

# Trabalho 1 de Métodos Numéricos para Equações Diferenciais II

Ariel Nogueira Kovaljski

Nova Friburgo, XX de setembro de 2020

## Conteúdo

| 1 | Introdução                        |  |
|---|-----------------------------------|--|
|   | 1.1 A Equação de Advecção-Difusão |  |
|   | 1.2 Método dos Volumes Finitos    |  |
| 2 | Desenvolvimento                   |  |
|   | 2.1 Seção 1                       |  |
|   | 2.2 Seção 2                       |  |
|   | 2.3 Seção 3                       |  |
| 3 | Resultados                        |  |
|   | 3.1 Seção 1                       |  |
|   | 3.2 Seção 2                       |  |
|   | 3.3 Seção 3                       |  |
| 4 | Conclusão                         |  |
| 5 | Código Computacional              |  |

### 1. Introdução

Neste trabalho foi implementado um método computacional de maneira a resolver a equação de Advecção-Difusão de forma numérica.

Para melhor entender o desenvolvimento, é necessária introdução de alguns conceitos-chave utilizados.

#### 1.1 A Equação de Advecção-Difusão

A equação de advecção-difusão possibilita a solução de problemas envolvendo variações espaciais e temporais da concentração de uma substância escoando em um fluído. Um exemplo bastante didático consiste no despejo de esgoto em um afluente: o contaminante sofrerá efeitos difusivos — concentrando-se ao redor da saída — e efeitos advectivos — sendo carregado no sentido da correnteza.



Figura 1.1: Efeitos difusivos e advectivos observados no despejo de esgoto no Rio Bengala

Para um problema unidimensional tem-se a seguinte forma,

$$\frac{\partial c}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x}(uc) - \frac{\partial}{\partial x}\left(D\frac{\partial c}{\partial x}\right) = 0 \tag{1.1}$$

onde c indica a concentração, u a velocidade e D o coeficiente de difusão.

Considerando que para u e D constantes, tem-se  $\bar{u}$  e  $\alpha$ , respectivamente, é possível reescrever Eq. 1.1 como,

$$\frac{\partial c}{\partial t} + \bar{u}\frac{\partial c}{\partial x} - \alpha \frac{\partial^2 c}{\partial x^2} = 0 \tag{1.2}$$

#### 1.2 Método dos Volumes Finitos

O método dos volumes finitos tem como finalidade a discretização do domínio espacial. Este é subdividido em um conjunto de volumes finitos e as variáveis dependentes são determinadas como médias volumétricas sobre estes volumes, avaliadas nos centros dos mesmos.

A partir da Eq. 1.1, para adaptá-la ao métodos dos volumes finitos, é possível reescrevê-la como

$$\frac{\partial \Phi}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \tag{1.3}$$

onde,

$$\Phi = c$$
 (1.4)  $f = f(c) = uc - D\frac{\partial c}{\partial x}$  (1.5)

Para a solução, considera-se um domínio discretizado e subdividido conforme figuras abaixo:

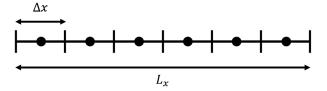


Figura 1.2: Partição do domínio da solução

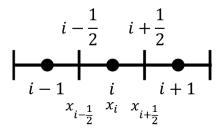


Figura 1.3: Posições ao redor do i-ésimo volume da malha

Para obter-se a discretização do domínio, integra-se a Eq. 1.3 no intervalo de tempo de  $t^n$  a  $t^{n+1}$  e no espaço de  $x_{i-\frac{1}{2}}$  a  $x_{i+\frac{1}{2}}$ . Além disso, define-se os incrementos no tempo e no espaço como

$$\Delta t = t^{n+1} - t^n \qquad \text{e} \qquad \Delta x = x_{i+\frac{1}{2}} - x_{i-\frac{1}{2}}$$

Tem-se, assim, uma integração dupla

$$\int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \left( \int_{t^n}^{t^{n+1}} \frac{\partial \Phi}{\partial t} dt \right) dx + \int_{t^n}^{t^{n+1}} \left( \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \frac{\partial f}{\partial x} dx \right) dt = 0$$

$$\int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} [\Phi(x,t^{n+1}) - \Phi(x,t^n)] dx + \int_{t^n}^{t^{n+1}} [f(x_{i+\frac{1}{2}},t) - f(x_{i-\frac{1}{2}},t)] dt = 0 \quad (1.6)$$

Define-se uma variável  $Q_i^k$  que consiste no valor médio aproximado de  $\Phi$  no espaço, dado um tempo k onde  $k=t^n$  ou  $k=t^{n+1}$ 

$$Q_i^n \approx \frac{1}{\Delta x} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \Phi(x, t^n) dx \tag{1.7}$$

$$Q_i^{n+1} \approx \frac{1}{\Delta x} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \Phi(x, t^{n+1}) dx \tag{1.8}$$

