

Título??

Pablo Chegade

pablo.chegade@ib.edu.ar

Métodos Numéricos en Fluidos I, Instituto Balseiro, CNEA-UNCuyo, Bariloche, Argentina, 2022

- Se estudiaron métodos numéricos espaciales y de evolución temporal para resolver el problema de la cavidad cuadrada hidrodinámica bidimensional.
- Se tiene en cuenta la ecuación de momentos y la de conservación de masa. Este tiene un término advectivo, uno difusivo.
- Se resolvió mediante el método de volúmenes finitos y algoritmo simplor calculando presión y velocidades con grilla desplazada.
- En primer lugar, se estudió la dependencia de la solución en el estado estacionario con respecto al paso temporal.
- Se planteó un algoritmo para minimizar el costo computacional para encontrar el estado estacionario con un error menor al 5 %
- En segundo lugar, se estudió el impacto en el estacionario del esquema espacial en el término advectivo empleando distintos números de Reynolds. En particular, se utilizaron diferencias centradas de orden 2, Up-wind de orden uno y el esquema QUICK de orden 2.
- Además, se estudió el orden de convergencia espacial de Up-wind de primer orden en referencia al mejor esquema advectivo
- Se evaluó el efecto de los pasos internos del algoritmo simplor
- Se estudió el efecto del método de evolución temporal, evaluando el estado transitorio de la solución mediante los métodos Euler Implícito y Crank-Nicholson

Dudas:

- A mayor Re, mayor dt ?
- $t_{hat} = tU_0/L$

I. INTRODUCCIÓN

1 [¿Por qué es importante resolver problemas de fluidos numéricamente? Rtas en la primera clase]

Gran parte de los problemas de mecánica de fluidos no son resolubles analíticamente. Algunos de ellos pueden ser estudiados experimentalmente, con el costo operativo y las dificultades para realizar las mediciones que esto conlleva [ref clase 1](#). Una alternativa más rápida y de menor costo es resolverlos numéricamente. Si bien esto trae aparejado algunas dificultades, como los errores de aproximación numérica y el costo computacional, en los últimos años la resolución numérica de ecuaciones es aceptada y está ganando preponderancia.

2 [Explicar el problema de la cavidad cuadrada hidrodinámica bidimensional] Un problema muy estudiado desde el punto de vista numérico en mecánica de fluidos es el de la cavidad cuadrada hidrodinámica bidimensional, también conocido como Shear-driven cavity flow. En la figura ?? se muestra un esquema del mismo. Consiste en una cavidad cuadrada bidimensional de lado L que contiene un fluido incompresible de viscosidad ν . Las condiciones de borde son de no deslizamiento en todas las paredes excepto en la horizontal superior, con velocidad U_0 . Sea $\vec{V}(x, y, t) = (u(x, y, t), v(x, y, t))$ la velocidad en el punto (x, y) a tiempo t , las condiciones anteriores se traducen en $\vec{V}(x, 0) = \vec{V}(0, y) = \vec{V}(L, y) = (0, 0)$ y $\vec{V}(x, L) = (U_0(t), 0)$.

3 [Explicación de las ecuaciones involucradas]

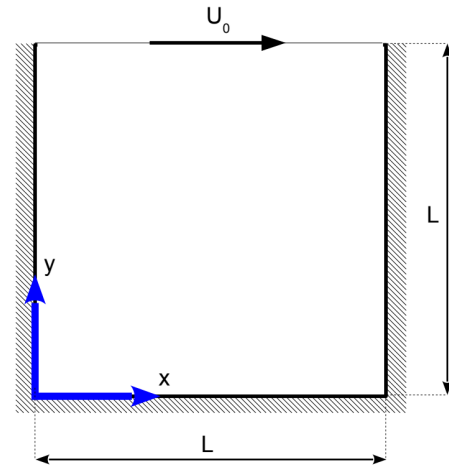


Figura 1: Esquema del problema de la cavidad cuadrada hidrodinámica bidimensional. Consiste en una cavidad cuadrada bidimensional de lado L que contiene un fluido incompresible de viscosidad ν . Las condiciones de borde son de no deslizamiento en todas las paredes excepto en la horizontal superior, con velocidad U_0 .

Esta figura fue extraída de [?].

El objetivo es determinar la presión $p(x, y, t)$ y las velocidades $u(x, y, t)$ y $v(x, y, t)$ para todo punto (x, y) y tiempo t . Para esto se cuenta con tres ecuaciones diferenciales. En primer lugar, la ecuación de conservación de momento en las direcciones vertical y horizontal. Adimensionalmente, estas son

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial(uu)}{\partial x} + \frac{\partial(uv)}{\partial y} = -\frac{\partial p}{\partial x} + \frac{1}{Re} \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right), \quad (1)$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + \frac{\partial(uv)}{\partial x} + \frac{\partial(vv)}{\partial y} = -\frac{\partial p}{\partial y} + \frac{1}{Re} \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} \right), \quad (2)$$

donde $Re = U_0 L / \nu$ es el número de Reynolds. En ambas ecuaciones, el primer término del lado izquierdo resume la dependencia temporal del problema, los términos siguientes corresponden al efecto advectivo, el primer término del lado derecho resume la dependencia con la presión y los siguientes, el efecto difusivo. En segundo lugar se cuenta con la ecuación de conservación de masa. Para un fluido incompresible esta es

$$\nabla \cdot \vec{V} = \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} = 0. \quad (3)$$

En base a esta ecuación se suele decir que el campo de velocidades tiene divergencia libre.

