realizar un estudio al puente Golden Gate que estableció seguridad a las vibraciones que este mismo posee. Actualmente, la investigación realizada nos entrega una tabla de datos en donde nos muestran las propiedades estructurales del puente. En un futuro se espera realizar simulaciones para determinar el comportamiento del puente en posibles casos sísmicos u otros similares.

- Variables de estudio:

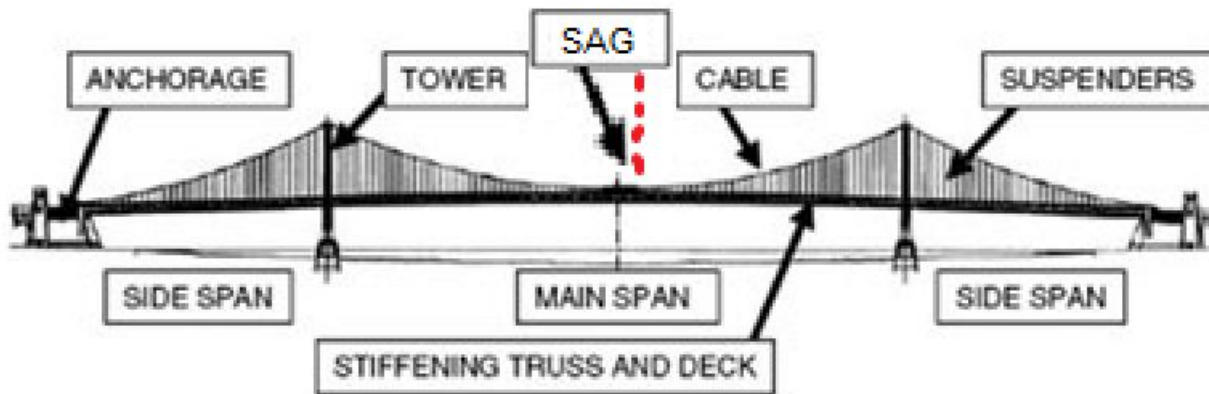
Para establecer el dinamismo del puente se decidió analizar principalmente el comportamiento de los cables que lo sostienen. Para ello se utilizó las fuerzas horizontales, pesos, longitud y las distancias entre los distintos cables verticales. Utilizamos la longitud en metros y la fuerza en Newtons.

- Recopilación/obtención de datos:

Los datos obtenidos es sobre un estudio de las vibración que posee el puente colgante Golden Bridge de un equipo de investigación de la Sociedad Estadounidense de Ingenieros Civiles, sus siglas en inglés como ASCE.

- Tabla de datos:

Datos	Medidas
Longitud entre el tramo principal (Main span)	4200 feet
Máxima flexión de un cable	472.2 feet
Peso de un cable por pies	3.34 kips/ft
Componente de la fuerza horizontal de cada cable	53467 kips
Espacio del colgador (Sag)	50 feet
Número de nodos en el cable principal	250



La tabla de datos nos enseñan otras medidas que fueron utilizadas en el estudio de la NGS. Por el otro lado, las unidades que emplearon son *feet (ft)*, *inches (in)* y *kips*.

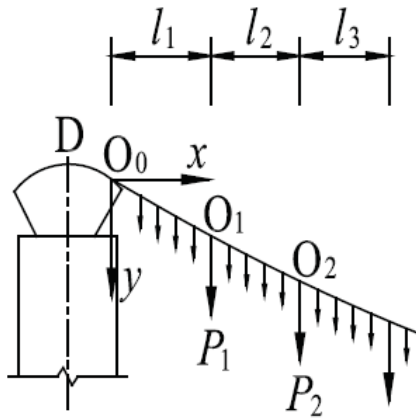
```
format long
% Número de nodos en el cable principal
N = 250
% Separación horizontal de los cables verticales (ft)
li = 50
% Maxima distancia entre el punto más bajo y más alto del cable principal
MAX_CABLE_SAG = 472.2
% Longitud del cable principal
LENGTH_MAIN_SPAN = 4200
% Fuerza horizontal de cada cable (kips)
H = 53467
% Peso de cable por unidad de longitud (kips/ft)
W = 3.34
```

Desarrollo

Resultados

Objetivo 1

Para cumplir con el objetivo 1 de modelar el cable principal del puente Golden Gate como una serie de segmentos catenarios unidos, necesitamos utilizar los resultados del objetivo 2 de calcular los parámetros de la ecuación catenaria mediante una aproximación parabólica. A continuación se realiza dicha aproximación, utilizando los datos para el cable principal. El sistema de coordenadas está posicionado según la siguiente figura:



```
x = [0 LENGTH_MAIN_SPAN/2 LENGTH_MAIN_SPAN];
y = [0 MAX_CABLE_SAG 0];
p2 = polyfit(x, y, 2)
```

