

Bucle: mientras t <= tf

t = t + dt

Fin del bucle Cerrar archivo

Calcular fuerzas: F1 = k*(x2 - x1)

Escribir t, x1, v1, x2, v2 en archivo

F2 = k*(x1 - x2)Avanzar osciladores con RK4: a.rk4_step(t, dt, F1) b.rk4_step(t, dt, F2)

- mu1: parámetro de no linealidad del oscilador 1. Controla el nivel de amortiguamiento o autoexcitación.
- w01: frecuencia natural del oscilador 1. Define su frecuencia de oscilación libre.
- mu2: parámetro de no linealidad del oscilador 2.
- w02: frecuencia natural del oscilador 2.
- k: constante de acoplamiento lineal entre los dos osciladores. Determina la intensidad del intercambio de energía entre ellos.
- t0: tiempo inicial de la simulación.
- · tf: tiempo final de la simulación.
- dt: paso temporal del método numérico (RK4). Controla la
 - resolución temporal y la estabilidad.
- x10: posición inicial del oscilador 1. • v10: velocidad inicial del oscilador 1.
- x20: posición inicial del oscilador 2.
- v20: velocidad inicial del oscilador 2.