4 [Resumen]

Empleando las tres ecuaciones diferenciales en derivadas parciales anteriores, es posible calcular la presión y las velocidades. Es notable que las soluciones dependerán del valor del número de Reynolds, el cual depende de la velocidad en la cara superior, la longitud de la cavidad y la viscosidad del líquido.

II. MÉTODOS NUMÉRICOS

5 [Resumen] Para resolver el sistema de ecuaciones diferenciales es necesario discretizar el dominio y plantear esquemas numéricos para las ecuaciones diferenciales. En cuanto al primero, es necesario diferenciar entre dominio espacial y temporal. En cuanto al segundo, se emplearon volúmenes finitos con el objetivo de asegurar la conservación de masa y se estudió el efecto de distintos métodos espaciales y temporales.

A. Discretización del dominio

6 [Discretización espacial] El dominio espacial se discretiza mediante una grilla uniforme con igual espaciamiento Δ en ambas direcciones. El número de volúmenes por dirección espacial es n tal que $\Delta = 1/n$. En total se cuentan con n^2 volúmenes, cada uno numerado con los índices i y j para las direcciones horizontales y verticales, respectivamente.

7 [Grilla desplazada] Se emplearon grillas desplazadas para las velocidades y la presión. Estas se muestran esquemáticamente en la figura ???. De este modo, P_{ij} es la presión en el volumen de tamaño $\Delta \times \Delta$ ubicado en $x = i\Delta$ e $y = j\Delta$. Mientras que U_{ij} es la velocidad horizontal en $x = (i + 1/2)\Delta$ e $y = j\Delta$ y V_{ij} , la velocidad vertical en $x = i\Delta$ e $y = (j + 1/2)\Delta$. En base a lo anterior, la grilla para p posee todos sus volúmenes contenidos en la cavidad. Como no se necesita conocer la presión en el borde del dominio, no es necesario describir sus condiciones de borde, las cuales suelen ser difíciles de determinar. Esta justamente es la ventaja de emplear grillas desplazadas.

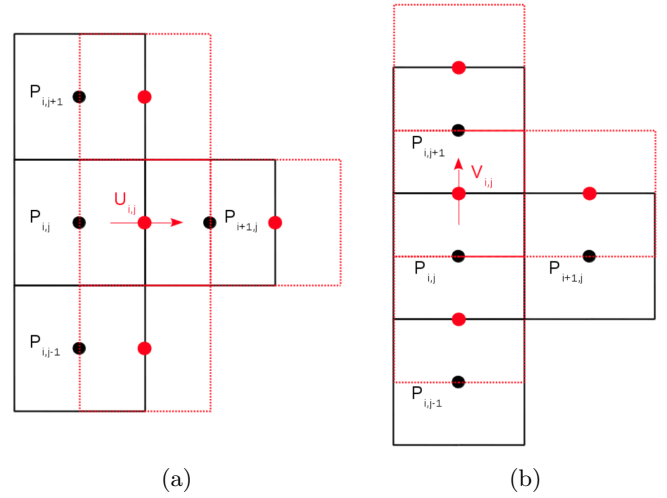


Figura 2: Esquema de las grillas desplazadas para la presión p y las velocidades horizontal u (??) y vertical v (??). La grilla para p es la única que posee todos sus volúmenes contenidos en la cavidad. Estas figuras fueron extraídas de [?].

8 [Discretización temporal] Por otro lado, el dominio temporal se define desde $t = 0$ hasta $t = t_{max}$. El tiempo se discretizó en puntos equiespaciados $t_k = k\Delta t$ con $k = 0, 1, \dots, M$ con $\Delta t = t_{max}/M$. De este modo, la presión P_{ij}^k es la P_{ij} evaluada en tt_k y de forma análoga con las demás variables.

B. Esquema numérico

9 [Resumen]

- Se construyó un esquema numérico para las ecuaciones de conservación de momento ?? y ?? mediante la técnica de volúmenes finitos.
- Para aproximar los términos obtenidos se emplearon distintos métodos numéricos, analizando su efecto en la solución numérica.
- Para la evolución temporal se utilizó Euler Implícito y Crank-Nicolson
- Mientras que para el término advectivo se empleó diferencias centradas de orden 2, Up-wind de orden 1 y el algoritmo QUICK. Por último, para el difusivo se empleó diferencias centradas de orden 2.
- Una vez planteado el esquema numérico, se resolvió el sistema de ecuaciones formado por ??, ?? y ?? mediante el algoritmo SIMPLER.
- A continuación se explica la construcción del esquema numérico, junto a las características particulares de cada método utilizado.