Analogamente, define-se os fluxos como um  $F_k^n$  que consiste no valor médio aproximado de F no tempo, dada uma posição k onde  $k=x_{i-\frac{1}{2}}$  ou  $k=x_{i+\frac{1}{2}}$ 

$$F_{i-\frac{1}{2}}^n \approx \frac{1}{\Delta t} \int_{t^n}^{t^{n+1}} f(x_{i-\frac{1}{2}}, t) dt$$
 (1.9)

$$F_{i+\frac{1}{2}}^{n} \approx \frac{1}{\Delta t} \int_{t^{n}}^{t^{n+1}} f(x_{i+\frac{1}{2}}, t) dt$$
 (1.10)

Substituindo as Eq. 1.7, 1.8, 1.9 e 1.10 na Eq. 1.6 e dividindo todos os termos por  $\Delta x$  tem-se que

$$\begin{split} \frac{1}{\Delta x} \Bigg\{ \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} [\Phi(x,t^{n+1}) - \Phi(x,t^n)] dx \Bigg\} + \frac{1}{\Delta x} \Bigg\{ \int_{t^n}^{t^{n+1}} [f(x_{i+\frac{1}{2}},t) - f(x_{i-\frac{1}{2}},t)] dt \Bigg\} = 0 \\ Q_i^{n+1} - Q_i^n + \frac{1}{\Delta x} \Bigg\{ \int_{t^n}^{t^{n+1}} [f(x_{i+\frac{1}{2}},t) - f(x_{i-\frac{1}{2}},t)] dt \Bigg\} = 0 \\ Q_i^{n+1} = Q_i^n + \frac{\Delta t}{\Delta t \Delta x} \Bigg\{ \int_{t^n}^{t^{n+1}} [f(x_{i+\frac{1}{2}},t) - f(x_{i-\frac{1}{2}},t)] dt \Bigg\} \end{split}$$

Por fim, obtém-se

$$Q_i^{n+1} = Q_i^n - \frac{\Delta t}{\Delta x} (F_{i+\frac{1}{2}}^n - F_{i-\frac{1}{2}}^n)$$
(1.11)

onde o valor médio de  $\Phi$ no volume de controle, Q, deve ser atualizado iterativamente para o próximo passo de tempo.

Para a aproximação dos fluxos, dentre as possíveis metodologias, foi escolhido o uso de uma aproximação upwind para a concentração c:

$$c \approx \frac{(Q_i^n - Q_{i-1}^n)}{\Delta r} \tag{1.12}$$

e uma aproximação centrada para a derivada espacial da concentração  $\frac{\partial c}{\partial x} :$ 

$$\frac{\partial c}{\partial x} \approx \frac{(Q_{i+1}^n - 2Q_i^n + Q_{i-1}^n)}{\Delta x^2} \tag{1.13}$$

que, ao serem substituídas na Eq. 1.11, resultam em

$$\begin{split} Q_{i}^{n+1} &= Q_{i}^{n} - \frac{\Delta t}{\Delta x} \left[ \bar{u} Q_{i}^{n} - \alpha \frac{(Q_{i+1}^{n} - Q_{i}^{n})}{\Delta x} - \bar{u} Q_{i-1}^{n} + \alpha \frac{(Q_{i}^{n} - Q_{i-1}^{n})}{\Delta x} \right] \\ Q_{i}^{n+1} &= Q_{i}^{n} - \frac{\Delta t}{\Delta x} \left[ \bar{u} (Q_{i}^{n} - Q_{i-1}^{n}) - \alpha \frac{(Q_{i+1}^{n} - 2Q_{i}^{n} + Q_{i-1}^{n})}{\Delta x} \right] \\ Q_{i}^{n+1} &= Q_{i}^{n} - \Delta t \left[ \bar{u} \frac{(Q_{i}^{n} - Q_{i-1}^{n})}{\Delta x} - \alpha \frac{(Q_{i+1}^{n} - 2Q_{i}^{n} + Q_{i-1}^{n})}{\Delta x^{2}} \right] \end{split}$$
(1.14)

### 2. Desenvolvimento

O desenvolvimento entra aqui.

#### 2.1 Seção 1

 ${\bf A}$  seção 1 entra aqui.

#### 2.2 Seção 2

 $\mathbf{A}$  seção 2 entra aqui.

#### 2.3 Seção 3

 ${\bf A}$  seção 3 entra aqui.

### 3. Resultados

Os resultados entram aqui.

#### 3.1 Seção 1

 ${\bf A}$  seção 1 entra aqui.

#### 3.2 Seção 2

 $\mathbf{A}$  seção 2 entra aqui.

#### 3.3 Seção 3

 $\mathbf A$ seção 3 entra aqui.

## 4. Conclusão

As conclusões entram aqui.

## 5. Código Computacional

O código computacional entra aqui.