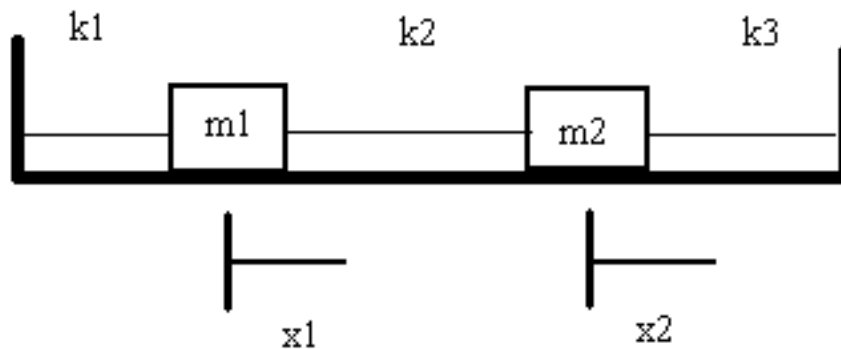


## Sistemas de EDOs. Oscilaciones acopladas. Estabilidad

---

### ■ Oscilaciones acopladas. Modos normales de vibración



Consideremos el sistema de dos bloques de masas  $m_1$  y  $m_2$  sujetos a muelles de constantes elásticas  $k_1$  y  $k_2$ , como se muestra en la figura anterior. La ecuación diferencial que gobierna el movimiento de ambos bloques cuando ambos se desplazan cantidades  $x_1$  y  $x_2$  respecto de su posición de equilibrio es:

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = -(k_2 + k_1) x_1 + k_2 x_2 \\ m_2 \ddot{x}_2 = k_2 x_1 - (k_2 + k_3) x_2 \end{cases}$$

Pongamos un nombre a dichas ecuaciones:

$$\begin{aligned} \text{ec1} &= m_1 \ddot{x}_1 + (k_2 + k_1) x_1 - k_2 x_2; \\ \text{ec2} &= m_2 \ddot{x}_2 - k_2 x_1 + (k_2 + k_3) x_2; \end{aligned}$$

Podemos resolver de forma exacta dichas ecuaciones diferenciales con condiciones iniciales:

$$\text{posición inicial: } x_1(0) = x_1^{(0)}, x_2(0) = x_2^{(0)}$$

$$\text{velocidad inicial: } \dot{x}_1(0) = v_1^{(0)}, \dot{x}_2(0) = v_2^{(0)}$$

Tomemos, por ejemplo,  $m_1 = m_2 = 1$  y  $k_1 = k_2 = k_3 = 1$ .

```

In[3]:= m1 = 1; m2 = 1; k1 = 1; k2 = 1; k3 = 1;
osciacop = DSolve[{ec1 == 0, ec2 == 0, x1[0] == x10,
  x2[0] == x20, x1'[0] == v1, x2'[0] == v2}, {x1, x2}, t]
Out[4]= {{x1 ->
  (1/12 e^{-i #1-i \sqrt{3} #1} (i \sqrt{3} e^{i #1} v1 + 3 i e^{i \sqrt{3} #1} v1 - 3 i e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} v1 - i \sqrt{3}
    e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} v1 - i \sqrt{3} e^{i #1} v2 + 3 i e^{i \sqrt{3} #1} v2 - 3 i e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} v2 +
    i \sqrt{3} e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} v2 + 3 e^{i #1} x10 + 3 e^{i \sqrt{3} #1} x10 +
    3 e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} x10 + 3 e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} x10 - 3 e^{i #1} x20 +
    3 e^{i \sqrt{3} #1} x20 + 3 e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} x20 - 3 e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} x20) &),
  x2 -> (1/12 e^{-i #1-i \sqrt{3} #1} (-i \sqrt{3} e^{i #1} v1 + 3 i e^{i \sqrt{3} #1} v1 - 3 i e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} v1 +
    i \sqrt{3} e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} v1 + i \sqrt{3} e^{i #1} v2 + 3 i e^{i \sqrt{3} #1} v2 -
    3 i e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} v2 - i \sqrt{3} e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} v2 - 3 e^{i #1} x10 +
    3 e^{i \sqrt{3} #1} x10 + 3 e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} x10 - 3 e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} x10 + 3 e^{i #1} x20 +
    3 e^{i \sqrt{3} #1} x20 + 3 e^{2 i #1+i \sqrt{3} #1} x20 + 3 e^{i #1+2 i \sqrt{3} #1} x20) &)}]}

```

Las frecuencias naturales (al cuadrado y cambiadas de signo) de oscilación y los modos normales de vibración son los valores propios y vectores propios, respectivamente, de la matriz de coeficientes

$$\begin{pmatrix} -(k_2 + k_1)/m_1 & k_2/m_1 \\ k_2/m_2 & -(k_2 + k_3)/m_2 \end{pmatrix}$$

```

In[5]:= mcoef = {{-(k2 + k1) / m1, k2 / m1}, {k2 / m2, -(k2 + k3) / m2}}
{w1c, w2c} = Eigenvalues[mcoef]
paso = Transpose[Eigenvectors[mcoef]]