10 [Volúmenes finitos]

- La implementación de la técnica de volúmenes finitos para este problema en particular se explica en detalle en [?].
- De forma resumida, se integran las ecuaciones de mo-

mento ?? y ?? en el volumen de las grillas de u y v , respectivamente, empleando la regla del rectángulo [ref Moin](#). Esta aproximación es de orden mayor a Δ^2 , correspondiente al mayor orden de aproximación de los esquemas para los términos advectivo y difusivo. De este modo se arriba a un sistema de ecuaciones donde el término temporal depende de $\partial U_{ij}/\partial t$, el advectivo depende de u evaluada en los cuatro laterales: $U_{N,ij}$ norte, $U_{S,ij}$ sur, $U_{E,ij}$ este y $U_{W,ij}$ oeste, y de v evaluada de igual manera. Además, el término de presión depende de P_{ij} y el término difusivo depende de las derivadas espaciales de u evaluadas en los laterales: $\frac{\partial U_{E,ij}}{\partial x}$, $\frac{\partial U_{W,ij}}{\partial x}$, $\frac{\partial U_{N,ij}}{\partial y}$ y $\frac{\partial U_{S,ij}}{\partial y}$, y de las derivadas espaciales de v de forma análoga.

- Es necesario aclarar que las variables anteriores se evalúan tanto en los laterales de los volúmenes de la grilla de u como en los de v . Sin embargo, las aproximaciones para un caso y otro son análogas.
- En base a lo anterior, aplicar un método numérico determinado implica aproximar las velocidades U_{ij} , V_{ij} y sus derivadas evaluadas en el centro y los laterales de sus volúmenes finitos respectivos.
- Por simetría $U_{E,ij} = U_{W,i+1j}$ y $U_{N,ij} = U_{S,ij+1}$. Además, cualquier aproximación sobre $U_{W,ij}$ vale sobre $U_{S,ij}$ intercambiando los índices ij entre sí. De este modo, solo basta describir la aproximación en uno de los laterales
- Por último, una particularidad del término advectivo es su no linealidad, que se resuelve empleando la solución del paso previo como uno de los factores.

11 [Métodos espaciales: presentación y aproximaciones para el término advectivo]

- A continuación se desarrollan los métodos numéricos utilizados para el dominio espacial. Sólo se presentan las expresiones para la velocidad horizontal u , considerando que para la velocidad vertical v son análogas.
- En cuanto al término advectivo, se emplearon tres métodos numéricos: diferencias centradas de orden 2, Upwind de orden 1 y [algoritmo? QUICK](#).
- En diferencias centradas de orden 2 se aproxima

$$U_{W,ij} = \frac{U_{ij} + U_{i-1j}}{2}$$

- Ventajas y desventajas
- En Upwind de orden 1 se aproxima

$$U_{W,ij} = \begin{cases} U_{i-1j} & \text{si } U_{W,ij}^* \geq 0 \\ U_{ij} & \text{si } U_{W,ij}^* < 0 \end{cases}$$

- donde el subíndice '*' indica que corresponde al paso previo o se calcula en base al paso previo.
- Ventajas y desventajas
- Por último, en [algoritmo? QUICK](#) se aproxima [REF](#)

$$U_{W,ij} = \begin{cases} U_{i-1j} + \frac{1}{8}(-U_{i-2j} - 2U_{i-1j} + 3U_{ij}) & \text{si } U_{W,ij}^* \geq 0 \\ U_{ij} + \frac{1}{8}(3U_{i-1j} - 2U_{ij} - U_{i+1j}) & \text{si } U_{W,ij}^* < 0 \end{cases}$$

- ventajas y desventajas

12 [Aproximaciones para el término difusivo]

- En cuanto al término difusivo, se emplean diferencias finitas centradas de orden 2:

$$\frac{\partial U_{W,ij}}{\partial t} = \frac{U_{ij} - U_{i-1j}}{\Delta}$$

- Ventajas y desventajas

13 [Método de evolución temporal]

- En cuanto a la evolución temporal, el sistema de ecuaciones discretizadas se puede llevar a uno de la forma

$$\frac{\partial U_{ij}^k}{\partial t} = f(U^k, V^k, P^k)$$

$$\frac{\partial V_{ij}^k}{\partial t} = g(U^k, V^k, P^k)$$

donde f y g son funciones y U^k , V^k y P^k son las matrices de velocidad y presión evaluadas a tiempo $t = t_k$.

- En ambos casos la derivada temporal se aproximó mediante los métodos Euler Implícito y Crank-Nicholson. En el primero, se aproximó

$$U_{ij}^{k+1} = U_{ij}^k + \Delta t f(U^{k+1}, V^{k+1}, P^{k+1}) + O_{local}(\Delta t^2)$$

y de forma análoga para $\frac{\partial V_{ij}^k}{\partial t}$.

