# **ELEMENTOS FINITOS :PROBLEMAS EN 1D**

## INTRODUCCIÓN

No se puede considerar la ecuación de onda por si sola, esta debe ser entendida en conjunto con sus condiciones iniciales y de contorno. Las condiciones iniciales se refieren a la presión inicial como también a la taza de cambio de presión inicial. Las condiciones de contorno expresan la descripción de los elementos existentes en la frontera donde la onda sonora se propaga. Entonces para un medio tenemos en primer lugar la ecuación de onda. Entonces para un punto asociado con el dominio donde la onda se propaga conforme a la siguiente ecuación. La mayoría de los problemas puede ser solucionado a partir de sus soluciones.

Solución de Onda Plana

Solución de Onda Esférica

En casos donde interesa la respuesta transiente, tenemos condiciones iniciales, la primera corresponde a la distribución de presión en el tiempo cero. Mientras que la segunda se refiere a la taza de cambio de la presión sonora en el tiempo cero

Por otra parte, las condiciones de contorno genéricas pueden ser descritas por

Donde es el vector de velocidad de partículas asociada a la onda sonora, es la presión sonora, es la velocidad del sólido en el cual existe una interacción acústica/vibratoria e es la admitancia acústica específica

Esta condición general de frontera o contorno puede ser descompuesta y simplificada como

***Condiciones de Contorno de Dirichlet***

Si consideramos la impedancia del contorno como nula tenemos la condición de contorno de Dirichlet homogénea, la cual es conocida como liberación de presión para

Si existe un valor pre escrito podemos reescribir para

***Condiciones de Contorno de Neumann***

Si consideramos la admitancia del contorno como nula tenemos la condición de contorno de Neumman homogénea, esto significa que la componente normal de la velocidad de partículas del fluido en la frontera es nula y por lo tanto tenemos una condición de pared rígida. Entonces para un punto

En términos de la presión sonora tenemos

Por supuesto si la velocidad es pre escrita en el contorno tenemos para un punto

O en relación con la presión

***Condiciones de Contorno de Robin***

También es conocida como condición de contorno de impedancia, en este caso la situación se referirá a la impedancia acústica específica y a su recíproco la admitancia acústica específica . A partir de la expresión general para punto , es decir la región donde se consideran las condiciones de Robin

Pero podemos escribir esto

Obviamente estas regiones pertenecientes al contorno no se interceptan



## ECUACIÓN DE ONDA SONORA UNIDIMENSIONAL FORMULACIÓN DIFERENCIAL (FUERTE) Y FORMULACIÓN INTEGRAL (DÉBIL)

La ecuación de onda plana en un tubo de longitud , definido entre y y sus condiciones iniciales son

Las condiciones de contorno más interesantes de analizar

Fuente al inicio del tubo, lo que corresponde a una condición de Dirichlet no homogénea en *x* = *-L/2*

Tubo abierto ideal o liberación de presión en *,* lo que corresponde a una condición de Dirichlet homogénea.