Graficamos la aproximación obtenida. Note que el sistema de coordenadas planteado tiene la coordenada y hacia abajo.

```
xx = linspace(x(1), x(end));
plot(xx, polyval(p2, xx), "r")
title("Aproximación parabólica del cable principal del puente Golden Gate")
xlabel("x (ft)")
ylabel("y (ft)")
grid on
```

Con estos datos, ya podemos estimar la diferencia de altura entre los nodos O_0 y O_1 de la siguiente manera.

```
y11 = abs(polyval(p2, 0) - polyval(p2, li));
```

A su vez, también hallaremos la diferencia de altura entre los nodos O_1 y O_2 .

```
y12 = abs(polyval(p2, li) - polyval(p2, 2*li));
```

Con esta información, ya podemos utilizar la ecuación que modela el cable como una serie de segmentos catenarios unidos. Estimaremos sus parámetros, pues estos serán necesarios para cumplir nuestro tercer objetivo.

Objetivo 2

Hallaremos los parámetros del primer segmento catenario, que nos permitirán hallar posteriormente el valor de la tensión del cable de sustentación vertical unido al punto de suspensión O_1 . Los problemas a resolver para hallar dichos parámetros son un conjunto de ecuaciones no lineales. Para resolverlas, utilizaremos los tres métodos planteados en el modelamiento matemático: Método de la Bisección, Método de Newton-Raphson y Método del Punto Fijo.

Primero, planteamos las ecuaciones no lineales a resolver, que corresponden a la ecuación de los segmentos catenarios entre O_0 y O_1 y O_1 y O_2 .

```
f1 = @(x)(-(H/W)*(cosh(-(W/H)*l1+x)-cosh(x))-y11);  
f2 = @(x)(-(H/W)*(cosh(-(W/H)*l1+x)-cosh(x))-y12);
```

Planteadas las ecuaciones en forma de funciones, se procede con su resolución mediante los tres métodos.

Método de la Bisección

Al ser un método cerrado, primero tenemos que encontrar el intervalo en el que se encuentra nuestra raíz. Como primera aproximación para el intervalo, se prueba $[0.3, 0.6]$, pues en el trabajo de Cáceres et al. (2021) se encontró los valores en este rango. Graficaremos las funciones en este intervalo y verificaremos nuestra suposición.

```
a = 0.3;  
b = 0.6;  
xx = linspace(a, b);  
yy = f1(xx);  
yy2 = f2(xx);  
plot(xx, yy, 'g', xx, yy2, 'm', xx, zeros(length(xx)), 'k')  
xlabel("a")  
ylabel("f")  
title("Raíces de f1 y f2")  
legend("f1", "f2", "y=0")  
grid on  
hold off
```

Como se observa, podemos encontrar las raíces de ambas ecuaciones en el intervalo $[0.4, 0.45]$.

```
a = 0.4; b = 0.45;
```

Con esta información, se calculan los valores de a_1 y a_2 . Se utilizarán 30 iteraciones, o una tolerancia de 10^{-8} , lo que ocurra antes y considerando que los cálculos son computacionalmente poco complejos.

```
tol = 1e-8; maxiter = 30;
```

Aproximación de a_1

```
[a1, R1Biseccion] = biseccion(f1, a, b, tol, maxiter)
```

Aproximación de a_2

```
[a2, R2Biseccion] = biseccion(f2, a, b, tol, maxiter)
```

Método de Newton-Raphson

Haremos el mismo cálculo utilizando el método de Newton-Raphson con un valor inicial de 0.4, pues ya sabemos que la solución está próxima a este valor. Se utilizará la misma tolerancia y número de iteraciones que para el Método de la Bisección.

```
x0 = 0.4;
```

Aproximación de a_1

```
[a1, R1NewtonRaphson] = newtonraphson(f1, x0, tol, maxiter)
```

Aproximación de a_2

```
[a2, R1NewtonRaphson] = newtonraphson(f2, x0, tol, maxiter)
```

Método del Punto Fijo

Para la aplicación de este método iterativo, se considerara el siguiente despeje:

$$y(l_i) = -\frac{H}{w} \left[\cosh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) - \cosh(a_i) \right]$$

$$-\frac{w}{H} * y(l_i) = \cosh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) - \cosh(a_i)$$

$$\cosh(a_i) = \cosh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) + \frac{w}{H} * y(l_i)$$

$$a_i = \cosh^{-1}\left(\cosh\left(-\frac{w}{H} * l_i + a_i\right) + \frac{w}{H} * y(l_i)\right)$$

Donde $x = a_i$ para las funciones planteadas a continuación.

```
g1 = @(x) (acosh(cosh((-W/H)*li+x)+(W/H)*y11));  
g2 = @(x) (acosh(cosh((-W/H)*li+x)+(W/H)*y12));
```

Primero, evaluaremos su convergencia. El intervalo escogido será el mismo que se utilizó para el Método de la Bisección.

```
convergencia_pfijo(g1, a, b)
```

Analizando las gráficas, se determina que el método es convergente, pues $g([a, b]) \subseteq [a, b]$ y

$$|g'(x)| < 1, \forall x \in [a, b].$$

Por lo tanto, aplicamos el método a ambas ecuaciones, utilizando el mismo valor inicial que se utilizó para el Método de Newton Raphson.