- En el segundo, se aproximó

$$U_{ij}^{k+1} = U_{ij}^k + \frac{\Delta t}{2} [f(U^{k+1}, V^{k+1}, P^{k+1}) + f(U^k, V^k, P^k)] + O_{local}(\Delta t^3)$$

- Este método implícito tiene la ventaja de tener factor de amplificación unitario.

14 [Algoritmo simpler simplifcadamente]

- Mediante las aproximaciones anteriores, las ecuaciones de conservación de momento ?? y ?? se transforman en dos ecuaciones que sólo dependen de U^k , U^{k-1} , V^k , V^{k-1} , P^k y P^{k-1} .
- Estas ecuaciones junto a la condición de divergencia libre ?? se resuelven mediante el algoritmo SIMPLER. [?]
- Este es un algoritmo segregado o de paso fraccionado en el que se calculan por separado velocidad y presión. Partiendo de una aproximación de la velocidad y presión a tiempo t_k es capaz de mejorarla mediante un método iterativo. Tal aproximación inicial suele ser la solución numérica a tiempo t_{k-1} . La exactitud de la solución depende del número de iteraciones internas $l_{simpler}$ realizadas, a expensas de un mayor costo computacional.

C. Costo computacional

[Costo computacional y elección de n] Debido a la cantidad de variables involucradas, proporcional a n^2 , y dependiendo del número de pasos de tiempo a realizar, el costo computacional puede ser alto. En base

a esto, es importante desarrollar métodos que permitan disminuir el costo pero que a su vez tengan una precisión aceptable. Un modo de minimizarlo es disminuyendo el número de variables pero exigiendo a su vez un error menor al 5 %, por ejemplo. Sin embargo, para esto es necesario conocer la solución exacta o al menos una muy buena aproximación, lo cual no siempre se tiene.

16 [Elección de M] Otra alternativa es disminuir el número de pasos de tiempo M . Cuando $U_0(t)$ es independiente del tiempo, el sistema de ecuaciones REFs debe llegar a un estado estacionario a partir del cual la solución deja de variar. Una vez en este estado, no tiene sentido continuar la ejecución. Entonces, se puede aplicar un criterio de convergencia que para dado Δt indique cuándo la solución se encuentra en el estado estacionario y la ejecución debe detenerse. El criterio tomado fue el siguiente: si la solución tiende a un estacionario independiente del tiempo, entonces se avanza la solución hasta que se cumplan al mismo tiempo las desigualdades

$$\frac{\|U^{k+1} - U^k\|_2}{\Delta t} < tol, \quad \frac{\|V^{k+1} - V^k\|_2}{dt} < tol$$

con tol tolerancia. A menor tol , mayor el costo computacional debido a que se necesitan más pasos M . En este trabajo se decidió establecer $tol = 1 \times 10^{-5}$.

17 [Algoritmo para Δt]

Además, si solo es de interés la solución en el estado estacionario, otra alternativa es elegir Δt de modo que la solución converja más rápido a pesar de tener un estado transitorio lejos de la solución exacta. Esto último se basa en la hipótesis de que la solución no depende del paso de tiempo, lo cual debe ser estudiado en detalle. Asumiendo que así es, se propone el siguiente algoritmo para elegir Δt .

1. Se parte de una propuesta Δt_{guess} lo suficientemente pequeña para que asegurar que la solución no diveja. En este trabajo se empleó $\Delta t_{guess} = 0.005$.
2. Se avanza en 10 pasos la solución numérica, calculando en cada uno de ellos el parámetro ϵ definido como

$$\epsilon = \sqrt{\|U^{k+1} - U^k\|_2^2 + \|V^{k+1} - V^k\|_2^2}.$$

Este parámetro da indicio de cuán rápido varían las velocidades.

3. Se calcula la velocidad de convergencia χ_{guess} definida como la pendiente en un ajuste lineal de $\ln \epsilon$ vs número de paso de tiempo.
4. Se divide el paso de tiempo por la mitad $\Delta t = \Delta t_{guess}/2$ y se calcula la velocidad de convergencia χ correspondiente. Si $\chi > \chi_{guess}$, se divide el paso de tiempo por la mitad y se repite el proceso empleando $\Delta t_{guess} = \Delta t$. Si $\chi < \chi_{guess}$, se define determina como mejor paso de tiempo a Δt_{guess} .

18 [Número de pasos $l_{simpler}$]

- Por último, a mayor $l_{simpler}$, mayor exactitud del método SIMPLER y mayor costo computacional. De este modo, suena lógico mantener $l_{simpler} = 1$. Sin embargo, como cambia la precisión del método, podría modificarse también la elección de Δt y, consecuentemente,

aumentar o disminuir el número de pasos de tiempo M necesarios para llegar al estado estacionario

- En definitiva, la relación entre $l_{simpler}$ y costo computacional podría no ser trivial y debe ser estudiada en detalle.