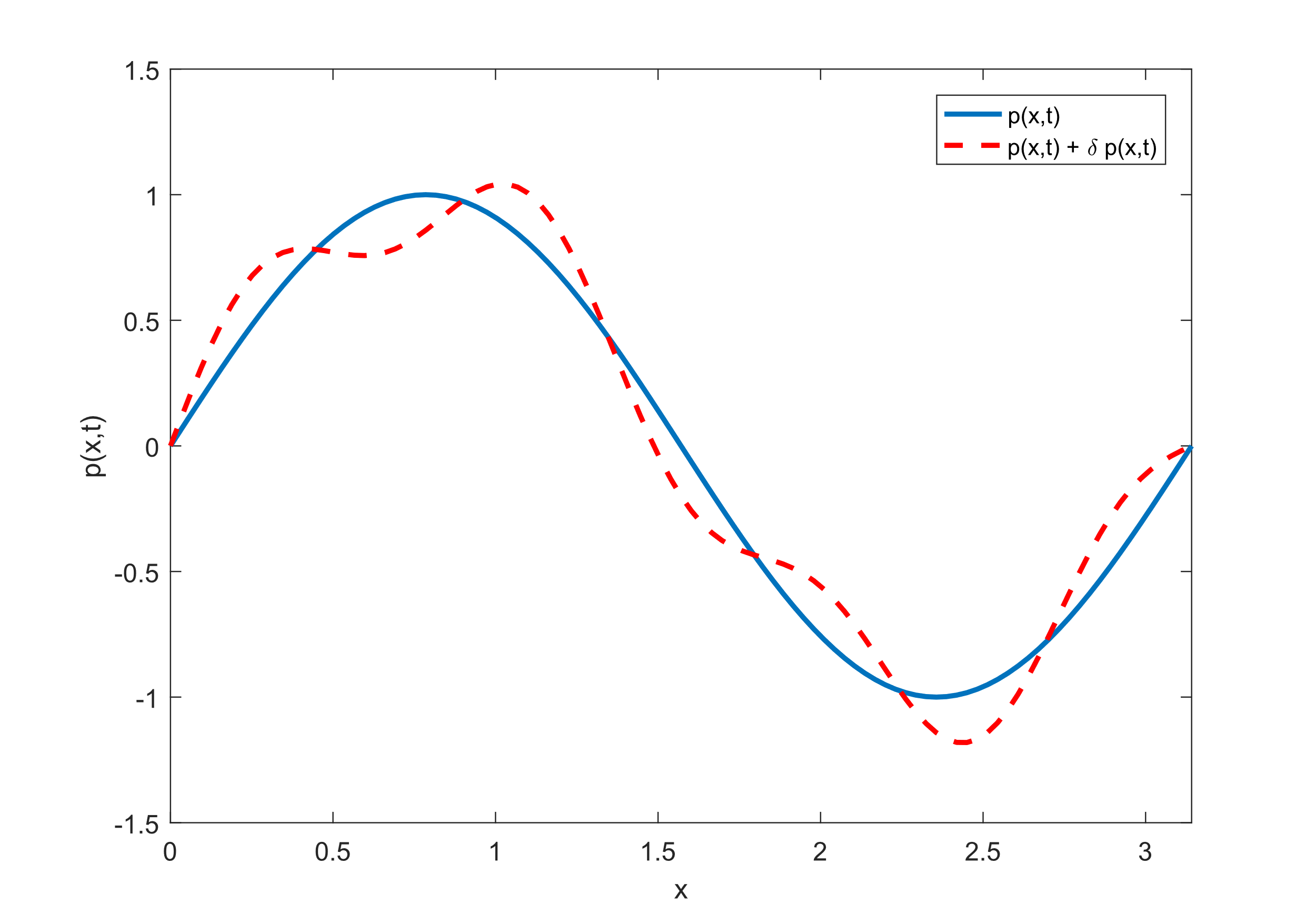
Tubo cerrado en uno y/o ambos extremos, es decir condición de contorno de Neumann homogénea en ambos extremos.

Tubo con impedancia acústica específica característica en (material absorbente) *,* o bien un tubo abierto considerando la impedancia acústica específica de radiación (tubo abierto irradiando presión sonora) en ,en ambos casos tenemos una condición de Robin

Volveremos a la ecuación de onda y la modificaremos de tal forma que podamos incorporar en una sola expresión “todas” las condiciones posibles

Multiplicamos ambos lados de la ecuación por el término , al que denominaremos variación de la presión sonora

Entenderemos la variación como un cambio infinitesimal e imaginario de la presión sonora que es compatible con las condiciones de contorno. Un ejemplo de esta puede ser expresado en la siguiente figura



Integramos a ambos lados de la ecuación

Separamos las integrales

Y resolveremos la segunda integral usando la técnica de integración por partes

Entonces

Reemplazamos en

Si consideramos que el área de la sección transversal del tubo es variable , además tanto la presión sonora como la variación de la presión sonora son dependientes de la posición y del tiempo y que pueden existir cambios en la velocidad del sonido en el tubo

