Tiro parabólico con fricción

Luisa Fernanda Orci Fernandez.

20 de Abril del 2015

1. Tiro parabólico con fricción en FORTRAN

En ésta practica diseñamos un programa en FORTRAN que calcule la posición de un objeto que es lanzado mediante un tiro parabólico. Utilizimos como referencia la actividad anterior, solo que ahora consideramos la fricción del aire y comparamos ambos casos.

Las formulas que se toman en cuenta cuando no hay fricción son sencillas, ya que solo actua el peso y la aceleración en el eje x será cero, y en el eje y la aceleración es la gravedad. Pero al considerar la fricción, esto cambia.

Primero tomamos en cuenta que la fricción f es mas o menos proporcional al cuadrado de la velocidad de nuestro proyectil, $f = Dv^2$, donde $v^2 = v_x^2 + v_y^2$. La dirección de f es opuesta a la de la velocidad, entonces $f = -Dv^2$, descomponiendo en componente x y y:

$$f_x = -Dvv_x$$

У

$$f_y = -Dvv_y$$

Considerando la segunda ley de Newton la formulas para calcular la aceleración en x y y serán:

$$a_x = -(D/m)vv_x$$
$$a_y = -g - (D/m)vv_y$$

La constante D se calcula con la densidad del aire, el área y el coeficiente de fricción del proyectil:

$$D = \frac{\rho(CA)}{2}$$

La formula para calcular la posición en x del proyectil es:

$$x + \Delta(x) = x + v_x \Delta(t) + \frac{1}{2} a_x (\Delta(t))^2$$

y en y:

$$y + \Delta(y) = y + v_y \Delta(t) + \frac{1}{2} a_y (\Delta(t))^2$$

1.1. Código

El código utilizado para crear el programa fue el siguiente:

```
module constantes1
implicit none
  real , parameter :: pi = 3.14159265359
  real , parameter :: radianes = (pi)/180
  integer , parameter :: puntos = 5000, muestreo = 1000
  real , parameter :: densidad = 1.18, gravedad = 9.81
  real , parameter :: CoefEsfera = 0.47
end module constantes1
program proyectil
use constantes1
implicit none
real :: xInicial, yInicial, velocidadInicial, anguloInicial
real :: xMax, yMax, tiempoFinal
real :: xMaxF, yMaxF, tiempoFinalF
real :: diferencia
integer :: ret
write (*,*) 'Introduzca la posicion inicial de tiro en "x" y "y"'
read * , xInicial
read * , yInicial
write (*,*) 'Introduzca la velocidad inicial del proyectil en m/s'
read * , velocidadInicial
write (*,*) 'Introduzca el angulo inicial en grados'
read * , anguloInicial
anguloInicial = anguloInicial*radianes
call no_friccion (xInicial, yInicial,
velocidadInicial, anguloInicial, xMax, yMax, tiempoFinal)
call si_friccion (xInicial, yInicial,
velocidadInicial, anguloInicial, xMaxF, yMaxF, tiempoFinalF)
diferencia = (((xMax-xMaxF)/xMax)*100)
Print * , "-----"
Print * , "SIN FRICCION"
```

```
Print * , "Posicion inicial del tiro en x=", xInicial, "y=", yInicial
Print * , "Con velocidad inicial de:", velocidadInicial , "m/s"
Print * , "Y un angulo inicial de:", anguloInicial , "radianes"
Print * , "Distancia horizontal maxima =", xMax, "m, y vertical = ", yMax, "m"
Print * , "Tiempo de vuelo de ", tiempoFinal, "s"
Print * , "-----"
Print * , "CON FRICCION"
Print *, "Posicion inicial del tiro en x=", xInicial, "y=", yInicial
Print * , "Con velocidad inicial de:", velocidadInicial , "m/s"
Print * , "Y un angulo inicial de:", anguloInicial , "radianes"
Print * , "Distancia horizontal maxima =", xMaxF, "m, y vertical =", yMaxF, "m"
Print * , "Tiempo de vuelo de " , tiempoFinalF, "s"
Print * , "La diferencia es de ", diferencia, "%"
ret = SYSTEM('gnuplot graph.txt')
endprogram proyectil
subroutine no_friccion (xInicial, yInicial,
velocidadInicial, anguloInicial, xMax, yMax, tiempoVuelo)
use constantes1
implicit none
integer :: i
Real :: xInicial, yInicial, velocidadInicial, anguloInicial
Real :: xMax, yMax, tiempoVuelo, incrementoTiempo, tiempo
real :: xact, yact, vx, vy
xMax = xInicial + ((velocidadInicial*velocidadInicial+sin
(2*anguloInicial))/(gravedad))
yMax = yInicial + (((velocidadInicial*velocidadInicial)*
(sin(anguloInicial)*sin(anguloInicial)))/(2*gravedad))
tiempoVuelo = (2*velocidadInicial*sin(anguloInicial))/(gravedad)
incrementoTiempo = tiempoVuelo/muestreo
open (1, FILE = "no_friccion.dat")
!Calcular las velocidad
  vx=(velocidadInicial)*(cos(anguloInicial))
  if (vx < 0) then
     vx = -1*vx
   end if
   vy=(velocidadInicial)*(sin(anguloInicial))
```