19 [Resumen de costo computacional] En este trabajo se estudiaron todos los métodos mencionados. En primer lugar, se determinó para $Re = 100$ y 1000 , el valor de n_1 tal que la solución numérica tiene un error menor al 5 % respecto a una solución numérica de mayor precisión obtenida en [ref Guia](#). En segundo lugar, estudiando la velocidad de convergencia en función de Δt se planteó un algoritmo que permita elegir Δt de modo de minimizar el número de pasos de tiempo necesarios. En tercer lugar, se decidió emplear el criterio de elección de M durante todo el trabajo.

20 [Resumen de lo que se va a estudiar]

- En primer lugar, se estudió la dependencia de la solución en el estado estacionario con respecto al paso temporal.
- Se planteó un algoritmo para minimizar el costo computacional para encontrar el estado estacionario con un error menor al 5 %
- Se evaluó el efecto de los pasos internos del algoritmo simpler
- En segundo lugar, se estudió el impacto en el estacionario del esquema espacial en el término advectivo empleando distintos números de Reynolds. En particular, se utilizaron diferencias centradas de orden 2, Up-wind de orden uno y el esquema QUICK de orden ?
- Además, se estudió el orden de convergencia espacial de Up-wind de primer orden en referencia al mejor esquema advectivo
- Se estudió el efecto del método de evolución temporal, evaluando el estado transitorio de la solución mediante los métodos Euler Implícito y Crank-Nicholson

III. RESULTADOS Y DISCUSIÓN

A. Dependencia del estado estacionario con el paso Δt

En primer lugar, se analizó la dependencia del estado estacionario con el paso de evolución temporal. Se calculó $u(0.5, 0.5)$ y $v(0.5, 0.5)$ para $Re = 1000$, $n_1 = 20$ y distintos Δt entre 0.005 y 20. Se emplearon diferencias centradas de orden 2 para el término advectivo y Euler implícito para la evolución temporal. En la figura ?? se grafican los resultados obtenidos respecto al valor correspondiente al menor Δt en valor absoluto. Se observa una diferencia entre los valores obtenidos del orden de 1×10^{-4} , ligeramente superior a la tolerancia en el criterio de convergencia. Aunque si solo se consideraran Δt menores a 1, se obtendría una diferencia menor a dicha tolerancia.

Esto indica que el estado estacionario depende de Δt con una variación menor a la tolerancia siempre que ocu-

rra $\Delta t < 1$ **menor pero del orden**. Si bien esto sólo se da en el caso particular considerado, se tomará como normal general

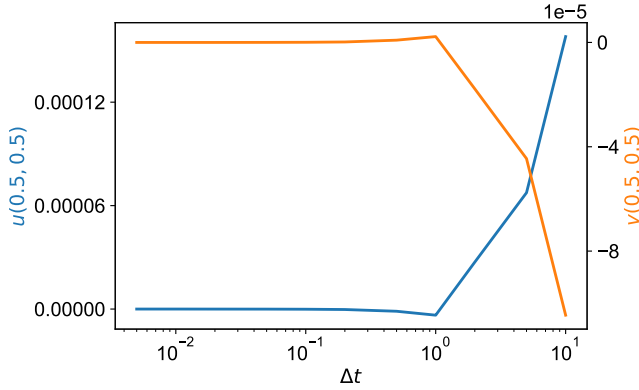


Figura 3

B. Elección de dt

- Como se mencionó en la sección anterior, debido a la cantidad de variables involucradas el costo computacional necesario para encontrar el estado estacionario es muy alto.
- Además, el resultado anterior indica que el estado estacionario podría no depender del paso de tiempo Δt .
- Por lo tanto, si solo es de interés el estado estacionario, se puede elegir Δt de modo que el número de pasos necesarios sea el menor posible mediante el algoritmo propuesto en la sección anterior

21 [Para qué se usó el algoritmo anterior]

- Este algoritmo no siempre va a encontrar el mejor Δt posible, pero se espera que esté cerca del óptimo.
- El algoritmo anterior fue empleado para hallar el estado estacionario en todo este trabajo salvo el caso particular $n_1 = 80$. Este es el caso más costoso y se buscará a mano el mejor Δt para cada Re específico.
- Se usaron $\Delta t = 0.35, 1.25$ y 2.0 para $Re = 100, 1000$ y 5000 , respectivamente

C. dt para distintos lsimpler

Estaría bueno dar para cada caso el máximo dt posible y el que me da mi algoritmo

D. Término advectivo

Los captions no están siendo autocontenidos. Hay que mencionar qué curva se encima sobre cuál

Se implementó para el término advectivo los esquemas DC2, UP1 y QUICK. Se calculó el estado estacionario

para $Re = 100, 1000$ y 5000 , para $n_1 = 20, 40$ y 80 y para los tres esquemas mencionados

Es de interés estudiar

- La dependencia con el número de Reynolds
- La dependencia con n_1
- La dependencia con el término advectivo

22 [Comparación DC2 vs n1 para distintos Re]

