1. MODELO MATEMÁTICO:

$$\rho(T)c_p(T)\frac{\partial T(x,y,t)}{\partial t} = \nabla \cdot (k(T)\nabla T(x,y,t)) + g(T)$$
(1)

$$\frac{\partial T(0,y,t)}{\partial x} = \frac{\partial T(x,0,t)}{\partial y} = 0 \tag{2}$$

$$T(L_x, y, t) = T(x, L_y, t) = T_a$$
(3)

$$T(x,y,0) = T_0 \tag{4}$$

$$-k\frac{\partial T(x,y,t)}{\partial x} = h(T_{\infty} - T(x,y,t)) \qquad [a,b] \times [c,d]$$
(5)

Fazendo k, ρc_p e g constantes:

$$\rho c_p \frac{\partial T}{\partial t} = k \nabla^2 T + g \tag{6}$$

$$\frac{\rho c_p}{k} \frac{\partial T}{\partial t} = \nabla^2 T + \frac{g}{k} \tag{7}$$

Fazendo $\alpha = \frac{k}{\rho c_p}$:

$$\frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t} = \nabla^2 T + \frac{g}{k} \tag{8}$$

$$\frac{\partial T}{\partial t} = \alpha \nabla^2 T + \frac{g\alpha}{k} \tag{9}$$

$$\frac{\partial T}{\partial t} = \alpha \left(\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial y^2} \right) + \frac{g\alpha}{k} \tag{10}$$

Usamos uma aproximação de primeira ordem para a derivada temporal:

$$\left. \frac{\partial T}{\partial t} \right|_{i,i}^{n+1} = \frac{T_{i,j}^{n+1} - T_{i,j}^n}{\Delta t} \tag{11}$$

E uma aproximação de segunda ordem para a derivada espacial:

$$\left. \frac{\partial T}{\partial x} \right|_{i,i}^{n+1} = \frac{T_{i-1,j}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1}}{\Delta x^2}$$
(12)

$$\left. \frac{\partial T}{\partial y} \right|_{i,j}^{n+1} = \frac{T_{i,j-1}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1}}{\Delta y^2}$$
(13)

Assim, a equação 10 se torna:

$$\frac{T_{i,j}^{n+1} - T_{i,j}^n}{\Delta t} = \alpha \left(\frac{T_{i-1,j}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1}}{\Delta x^2} + \frac{T_{i,j-1}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1}}{\Delta y^2} \right) + \frac{g\alpha}{k}$$
(14)

Considerando uma malha uniforme constante ($\Delta x = \Delta y$) :

$$\frac{T_{i,j}^{n+1} - T_{i,j}^n}{\Delta t} = \alpha \left(\frac{T_{i-1,j}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1} + T_{i,j-1}^{n+1} - 2T_{i,j}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1}}{\Delta x^2} \right) + \frac{g\alpha}{k}$$
(15)

$$T_{i,j}^{n+1} - T_{i,j}^{n} = \frac{\alpha \Delta t}{\Delta x^2} \left(T_{i-1,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1} + T_{i,j-1}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1} - 4T_{i,j}^{n+1} \right) + \frac{g\alpha \Delta t}{k}$$
(16)

Fazendo $r=rac{\alpha\Delta t}{\Delta x^2}$ e $\lambda=rac{g\alpha\Delta t}{k}$:

$$T_{i,j}^{n+1} - T_{i,j}^{n} = r \left(T_{i-1,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1} + T_{i,j-1}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1} - 4T_{i,j}^{n+1} \right) + \lambda \tag{17}$$

Isolando no lado esquerdo os termos em n + 1:

$$-r\left(T_{i-1,j}^{n+1} + T_{i+1,j}^{n+1} + T_{i,j-1}^{n+1} + T_{i,j+1}^{n+1}\right) + (1+4r)T_{i,j}^{n+1} = T_{i,j}^{n} + \lambda \tag{18}$$

Esta relação de recorrência é válida para os nós internos da malha. Para nós nos contornos externos e internos, as relações devem respeitar as condições de contorno.