En este caso, se utilizará un valor mayor para maxiter, pues puede que el método tarde en converger.

```
maxiter = 500;
```

Aproximación de a_1

```
[a1, R1PFijo] = pfijo(g1, x0, tol, maxiter)
```

Aproximación de a_2

```
[a2, R2PFijo] = pfijo(g2, x0, tol, maxiter)
```

Objetivo 3

A continuación, hallaremos las tensiones en cada cable de sustentación vertical para cumplir con el objetivo de hallar la tensión en los cables de sustentación vertical del área principal del puente.

Note que según los datos de Abdel-Ghaffa & Scanlan (1985), P_i es constante para todos los nodos O_i . Por lo tanto, basta con hallar P_1 para hallar P_i . Con los parámetros de la ecuación de la catenaria a_1 y a_2 podemos hallar P_1 .

Aproximación de P_i

$$P = H * (\sinh((-W/H) * \theta + a_1) - \sinh(a_2))$$

Objetivo 4

Finalmente, para cumplir el objetivo de comparar el valor hallado con lo propuesto por la literatura,

Discusión

Conclusiones

El análisis del comportamiento de los puentes colgantes es muy exhaustivo; sin embargo, es de mucha importancia para evitar accidentes como derrumbamientos y no llegar a prevenirlos. Existen demasiados factores que hay que considerar al realizar un estudio de estos por lo que emplear un método numérico efectivo es necesario para la precisión y exactitud de los resultados. En el presente proyecto se determinó que... .

En un contexto cercano a la realidad, al actual estudio faltó considerar otras anomalías como lo son desastres naturales, durabilidad de los materiales empleados en la construcción del puente y fuerza ejercida por la circulación en el puente.

Bibliografía

(Cite aquí cada referencia consultada para el desarrollo del proyecto, en formato APA.)

1. Abdel-Ghaffar, A. M., & Scanlan, R. H. (1985). Ambient vibration studies of golden gate bridge: I. Suspended structure. *Journal of Engineering Mechanics*, 111(4), 463-482.
2. Cao, H., Zhou, Y. L., Chen, Z., & Abdel Wahab, M. (2017). Form-finding analysis of suspension bridges using an explicit iterative approach. *Structural Engineering and Mechanics*, 62(1), 85-95.
3. Cáceres, J., De Rojas, G., Huamaní, R., Torres, J., & Zuloeta, L. (2021). Ecuación de la catenaria para calcular las fuerzas internas de los cables verticales de un puente colgante.
4. Zhang, W. M., Li, T., Shi, L. Y., Liu, Z., & Qian, K. R. (2018). An iterative calculation method for hanger tensions and the cable shape of a suspension bridge based on the catenary theory and finite element method. *Advances in Structural Engineering*, 22(7), 1566-1578.

Anexos

Anexo 1: Datos estructurales del puente Golden Gate (Abdel-Ghaffar & Scanlan, 1985)