En primer lugar, se estudió la dependencia del estado estacionario con la discretización espacial n_1 y el número de Re , empleando como término advectivo particular diferencias finitas de orden 2

- En las figuras ?? y ?? se grafican las velocidades $u(0.5, y)$ y $v(x, 0.5)$ para distintos casos.
- Para $Re = 100$ se observa en ambos casos que el resultado varía cualitativamente poco con el tamaño de la discretización.
- Por otro lado, para $Re = 1000$ la diferencia entre los resultados es más significativa, llegando en algunos sitios a superar la tolerancia de 1×10^{-5} del criterio de convergencia.
- Por último, el caso $Re = 5000$ es el más notable de todos. Ni siquiera la solución de mayor n_1 es cercana a la de referencia
- Esto indica que a mayor número de Re es necesario disminuir el tamaño de la discretización, es decir, aumentar n_1 , para obtener una solución más precisa.
- **Por qué pasa esto? Qué tiene de particular el caso de Re alto?**

23 [Comparación cualitativa entre métodos numéricos para distintos Re] En segundo lugar, se estudió la dependencia del estado estacionario con el número de Re y el método numérico empleado para el término advectivo. En todos los casos se empleó $n_1 = 80$

- En las figuras ?? y ?? se grafica
- Cualitativamente, para $Re = 100$ no se observan grandes diferencias.
- Para $Re = 1000$ es notable que el método UP1 no aproxima correctamente la solución, mientras que DC2 y QUICK sí lo hacen. Esto se puede justificar en los órdenes de aproximación de los métodos, siendo el primero de orden 1 y los segundos de orden 2 **QUICK es orden 2?**
- Para $Re = 5000$ ninguno de los métodos aproxima correctamente la solución en la totalidad del dominio. En base a los resultados obtenidos al variar n_1 , esto podría deberse al tamaño de la grilla espacial y no al método numérico.

24 [Comparación numérica entre métodos numéricos para distintos Re.] Para cada variación posible de n_1 , Re y método para el término advectivo, se calculó el error relativo e_{rel} respecto a la bibliografía **referencia** en el centro del dominio $x = 0.5$ e $y = 0.5$. Para calcular este error se suman cuadráticamente los errores en u y v y se normaliza con el valor de referencia, es decir,

$$e_{rel} = \frac{\sqrt{(u_{exp} - u_{sol})^2 + (v_{exp} - v_{sol})^2}}{\sqrt{u_{sol}^2 + v_{sol}^2}}.$$

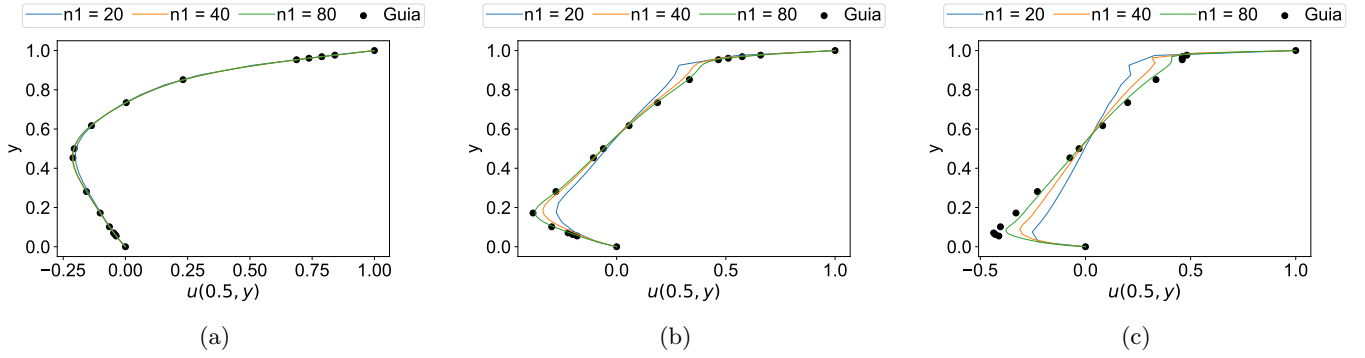


Figura 4: Velocidad $u(0.5, y)$ en función de y para distinto tamaño de la grilla espacial n_1 y número de Reynolds Re : (a) $Re = 100$, (b) $Re = 1000$ y (c) $Re = 5000$.

