Fuerza de Arrastre

Jesús valenzuela Nieblas

1. INTRODUCCION

En dinámica de fluidos, el arrastre o fricción de fluido es la fricción entre un objeto sólido y el fluido (un líquido o gas) por el que se mueve. Para un sólido que se mueve por un fluido o gas, el arrastre es la suma de todas las fuerzas aerodinámicas o hidrodinámicas en la dirección del flujo del fluido externo. Por tanto, actúa opuestamente al movimiento del objeto, y en un vehículo motorizado esto se resuelve con el empuje. Esto se expresa como:

$$F_D = \frac{1}{2} \rho u^2 C_D A$$

donde:

 F_D es la fuerza de arrastre, que es por definición la componente de la fuerza en la dirección de la velocidad del flujo. ρ , es la densidad del fluido,7. v es la rapidez del objeto relativa al fluido, y A es el área de referencia.

Es esencialmente la afirmación de que la fuerza de arrastre sobre cualquier objeto es proporcional a la densidad del fluido y proporcional al cuadrado de la velocidad relativa entre el objeto y el fluido. cd no es constante sino que varía como función de la velocidad, la dirección del flujo, la posición del objeto, el tamaño del objeto, la densidad del fluido y la viscosidad del mismo. La velocidad, la viscosidad cinemática y una escala de longitud característica del objeto se incorporan en una cantidad adimensional llamada número de Reynolds, Re. cd es entonces una función de Re.

2. CÓDIGO UTILIZADO

2.1. Modulo para declaración de variables

```
Module const
implicit none
real, parameter :: pi = 4.0*atan(1.0)

real, parameter :: g = 9.81
real, parameter :: Dair=1.18
real,parameter :: coefe=0.47
real,parameter::delta=0.01
integer,parameter::pts=300000
end module const
```

2.2. Subrutina para lanzamiento sin fricción

```
subroutine SinF (v, Vox, Voy, R, tf, xf, yf,ym)
use const
implicit none
real, dimension(1:pts)::x,y,t
real:: v, Vox, Voy, R, ym
real:: tf, xf, yf
integer:: i
tf=0
 open(1, file='sinf.dat')
   do while (yf>=0)
   tf=tf+.01
     xf = (v*cos(R)*tf)
     yf = (v*sin(R)*tf-(0.5*g*tf*tf))
write(1,*) xf, yf, tf
end do
close(1)
ym = ((v*v*sin(R)*sin(R))/(2*g))
end subroutine SinF
```

2.3. Subrutina para lanzamiento con arrastre

```
subroutine ConF (v, Vox, Voy, R, tfa, xfa, yfa) use const
```

```
implicit none
real, dimension (0:pts) :: xcf, ycf, tcf, vxf, vyf, axf, ayf
real:: v, Vox, Voy, R !de entrada
real:: tfa, xfa, yfa !de salida
real:: A, ra, m, D
integer:: i
write (*,*) "Ingrese la masa del objeto en Kg"
read *, m
write (*,*) "Ingrese el radio de la bola"
read*, ra
A= pi*ra*ra
xcf(0) = 0
ycf(0) = 0
vxf(0) = v*cos(R)
vyf(0) = v*sin(R)
D = (0.5*Dair*A*coefe)
axf(0) = -(D/m)*(sqrt((vxf(0)*vxf(0))+(vyf(0)*vyf(0))))*vxf(0)
ayf(0) = -g-(D/m)*(sqrt((vxf(0)*vxf(0))+(vyf(0)*vyf(0))))*vyf(0)
tcf(0)=0
open (2, file="conf.dat")
write (2,1001) \times cf(0), ycf(0)
1001 format (f11.5,f11.5)
do i = 0, pts,1
 tcf(i+1) = tcf(i)+delta
vxf(i+1) = vxf(i)+axf(i)*tcf(i+1)
vyf(i+1) = vyf(i)+ayf(i)*tcf(i+1)
 axf(i+1) = -(D/m)*(sqrt((vxf(0)*vxf(0))+(vyf(0)*vyf(0))))*vxf(0)
 ayf(i+1) = -g-(D/m)*(sqrt((vxf(0)*vxf(0))+(vyf(0)*vyf(0))))*vyf(0)
     xcf(i+1) = xcf(i) + vxf(i) * tcf(i+1) + (0.5 * axf(i) * tcf(i+1) * tcf(i+1))
     ycf(i+1) = ycf(i)+vyf(i)*tcf(i+1)+(0.5*ayf(i)*tcf(i+1)*tcf(i+1))
write(2,1001) xcf(i+1), ycf(i+1)
     if (ycf(i+1) \le 0) then
     exit
     end if
end do
close (2)
xfa = xcf(i)
yfa = MAXVAL(ycf)
tfa = tcf(i)*10.0
end subroutine ConF
```

