FI3104 Mtodos Nmericos para la Ciencia e Ingenieria Tarea 2

Camila Sandivari

Profesor: Valentino Gonzalez Profesor Auxiliar: Felipe Pesce (Dated: 1 de octubre de 2015)

El presente reporte busca explicar los m
todos nmericos utilizados, y los fundamentos de su uso, para encontrar el comportamiento y evoluci
n de un sistema formado por una masa que rebota sobre un suelo que oscila sinuso
idalmente con amplitud A y frecuencia w. Adems se revisa si la resolucin es robusta en el sentido de que variando parmetros del sistema siga caracterizando el movimiento.

Procedimiento

Parte 1 Primero se caracteriza el movimiento de las componentes del sistema (masa, suelo) segn las ecuaciones (1) para el la posicin y velocidad vertical del suelo y (2) para la posicin y velocidad vertical de la masa

$$y1 = Asin(w(t + fase))v1 = Awcos(w(t + fase))$$
(1)

$$y2 = -(0.5gt^2) + y0 + v0tv2 = v0 - gt$$
 (2)

Se establece la resta de ambas como una funcin (ïnterc-sect") que define su interseccin y se encuentra el valor del tiempo en que esta funcin ser 0, usando el mtodo numrico de bisect que recibe esta funcin interseccin y dos valores referenciales como lmites para buscar dentro de ellos, en el eje x, el valor para el cul esta funcin es un 0. Estos valores referenciales se encuentran al evaluar el valor mximo de la curva (funcin "tmax") y el valor mnimo en que ya se cruz, osea es menos que la amplitud de la oscilacin (funcin "tt"), y encontrar los tiempos en que esto sucede para buscar entre ambos instantes.

Luego se establece una funcin (.enesimo") para calcular un cero a partir de las condiciones iniciales y a partir de este determinar las nuevas condiciones iniciales para un nuevo problema de las mismas caractersticas, para esto se entiende que siendo $y_n y v_n$ las condiciones nuevas y t* el tiempo de interseccin:

$$y_n = y2(t*) \tag{3}$$

$$v_n(t^*) = (1+\eta)v_s(t^*) - \eta v_p(t^*) \tag{4}$$

Parte 2 y 3 Teniendo el registro de los tiempos de interseccin, osa los botes, y las condiciones iniciales para velocidad y tiempo, solo hay que contar la cantidad de botes y graficar las velocidades con que sale la masa. Variando w se pueden observar las distintas curvas de relajo.

Resultados

Parte 1 Haciendo un ciclo ("for") que recorre por el tiempo se encuentra a partir de una condicin inicial, los tiempos de los n botes y condiciones iniciales siguientes, guardado en las variables "tiempos", "bot", "vel", hay que tener en cuenta que los tiempos registrados son desde el tiempo cero cada vez y hay que sincronizar el movimiento del suelo con el tiempo real (no el que comienza desde 0), para esto se agrega una fase temporal al seno en su definicin que va cambiando cclicamente). Se observa la primera interseccin encontrada, en la figura 1

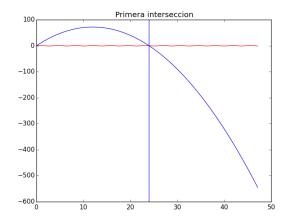


Figura 1. primera interseccin, eje x tiempo , eje y posicin y (vertical)

parte 2 y 3 Para w=1,66 se estabiliza en un Nrelax estimado en 35 botes segn figura 2. Para w entre 1,66 y 1,70 los N no son comparables, segn figura 3. De hecho se puede observar que algunas se estabilizan en dos velocidades otras decaen a una sola.

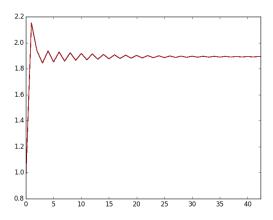


Figura 2. primera interseccin, eje x n
mero de botes , eje y velocidad masa

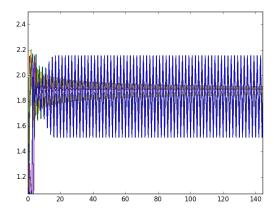


Figura 3. primera interseccin, eje x n
mero de botes , eje y velocidad masa

Conclusiones Bisect es un mtodo robusto para encontrar los ceros de una funcin, aplicando esto se pudo encontrar la dinmica de un sistema de dos cuerpos interactuando y se pudo caracterizar bastante bien su comportamiento en funcin de los distintos parmetros controlables, como w. Se pueden sacar algunas conclusiones como que dependiendo de la frecuencia de oscilacin del suelo w se van a ver distintas formas de relajo del sistema, entre 1.66 y 1.70 se encuentran los valores crticos, pues pasa de relajarse a una sola velocidad fija a un rgimen de "doble periodo", relajndose en dos velocidades fijas. A pesar de no realizar la parte 4, se esperara un punto de bifurcacin en que para los primeros w se vea un nico valor constante de velocidad y en algn w crtico se comiencen a ver dos valores para la velocidad.