Si existieran fuerzas corporales (fuente distribuida en el tubo) la ecuación en formulación diferencial sería dada por:

Mientras que la ecuación en formulación integral

Al final del tubo podemos considerar la existencia de un material acústico caracterizado por su impedancia acústica específica, o bien si el tubo está abierto y consideramos la impedancia acústica específica de radiación. En este caso usaremos la Ecuación de Fuerza de Euler Unidimensional

Podemos simplificar

Y al asumir la solución armónica mono frecuencial

Al derivar la velocidad de partículas con respecto al tiempo

Evaluando la Ecuación de Fuerza de Euler Unidimensional en

Pero recordemos la relación entre impedancia acústica específica y presión sonora

Por lo tanto, la ecuación anterior

Donde es la admitancia acústica específica . Además, debemos recordar en términos genéricos que cuando derivamos la presión sonora con respecto al tiempo

Usaremos esto Enel tercer término de la ecuación formulada integralmente

Este término se puede rescribir como

Donde es la función Delta de Dirac. Entonces reescribimos la Ecuación de onda en Formulación Integral o Formulación Débil

De igual forma que en el caso anterior las condiciones iniciales

Se habla de formulación débil debido a que sus requisitos de validación son menos estrictos que en la formulación diferencial.

En todos esos puntos no existe, pero la expresión , si tiene importancia. En esta formulación indirectamente hemos incorporado:

## Absorción

Materiales absorbentes en uno de los extremos del tubo

## Tubo Cerrado Caso 1

Si el tubo está perfectamente cerrado en la admitancia es nula y la integral anterior es cero

## Tubo Cerrado Caso 2

En este caso la derivada parcial de la presión respecto a x es cero

## Tubo Abierto

En este caso como la presión sonora debe ser nula, la variación de la presión debe coincidir con la condición de contorno respectiva

## Tubo con Fuente

En este caso como la presión sonora debe ser nula, la variación de la presión debe coincidir con la condición de contorno respectiva entonces

La formulación débil permite compatibilizar todas las posibles condiciones de contorno en una sola ecuación, sin embargo, encontrar una solución analítica puede ser un proceso muy complejo. Sin embargo, la formulación integral nos permite usar una solución discreta y aproximada

## DISCRETIZACIÓN DE LA FORMULACIÓN INTEGRAL (DÉBIL) DE LA ECUACIÓN DE ONDA

Supongamos que podemos expresar la solución de la ecuación de onda de manera aproximada de la forma

Las funciones son construidas por el usuario y se les solicita que sean linealmente independientes y satisfagan las condiciones de contorno. Esta ecuación en forma matricial es

En forma compacta podemos decir

Podemos hacer lo mismo para la variación de la presión sonora (también llamada función de peso)

Las funciones son exactamente las mismas y en forma compacta tenemos

## MATRIZ DE MASA

Aproximamos la primera integral usando el proceso de discretización

Aclaramos que

Sacamos para afuera los elementos de la ecuación que solamente dependen del tiempo

Llamamos a la integral siguiente como matriz de masa

Entonces

Podemos aproximar la primera integral como

Observemos que es esta expresión

Los componentes de la expresión son

Entonces la expresión completa indica

Cada elemento de la matriz de masa es

## MATRIZ DE RIGIDEZ

Tomamos la tercera integral y la aproximamos

Sacamos los términos con respecto al tiempo de la integral

La tercera integral es aproximada por

Definimos

Llamamos a la integral siguiente como matriz de rigidez

Donde cada elemento es de la forma

## MATRIZ DE AMORTIGUAMIENTO

Realizamos el mismo procedimiento

Entonces

Entonces la tercera integral se puede aproximar por

La matriz de amortiguamiento es dada por

## VECTOR DE FUERZAS

De la integral final podemos generar la aproximación

Obtenemos el vector de fuerzas

Donde cada elemento es de la forma