2.4. Código utilizado

```
program proyectilR
Use const
implicit none
real:: Vox, Voy, R
real::tf, xf, yf !entradas sin arrastre
real::tfa, xfa, yfa !entradas con arrastre
real::dift, difx, dify
real::v, a, ym
 integer :: i
write(*,*) 'Escribe el ángulo incial del lanzamiento (Real)'
 read *, a
 write(*,*) 'Escribe la velocidad de lanzamiento en m/s (Real)'
 read *, v
   R = a*pi/180.0
   Vox= v*cos(R)
   Voy= v*sin(R)
   tf=0
 call SinF (v, Vox, Voy, R, tf, xf, yf, ym)
 call ConF (v, Vox, Voy, R, tfa, xfa, yfa)
dift=abs(((tf-tfa)/tfa)*100.0)
difx=abs(((xf-xfa)/xfa)*100.0)
dify=abs(((ym-yfa)/yfa)*100.0)
 write(*,*) '-----'
 write(*,*) ' un objeto se lanza con una velocidad inicial de ',v,'m/s'
 write(*,*) 'con un angulo de ',a,'grados.'
 write(*,*) '-----'
 write(*,*) '#despreciando la fricción del aire#'
 write(*,*) '-----'
 write(*,*) 'su altura maxima sera',ym,'metros'
 write(*,*) 'mientras que su distancia maxima abarcada sera',xf, 'metros'
 write(*,*) 'su tiempo de vuelo sera de',tf,' segundos.'
 write(*,*) '-----'
 write(*,*) '#considerando la fricción del aire#'
 write(*,*) '-----'
```

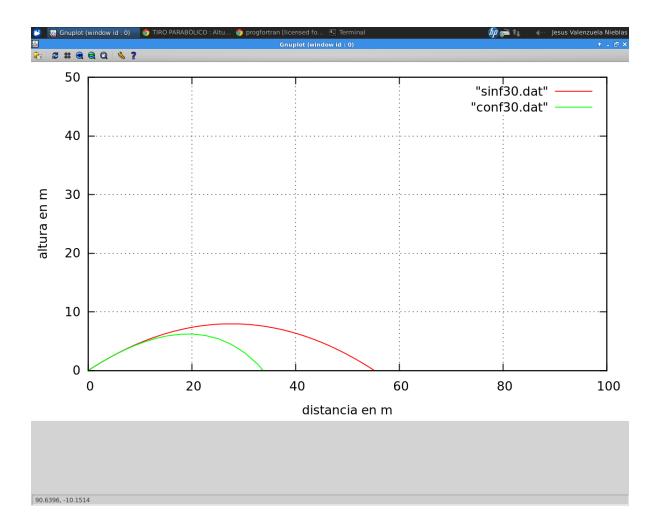
```
write(*,*) 'su altura maxima sera',yfa,'metros'
write(*,*) 'mientras que su distancia maxima abarcada sera',xfa, 'metros'
write(*,*) 'su tiempo de vuelo sera de',tfa,' segundos.'
write(*,*) 'la diferencia porcentual al tiro ideal será'
write(*,*) 'en el eje x: ',difx,'%'
write(*,*) 'en el eje y: ',dify,'%'
write(*,*) 'del tiempo: ',dift, '%'
```

end program proyectilR

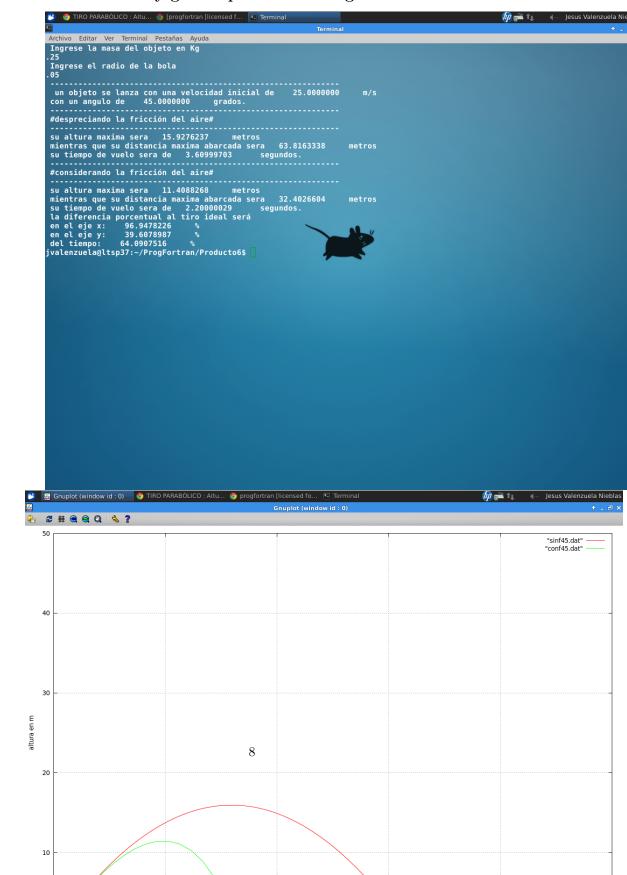
3. Se corrió el programa con diferentes datos

Se hizo la prueba para 30, 45 y 60 grados con una velocidad de 25m/s, con una esfera de radio 0.05m con una masa de 0.25kg.

3.1. Resultado y gráfica de tiro de 30 grados



3.2. Resultado y gráfica para tiro de 45grados



3.3. Resultado y gráfica para tiro de 60 grados