TABLE 1.—Structural Properties of Golden Gate Bridge

Structural property (1)	Quantity (2)
SUSPENDED STRUCTURE (STIFFENING TRUSS)	
Length of suspended structure	6,450 ft
Total length of bridge including approach structure	8,981 ft
Length of main span	4,200 ft
Length of each side span	1,125 ft
Width of bridge	90 ft
Width of roadway between curbs	60 ft
Clearance above mean higher high water	220 ft
Depth of truss (for all spans)	25 ft
Moment of inertia for one truss (center span)	300.2 ft ⁴
Moment of inertia for one truss (side span)	194.7 ft ⁴
Axial area for one truss (center span)	1.92 ft ²
Axial area for one truss (side span)	1.24 ft ²
Equivalent shear area (for all spans)	0.179 ft ²
Width of wind truss	90 ft
Moment of inertia of wind truss	7,639 ft ⁴
Total dead load (center span)	22.90 kips/ft
Total dead load (side span)	23.10 kips/ft
Design live load per lineal foot of bridge	4 kips/ft
Wind load on floor and vehicles	1.13 kips/ft
Maximum transverse deflection (center span)	27.7 ft
Maximum downward deflection (center span)	10.8 ft
Maximum upward deflection (center span)	5.8 ft
Young's modulus of elasticity	29,000 kips/in. ²
Yield strength	45 kips/in. ²
Ultimate strength	60 kips/in. ²
Torsional rigidity of roadway near towers (present condition)	425.86 ft ⁴
Torsional rigidity of roadway near center (present condition)	332.22 ft ⁴
Torsional rigidity before addition of bottom bracing	7.5 ft ⁴
Area of one diagonal of lateral bracing	0.09194 ft ²
CABLES AND SUSPENDERS	
Width C.C. cables	90 ft
Diameter of cables over wrapping	36.375 in.
Length of one cable	7,650 ft
Maximum cable sag	472.2 ft
Number of wires in each cable	27,572
Number of strands in each cable	61
Size of wire (No. 6) diameter	0.196 in.
Weight of one cable per horizontal foot	3.34 kips/ft
Weight of cables, suspenders and accessories	24,500 tons
Net area of one cable	5.777 ft ²
Diameter of one suspender rope	2.688 in.
Net area of each suspender (4 ropes)	0.1576 ft ²
Young's modulus of elasticity	29,000 kips/in. ²
Yield strength (cables and suspenders)	160 kips/in. ²
Ultimate strength (cables and suspenders)	220 kips/in. ²
Horizontal component of force in each cable	53,467 kips
Force in each suspender (center span)	572.5 kips
Force in each suspender (side span)	577.5 kips
Hanger spacing	50 ft

Note: 1 ft = 0.305 m; 1 lb = 4.45 N.

Funciones Matlab

(Opcional, coloque aquí las funciones que usa en el desarrollo del proyecto.)

```
function [R, z]=biseccion(f, a, b, tol, maxiter)
    if f(a) * f(b) > 0
        z = [];
        fprintf("No se puede asegurar que existe una raíz en este intervalo.");
```

```

        return;
    end
    c = (a + b) / 2;
    error = (b - a) / 2;
    n = 0;
    z = [n a b c f(a) f(b) f(c) error];
    while error > tol && n < maxiter
        n = n + 1;
        if f(a) * f(c) <= 0
            b = c;
        else
            a = c;
        end
        c = (a + b) / 2;
        error = (b - a) / 2;
        z = [z; n a b c f(a) f(b) f(c) error];
    end
    z = array2table(z, 'VariableNames', {'Iteration', 'a', 'b', 'c', 'f(a)', 'f(b)', 'f(c)', 'Error'});
    R = z.c(end);
end

function [R,z]=newtonraphson(f, x0, tol, maxiter)
    syms x;
    df = diff(f(x));
    f_prim = inline(subs(df), 'x');
    n = 0;
    error = 1;
    z = [n x0 error];
    while error > tol && n < maxiter
        n = n + 1;
        x1 = x0 - (f(x0) / f_prim(x0));
        z = [z; n x1 error];
        error = abs(x1 - x0) / abs(x1);
        x0 = x1;
    end
    z = array2table(z, 'VariableNames', {'Iteration', 'x*', 'Er'});
    R = z.("x*")(end);
end

function [R,z]=pfijo(g, x0, tol, maxiter)
    k = 0;
    error = 1;
    z = [k x0 error];
    while k < maxiter && error > tol
        k = k + 1;
        x1 = g(x0);
        z = [z; k x1 error];
        error = abs(x1 - x0) / abs(x1);
        x0 = x1;
    end
    z = array2table(z, 'VariableNames', {'Iteration', 'x*', 'Er'});
    R = z.("x*")(end);
end

function convergencia_pfijo(g, a, b)
    % se asume continua en [a,b] y derivable en (a,b)

```



```

% g([a,b]) C [a,b]
figure(1)
grid on;
hold off;
xs = linspace(a, b, 100);
plot(xs, g(xs), 'r', [a b], [g(a) g(b)], '*k');
hold on;
y1 = @(x) (a .* x.^0);
y2 = @(x) (b .* x.^0);
plot(xs, y1(xs), 'b');
plot(xs, y2(xs), 'b');
title("g(x) en [a,b]");
xlabel("x");
ylabel("y");
legend("g(x)", "g(a) y g(b)", "y=a", "y=b");

% |g'(x)| < 1 para x in [a,b]
figure(2)
grid on;
hold on;
syms x;
g_diff = diff(g(x));
g_diff_fun = inline(subs(g_diff), 'x');
plot(xs, abs(g_diff_fun(xs)), 'g');
y3 = @(x) (1 .* x.^0);
plot(xs, y3(xs), 'm');
legend("|g'(x)|", "y=1");
xlabel("x");
ylabel("y");
title("|g'(x)| en [a,b]");
end

```