

Problema 1

1. Considerando el sistema amortiguado de masa resorte con ecuación

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx = 0 \quad (1)$$

encuentre la función de fuerza $F(x, v, t)$.

Sabiendo que la aceleración corresponde a:

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = a \quad (2)$$

y que la velocidad corresponde a:

$$\frac{dx}{dt} = v \quad (3)$$

La función de fuerza se puede despejar directamente de la ecuación del sistema, ya que por la segunda ley de Newton se sabe que el término $m \frac{d^2 x}{dt^2}$ corresponde a la fuerza, por lo tanto despejando se obtiene:

$$F(x, v, t) = -bv(t) - kx(t) \quad (4)$$

2. Implemente el método de Euler en el archivo *edosys.m* para el caso del sistema amortiguado de masa resorte.

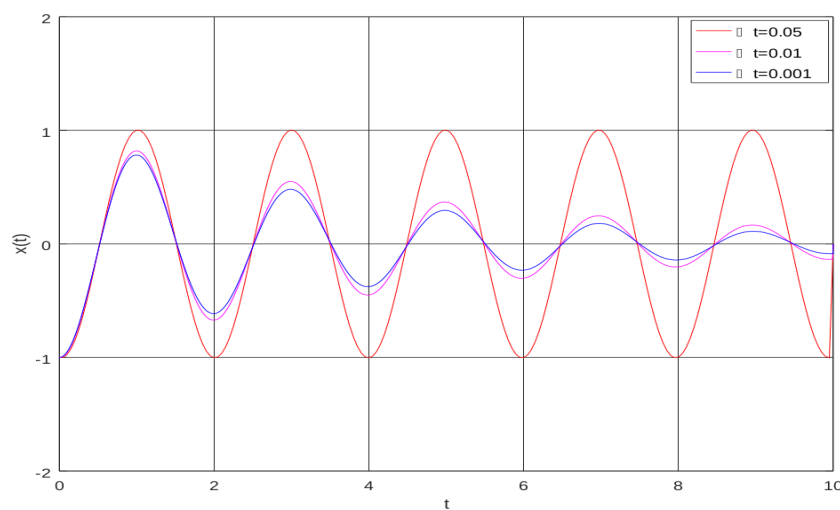


Figura 1: Solución del sistema amortiguado de masa resorte por medio del método de Euler

3. Para el sistema en 1 indique a que corresponden las funciones $g(x, v, t)$ y $h(x, v, t)$

Las funciones $g(x, v, t)$ y $h(x, v, t)$ corresponden a las funciones de velocidad y aceleración de la partícula respectivamente. La expresión para la función h se obtiene directamente de la ecuación del sistema al despejar la aceleración

$$h(x, v, t) = \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{bv(t)}{m} - \frac{kx(t)}{m} \quad (5)$$

La expresión para la función g se obtiene despejando la velocidad del sistema y sustituyendo la aceleración utilizando la segunda ley de Newton $a = \frac{F}{m}$

$$g(x, v, t) = \frac{dx}{dt} = -\frac{F(x, v, t)}{b} - \frac{kx(t)}{b} \quad (6)$$

La función $F(x, v, t)$ corresponde a la función de fuerza (4) calculada en el punto 1

4. Utilice el método de RK para solucionar el mismo sistema de ecuaciones en el archivo *edosys.m*

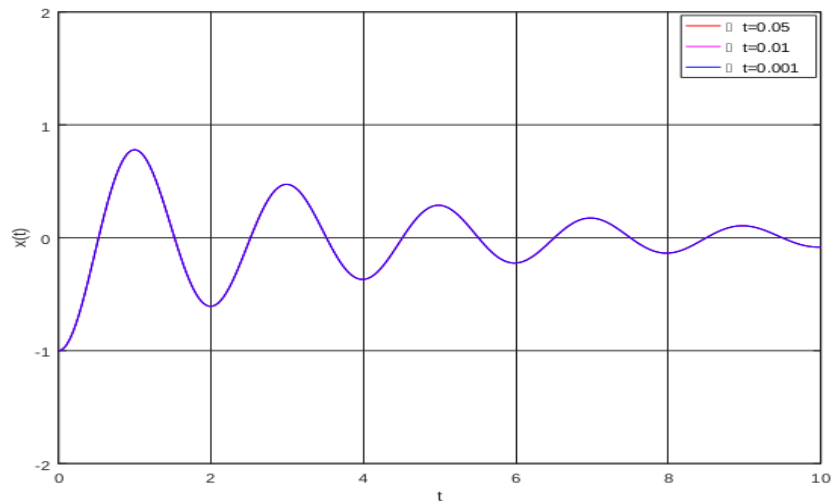


Figura 2: Solución del sistema amortiguado de masa resorte por medio del método Runge-Kutta de cuarto orden

5. Explique que comportamiento tienen las soluciones ante los distintos tamaños de paso y los dos métodos implementados