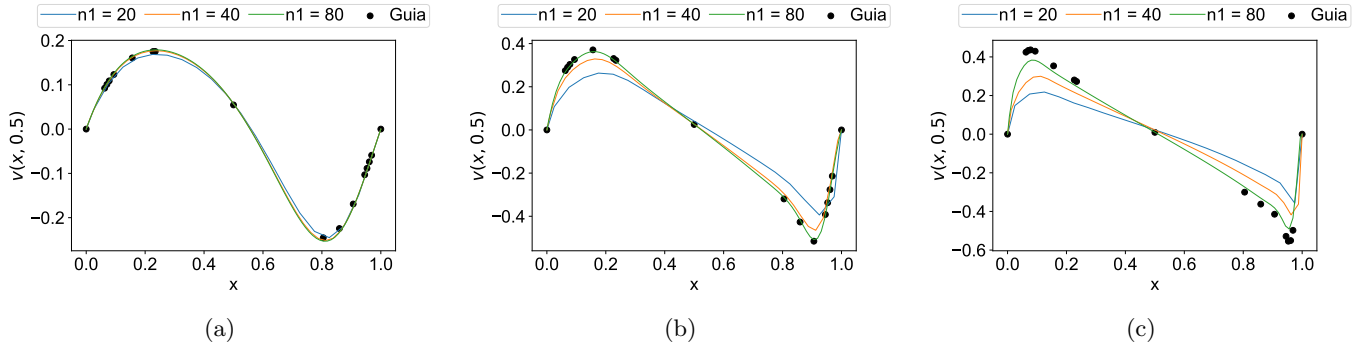


Figura 5: Velocidad $v(x, 0.5)$ en función de x para distintos tamaño de la grilla espacial n_1 y número de Reynolds Re : (d) $Re = 100$, (e) $Re = 1000$ y (f) $Re = 5000$.

Mencionar cómo se calcula $u(0.5, 0.5)$ y que sólo tiene sentido calcularlo allí porque la aproximación es del mismo orden que los métodos. Calcularla en otro lado con un promedio ponderado es de mayor orden.

- En la figura ??, Esta permite hacer una discusión cualitativa
- Cualitativamente los tres métodos muestran el mismo comportamiento
- En primer lugar, independientemente del valor de Re , a mayor n_1 , menor error. La excepción a este caso es el de $Re = 100$ y $n_1 = 80$, donde tanto en DC2 como en QUICK no se cumple la regla **por qué será?**
- En segundo lugar, a mayor Re , el error tiende a aumentar **Tabla con resultados**

Duda: es necesario reportar el dt en cada caso? No lo voy a hacer

| | e | | |
|-------|---------|---------|---------|
| DC2 | 0.08541 | 0.17567 | 0.69045 |
| UP1 | 0.14813 | 3.46833 | 17.6402 |
| QUICK | 0.08778 | 0.30266 | 4.09139 |

tar. Esto se observó en los análisis anteriores: a mayor Re es necesario aumentar n_1 para obtener una solución más precisa.

- Para comparar los métodos numéricos entre sí, es necesario analizar cuantitativamente los errores.
- Estos se presentan para $n_1 = 80$ CREO en la TABLA REF. Tengo que cambiar la tabla, tiene que decir los nros de Re en lugar de e
- Se observa que el método DC2 presenta menor error.

$$tol_{estacionario} = 1e - 5$$

- En la figura ??

E. Orden de convergencia espacial de UP1

Se calculó $u(0.5)$ y $v(0.5)$ para $Re = 1$ y $Re = 1000$ con $n_1 = 80$ y esquema QUICK. Se consideró este valor como la solución exacta. Luego, se calcularon las mismas velocidades para distintos n_1 y se calculó el error respecto a la solución numérica considerada como la exacta

u: Orden de convergencia: 2.5279722490866563
+/- 0.25890392418605823 v: Orden de convergencia:
2.88403428611868 +/- 0.4040887289633906

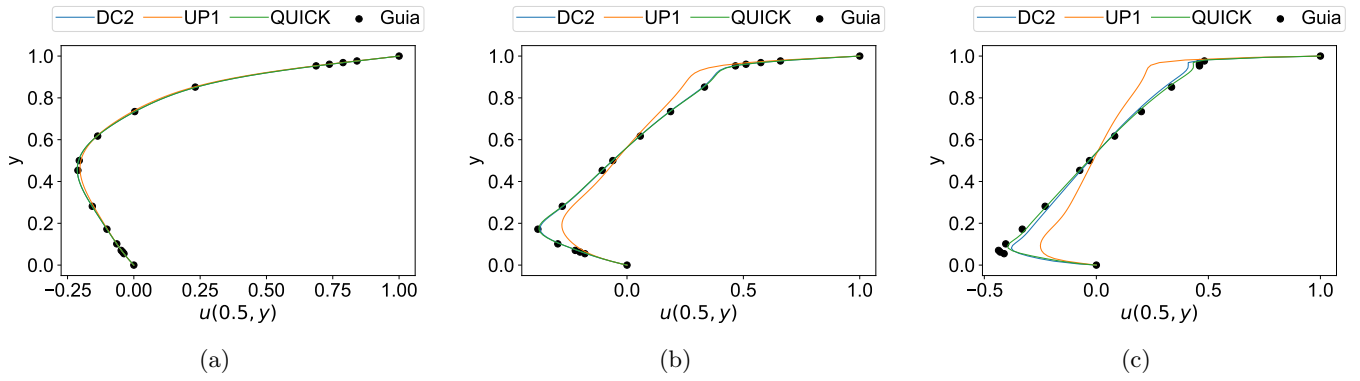


Figura 6: Velocidad $u(0.5, y)$ en el estado estacionario en función de y para distintos métodos numéricos del término advectivo y distintos números de Re : (a) $Re = 100$, (b) $Re = 1000$ y (c) $Re = 5000$. En todos los casos se empleó una grilla espacial de tamaño $n_1 \times n_1$ con $n_1 = 80$