2. DISCRETIZAÇÃO PARA OS CONTORNOS EXTERNOS

Consideremos que são necessários N nós para representar o domínio $x=L_x$ e M nós para representar $y=L_y$. Assim, o domínio é uma malha de N x M nós e, considerando-se $T_{0,0}$ o nó inicial, a temperatura num dado nó é:

$$T_{ij}$$
 $i = 0, 1, ..., N - 1$ $j = 0, 1, ..., M - 1$ (19)

2.1 Contorno externo superior e externo direito

Em $x = L_x$ (j = M-1) e em $y = L_y$ (i = N-1), a temperatura é prescrita, condições representadas pelas equações 20 e 21, respectivamente.

$$T_{i,j} = T1$$
 $j = M - 1$ $i = 0, 1, ..., N - 1$ (20)

$$T_{i,j} = T1$$
 $i = N - 1$ $j = 0, 1, ..., M - 1$ (21)

2.2 Contorno externo esquerdo

Em x = 0 (j = 0), o fluxo é nulo.

$$\left. \frac{\partial T}{\partial x} \right|_{i=0} = 0 \tag{22}$$

Como estamos na aresta esquerda da placa, não há pontos à esquerda e portanto, não podemos utilizar facilmente diferenças centradas para aproximar a derivada que representa a condição de contorno dada. Utilizaremos uma aproximação avançada de segunda ordem, em três pontos. Assim, podemos representar a derivada através de pontos no interior do domínio.

$$\left. \frac{\partial T}{\partial x} \right|_{j=0}^{n+1} = \frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1}}{2\Delta x}$$
 (23)

$$\frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1}}{2\Delta x} = 0$$
 (24)

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1} = 0 j = 0 i = 1, 2, ..., N-1 (25)$$

Nesta relação, o índice i varia de 0 a N-1, apenas, uma vez que em i = N-1 (última linha) já temos condições para os nós (ver Eq. 21).

2.3 Contorno externo inferior

De maneira similar, para y = 0 (i = 0), também não há troca de calor.

$$\left. \frac{\partial T}{\partial y} \right|_{i=0} = 0 \tag{26}$$

Utilizaremos derivada avançada novamente, com uma aproximação de segunda ordem (compatível com a ordem da aproximação utilizada nos nós internos, conforme Eq. 12 e 13.

$$\left. \frac{\partial T}{\partial y} \right|_{i=0}^{n+1} = \frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1}}{2\Delta y}$$
 (27)

$$\frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1}}{2\Delta y} = 0$$
 (28)

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1} = 0 i = 0 j = 1, 2, ..., M-2 (29)$$

Aqui, o índice j varia de 1 até M-2, pois em j=0 a condição de contorno à esquerda (Eq. 25) já satisfaz o nó e em j=M-1 a condição à direita (Eq. 20) é aplicada.

3. DISCRETIZAÇÃO PARA OS CONTORNOS INTERNOS

Consideremos uma região quadrada Ω no interior do domínio, de arestas de comprimento d. Seja w o número de nós necessários para representar cada aresta, tal que

$$w = \frac{d}{\Delta x} + 1 \tag{30}$$

Os vértices que delimitam a área Ω são, portanto, $T_{p,q}$ (canto inferior esquerdo), $T_{p,q+w-1}$ (canto inferior direito), $T_{p+w-1,q}$ (canto superior esquerdo), $T_{p+w-1,q+w-1}$ (canto superior direito). A Figura $\bf 1$ apresenta uma representação da malha utilizada para discretizar a placa.