```

```
Out[5]= {{-2, 1}, {1, -2}}
```

```
Out[6]= {-3, -1}
```

```
Out[7]= {{-1, 1}, {1, 1}}
```

de manera que las frecuencias propias naturales de oscilación son:  $\omega_1 = \sqrt{3}$ ,  $\omega_2 = 1$  y los modos normales  $y_1$ ,  $y_2$  se obtienen a partir de  $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$ , donde P es la matriz de paso. o sea:

```
In[8]:= {y1[t], y2[t]} = Inverse[paso].{x1[t], x2[t]}
```

```
Out[8]= {-x1[t]/2 + x2[t]/2, x1[t]/2 + x2[t]/2}
```

Este cambio de función incógnita nos desacopla el sistema de ecuaciones quedando simplemente:

$$\ddot{y}_1 = -\omega_1^2 y_1$$

$$\ddot{y}_2 = -\omega_2^2 y_2$$

Para "estimular" el modo 1 debemos hacer  $y_2 = 0$ , lo cual se consigue tomando como condiciones iniciales, por ejemplo:

$$\text{posición inicial: } x_1(0) = -x_2(0) = a = 1$$

$$\text{velocidad inicial: } \dot{x}_1(0) = 0, \dot{x}_2(0) = 0$$

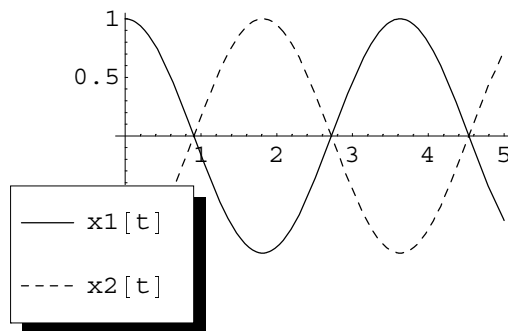
Introduzcamos estas condiciones iniciales

```
In[9]:= x10 = 1; x20 = -1; v1 = 0; v2 = 0;
```

y representemos este modo de vibración:

```
In[10]:=
```

```
<< Graphics`Legend`
Plot[{Evaluate[x1[t] /. osciacop], Evaluate[x2[t] /. osciacop]},
{t, 0, 5}, PlotStyle -> {GrayLevel[0.], Dashing[{0.02, 0.02]}],
PlotLegend -> {"x1[t]", "x2[t]"}
```



```
Out[11]= - Graphics -
```

Así hemos estimulado el modo ANTISIMÉTRICO  $y_1$  (los bloques se separan y se juntan de forma periódica) que tiene una frecuencia  $\omega_1 = \sqrt{3}$  mayor que la del modo  $y_2$  (y, por lo tanto mayor energía ¿por qué?).

Para estimular el modo  $y_2$  debemos hacer  $y_1 = 0 \Rightarrow$

posición inicial:  $x_1(0) = x_2(0) = 1$

velocidad inicial:  $\dot{x}_1(0) = 0, \dot{x}_2(0) = 0$

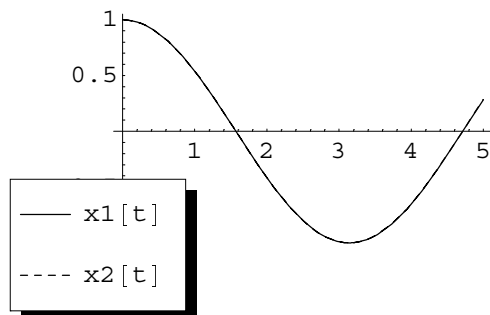
Introduciendo estas condiciones iniciales

```
In[12]:= x10 = 1; x20 = 1; v1 = 0; v2 = 0;
```

y representemos este modo de vibración:

In[13]:=

```
<< Graphics`Legend`
Plot[{Evaluate[x1[t] /. osciacop], Evaluate[x2[t] /. osciacop]},
{t, 0, 5}, PlotStyle -> {GrayLevel[0.], Dashing[{0.02, 0.02]}],
PlotLegend -> {"x1[t]", "x2[t]"}
```



Out[14]= - Graphics -

vemos que ambos bloques se mueven al unísono (modo SIMÉTRICO), resultando un movimiento de menor frecuencia y, por lo tanto, de menor energía.

### Ejercicio

Resuelva el problema anterior para  $k_1 = k_3 = 1$ ,  $k_2 = 2$  y  $m_1 = 2 m_2 = 1$ . Identifique las frecuencias propias y los modos normales de vibración. Elija condiciones iniciales adecuadas para estimular el modo 1 y represéntelo gráficamente. Haga lo mismo para el modo 2.

### Ejercicio

Considere un bloque de 7 pisos en el que las oscilaciones transversales del terreno inducen un movimiento horizontal en cada uno de los pisos, de forma que el piso número  $i$  está acoplado al número  $i+1$  y al  $i-1$  mediante la ecuación

$$m_i \ddot{x}_i = k(x_{i+1} - x_i) - k(x_i - x_{i-1})$$

Cada piso pesa  $m=16$  toneladas y existe una fuerza horizontal restauradora interna entre cada piso con constante elástica  $k=160$  toneladas por decímetro. Calcular las 7 frecuencias naturales propias de oscilación. ¿Entraría en resonancia el edificio con un temblor de tierra de frecuencia  $\omega \approx 7 \text{ seg}^{-1}$ ? ¿Qué modo entra en resonancia con una frecuencia  $\omega \approx 2 \text{ seg}^{-1}$ ?