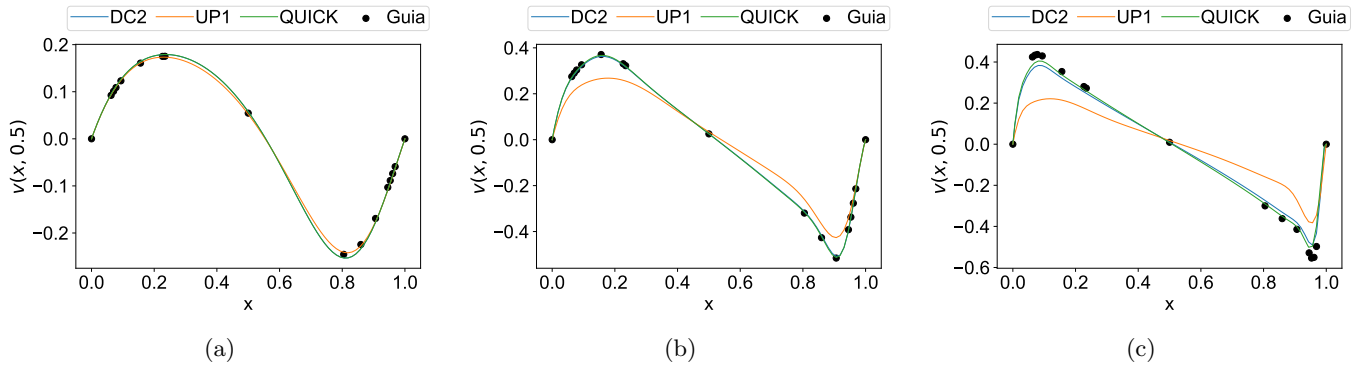


Figura 7

F. Esquema temporal con solución dependiente del tiempo

Evolución temporal con EI y CN.

IV. CONCLUSIÓN

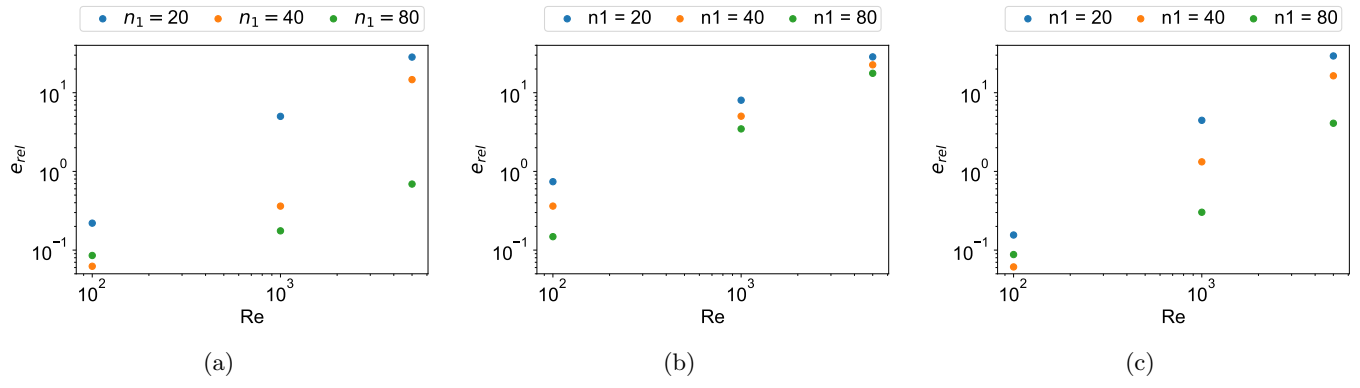


Figura 8: Termino advectivo Ponerle a los 3 los mismos ejes

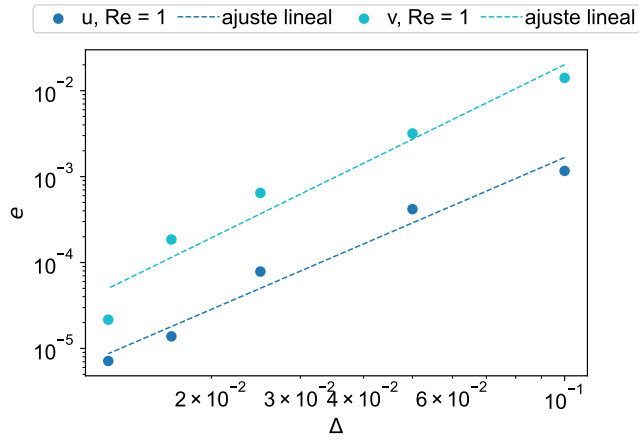


Figura 9