3.1 Contorno interno inferior

Na aresta inferior (i = p) ocorre a troca térmica por convecção no sentido do eixo y, representada pela equação:

$$k\frac{\partial T}{\partial y} = h(T_f - T(x, y, t)) \tag{31}$$

Utilizaremos aqui uma aproximação por diferenças recuadas para representar a derivada:

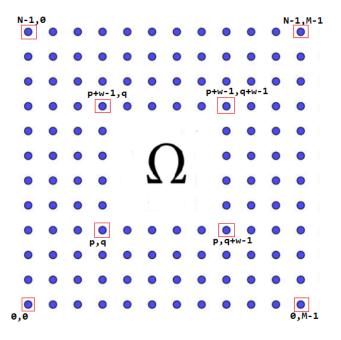


Figura 1: Representação da malha discretizada.

$$k\left(\frac{T_{i-2,j}^{n+1} - 4T_{i-1,j}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1}}{2\Delta y}\right) = h(T_f - T_{i,j}^{n+1})$$
(32)

$$k\left(T_{i-2,j}^{n+1} - 4T_{i-1,j}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1}\right) = 2h\Delta yT_f - 2h\Delta yT_{i,j}^{n+1}$$
(33)

$$T_{i-2,j}^{n+1} - 4T_{i-1,j}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1} = \frac{2h\Delta y}{k}T_f - \frac{2h\Delta y}{k}T_{i,j}^{n+1}$$
(34)

Fazendo
$$\gamma = \frac{2h\Delta y}{k}$$
:

$$T_{i-2,j}^{n+1} - 4T_{i-1,j}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1} = \gamma T_f - \gamma T_{i,j}^{n+1}$$
(35)

$$T_{i-2,j}^{n+1} - 4T_{i-1,j}^{n+1} + (3+\gamma)T_{i,j}^{n+1} = \gamma T_f \quad i = p \quad q \le j \le q + w - 1$$
(36)

3.2 Contorno interno superior

De maneira similar, podemos expressar a discretização na aresta superior (i = p + w - 1) onde também ocorre troca térmica por convecção no sentido do eixo y. Utilizaremos, desta vez, diferenças avançadas, pois temos acesso a pontos posteriores à esta aresta:

$$k\left(\frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1}}{2\Delta y}\right) = h(T_f - T_{i,j}^{n+1})$$
(37)

$$k\left(-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1}\right) = 2h\Delta yT_f - 2h\Delta yT_{i,j}^{n+1}$$
(38)

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1} = \frac{2h\Delta y}{k}T_f - \frac{2h\Delta y}{k}T_{i,j}^{n+1}$$
(39)

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1} = \gamma T_f - \gamma T_{i,j}^{n+1}$$

$$\tag{40}$$

$$(\gamma - 3)T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i+1,j}^{n+1} - T_{i+2,j}^{n+1} = \gamma T_f \quad i = p + w - 1 \quad q \le j \le q + w - 1$$
(41)

3.3 Contorno interno esquerdo

Na aresta esquerda (j = q) ocorre a troca térmica por convecção no sentido do eixo x. Utilizaremos uma aproximação recuada de segunda ordem, com pontos no interior do domínio (u seja, à esquerda de j), para representar a derivada primeira presente na condição de contorno do terceiro tipo:

$$k\left(\frac{T_{i,j-2}^{n+1} - 4T_{i,j-1}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1}}{2\Delta x}\right) = h(T_f - T_{i,j}^{n+1})$$
(42)

$$k\left(T_{i,j-2}^{n+1} - 4T_{i,j-1}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1}\right) = 2h\Delta x T_f - 2h\Delta x T_{i,j}^{n+1} \tag{43}$$

$$T_{i,j-2}^{n+1} - 4T_{i,j-1}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1} = \frac{2h\Delta x}{k} T_f - \frac{2h\Delta x}{k} T_{i,j}^{n+1}$$
(44)

Fazendo $\gamma = \frac{2h\Delta x}{k}$:

$$T_{i,j-2}^{n+1} - 4T_{i,j-1}^{n+1} + 3T_{i,j}^{n+1} = \gamma T_f - \gamma T_{i,j}^{n+1}$$

$$\tag{45}$$

$$T_{i,j-2}^{n+1} - 4T_{i,j-1}^{n+1} + (3+\gamma)T_{i,j}^{n+1} = \gamma T_f \quad j = q \quad p < i < p+w-1$$
(46)

O índice i aqui varia de p+1 a p+w apenas, pois em i=p e i=p+w-1 prevalecem as Eqs. 36 e 41

3.4 Contorno interno direito

(Eqs. 36 e 41).