## ■ Estabilidad

Nos planteamos estudiar la estabilidad de un sistema de ecuaciones de primer orden como:

$$\begin{cases} \dot{x} = x + 3y \\ \dot{y} = -x \end{cases}$$

La matriz del sistema es:

In[15]:=  $\mathbf{A} = \{\{1, 3\}, \{-1, 0\}\};$

Y su traza y su determinante son:

```
In[16]:= Tr[A]
         Det[A]
```

```
Out[16]= 1
```

```
Out[17]= 3
```

Luego tenemos una espiral o foco inestable. Definamos una familia de soluciones:

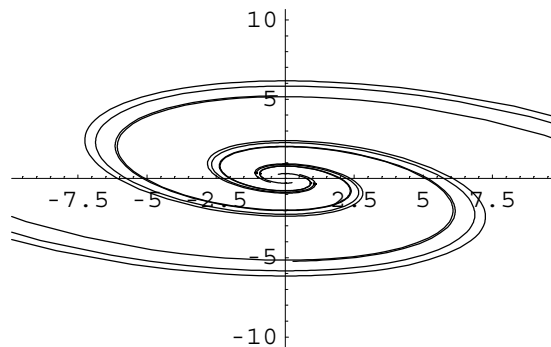
```
In[18]:= Sol[t_, x0_, y0_] :=
         {x[t], y[t]} /. DSolve[{x'[t] == x[t] + 3 y[t], y'[t] == -x[t],
         x[0] == x0, y[0] == y0}, {x[t], y[t]}, t]
```

Tomemos unos cuantos miembros de esta familia biparamétrica de soluciones en una tabla

```
In[19]:= familia = Table[Sol[t, x0, y0], {x0, -2, 2, 2}, {y0, -2, 2, 2}];
```

y representémosla en un diagrama

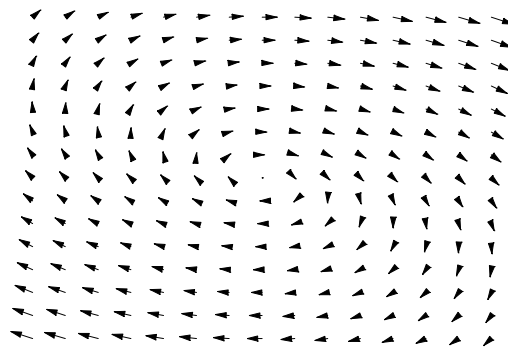
```
In[20]:= curvas = ParametricPlot[Evaluate[Flatten[familia, 2]], {t, -3, 3}]
```



```
Out[20]= - Graphics -
```

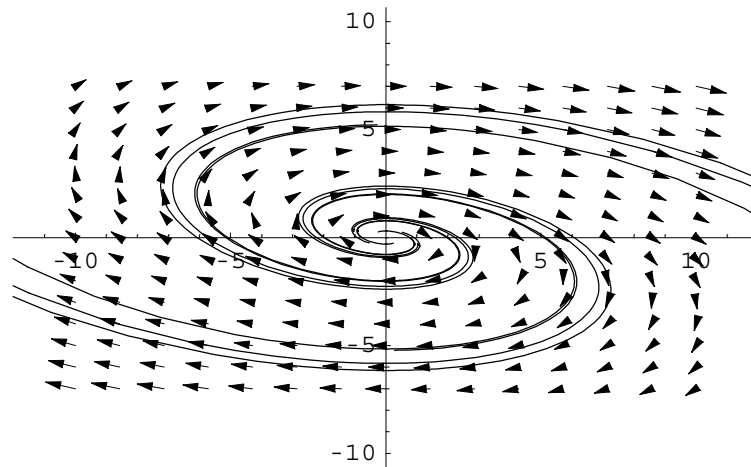
Vemos claramente que tenemos un punto espiral. Para verificar que, efectivamente, es inestable, realizaremos una representación del campo de velocidades:

```
In[21]:= << Graphics`PlotField`
         velocidades = PlotVectorField[{x + 3 y, -x}, {x, -10, 10}, {y, -7, 7}];
```



que apunta claramente hacia afuera del punto espiral (inestable). Superpongamos ambos gráficos:

```
In[23]:= Show[curvas, velocidades]
```



```
Out[23]:= - Graphics -
```

### Ejercicio

Dado el sistema  $\begin{cases} \dot{x} = x \\ \dot{y} = -x + 2y \end{cases}$  determine qué tipo de punto crítico es  $(x,y)=(0,0)$  (nodo, vórtice, espiral o punto de silla) y diga si es estable, inestable o asintóticamente estable. Realice un gráfico con una familia de soluciones y otro con el campo de velocidades y superpóngalos (como en el ejercicio anterior).