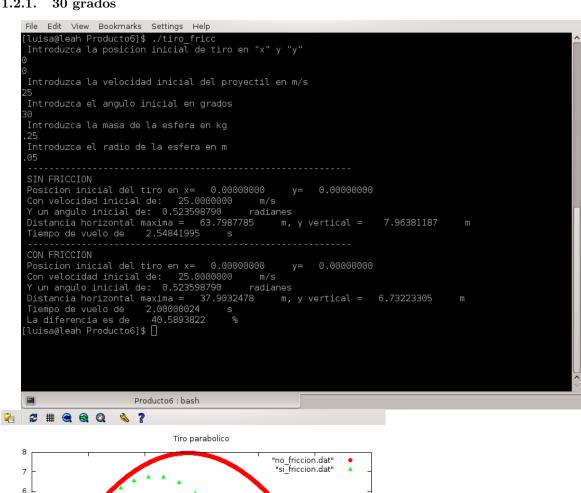
```
tiempo = 0.0
do i = 1, muestreo
    xact = xInicial + (vx*tiempo)
    yact = yInicial + (vy*tiempo) - (0.5*gravedad*tiempo*tiempo)
    write(1,*) xact, yact
    tiempo = tiempo + incrementoTiempo
end do
endsubroutine
subroutine si_friccion (xInicial, yInicial,
velocidadInicial, anguloInicial, xMaxF, yMaxF, tiempoVueloF)
use constantes1
implicit none
integer :: i
real, dimension (0:muestreo) :: x, y, tiempo, velx, vely, aceleracionX, aceleracionY
real :: xInicial, yInicial, velocidadInicial, anguloInicial
real :: xMaxF, yMaxF, tiempoVueloF
real :: L, area, radio, masa
real, parameter :: deltaT = 0.01
print * , "Introduzca la masa de la esfera en kg"
read * , masa
print * , "Introduzca el radio de la esfera en m"
read *, radio
area = pi*radio*radio
x(0) = xInicial
y(0) = yInicial
velx(0) = velocidadInicial*cos(anguloInicial)
vely(0) = velocidadInicial*sin(anguloInicial)
L = (0.5*densidad*area*CoefEsfera)
aceleracionX(0) = -(L/masa)*(sqrt((velx(0)*velx(0)) + (vely(0)*vely(0)))*velx(0))
aceleracionY(0) = -gravedad-(L/masa)*(sqrt((velx(0)*velx(0)) + (vely(0)*vely(0))))*vely(0)
```

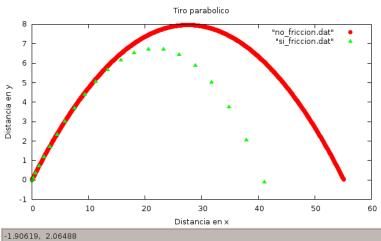
```
tiempo(0) = 0
open (2, file = "si_friccion.dat")
write(2,*) x(0), y(0)
do i = 0, muestreo
               tiempo(i+1) = tiempo(i) + deltaT
               velx(i+1) = velx(i) + aceleracionX(i)*tiempo(i+1)
               vely(i+1) = vely(i) + aceleracionY(i)*tiempo(i+1)
               aceleracionX(i+1) = -(L/masa)*(sqrt((velx(i)*velx(i))+(vely(i)+vely(i))))*velx(i)
               aceleracionY(i+1) = -gravedad - (L/masa) * (sqrt((velx(i)*velx(i)) + (vely(i) + i)) + (vely(i) + i)) + (vely(i) + i) + (vely
               vely(i))))*vely(i)
               x(i+1) = x(i) + velx(i) * tiempo(i+1) + (0.5 * aceleracionX(i) * tiempo(i+1) * tiempo(i+1))
               y(i+1) = y(i) + vely(i) * tiempo(i+1) + (0.5*aceleracionY(i) * tiempo(i+1) * tiempo(i+1))
               write (2,*) x(i+1), y(i+1)
                if (y(i+1)<0) then
                              exit
               end if
end do
close (2)
xMaxF = x(i)
yMaxF = MAXVAL(y)
tiempoVueloF = tiempo(i)*10.0
end subroutine si_friccion
```

1.2. Resultados

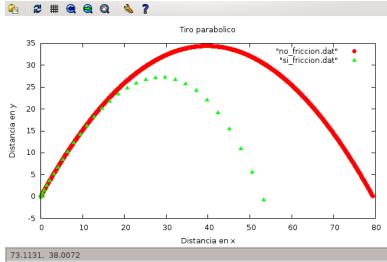
Aquí un ejemplo final de como quedo el program.

1.2.1. 30 grados





1.2.2. 60 grados



1.2.3. 45 grados

```
File Edit View Bookmarks Settings Help
[[uisa@leah Producto6]$ ./tiro fricc
Introduzca la posicion inicial de tiro en "x" y "y"

8
Introduzca la velocidad inicial del proyectil en m/s
35
Introduzca el angulo inicial en grados
45
Introduzca la masa de la esfera en kg
.25
Introduzca el radio de la esfera en m
.05

SIN FRICCION
Posicion inicial del tiro en x= 0.000000000 y= 0.00000000
Con velocidad inicial de: 35.00000000 m/s
Y un angulo inicial de: 0.785398185 radianes
Distancia horizontal maxima = 124.974510 m, y vertical = 31.2181396 m
Tiempo de vuelo de 5.04561377 s

CON FRICCION
Posicion inicial del tiro en x= 0.00000000 y= 0.00000000
Con velocidad inicial de: 35.0000000 m/s
Y un angulo inicial de: 0.785398185 radianes
Distancia horizontal maxima = 70.3723068 m, y vertical = 22.6535587 m
Tiempo de vuelo de 2.79999995 s
La diferencia es de 43.6906738 %
[[uisa@leah Producto6]$ ]
```