Expressamos também a discretização na aresta direita (j = q+w-1), onde ocorre troca térmica por convecção no sentido do eixo x, por diferenças finitas avançadas:

$$k\left(\frac{-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1}}{2\Delta x}\right) = h(T_f - T_{i,j}^{n+1})$$
(47)

$$k\left(-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1}\right) = 2h\Delta x T_f - 2h\Delta x T_{i,j}^{n+1} \tag{48}$$

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1} = \frac{2h\Delta y}{k}T_f - \frac{2h\Delta x}{k}T_{i,j}^{n+1}$$
(49)

$$-3T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1} = \gamma T_f - \gamma T_{i,j}^{n+1}$$
(50)

$$(\gamma - 3)T_{i,j}^{n+1} + 4T_{i,j+1}^{n+1} - T_{i,j+2}^{n+1} = \gamma T_f \quad j = q + w - 1 \quad p < i < p + w - 1$$
(51)

Aqui o índice i varia de p+1 a p+w, apenas, pois em i= p e i= p+w-1 já temos condições de contorno prevalecendo

4. FORMULAÇÃO IMPLÍCITA:

Seja $A_{N\times M}$ a matriz de coeficientes (das temperaturas), $T_{N\times M}^{n+1}$ a matriz com as temperaturas no tempo futuro e $T_{N\times M}^n$ a matriz com as temperaturas atuais, temos:

$$A_{N\times M}T_{N\times M}^{n+1} = T_{N\times M}^n \tag{52}$$

A multiplicação de matrizes é possível se N=M, ou seja, se fazemos uma malha quadrada com $N\times N$ nós. Caso seja possível, da álgebra linear temos:

$$AT^{n+1} = T^n (53)$$

$$A^{-1}AT^{n+1} = A^{-1}T^n (54)$$

$$IT^{n+1} = A^{-1}T^n (55)$$

$$T^{n+1} = A^{-1}T^n (56)$$

(57)

Nota: falta descobrir como exatamente montar a matriz de coeficientes.

Não exatamente isso, apenas para ter uma ideia da Formulação explícita, mais fácil de implementar:

$$\begin{array}{llll} T_{i,j} & = & T1 & j = M-1 & i = 0,1,...,N-1 \\ T_{i,j} & = & T1 & i = N-1 & j = 0,1,...,M-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{3} \left(4T_{i,j+1}^n - T_{i,j+2}^n \right) & j = 0 & i = 0,2,...,N-2 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{3} \left(4T_{i-1,j}^n - T_{i-2,j}^n + \gamma T_f \right) & i = 0 & j = 1,2,...,M-2 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{(3+\gamma)} \left(4T_{i-1,j}^n - T_{i-2,j}^n + \gamma T_f \right) & i = p & q \leq j \leq q+w-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{(3-\gamma)} \left(4T_{i,j-1}^n - T_{i,j-2}^n + \gamma T_f \right) & i = p+w-1 & q \leq j \leq q+w-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{(3+\gamma)} \left(4T_{i,j-1}^n - T_{i,j-2}^n + \gamma T_f \right) & j = q & p < i < p+w-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{(3-\gamma)} \left(4T_{i,j+1}^n - T_{i,j-2}^n + \gamma T_f \right) & j = q+w-1 & p < i < p+w-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & \frac{1}{(3-\gamma)} \left(4T_{i,j+1}^n - T_{i,j+2}^n - \gamma T_f \right) & j = q+w-1 & p < i < p+w-1 \\ T_{i,j}^{n+1} & = & T_{i,j}^n + T_{i-1,j}^n + T_{i,j-1}^n + T_{i,j+1}^n \right) + \lambda & \text{caso contrário} \end{array}$$