Llenado de un tanque

Trabajo Práctico Especial

Introducción

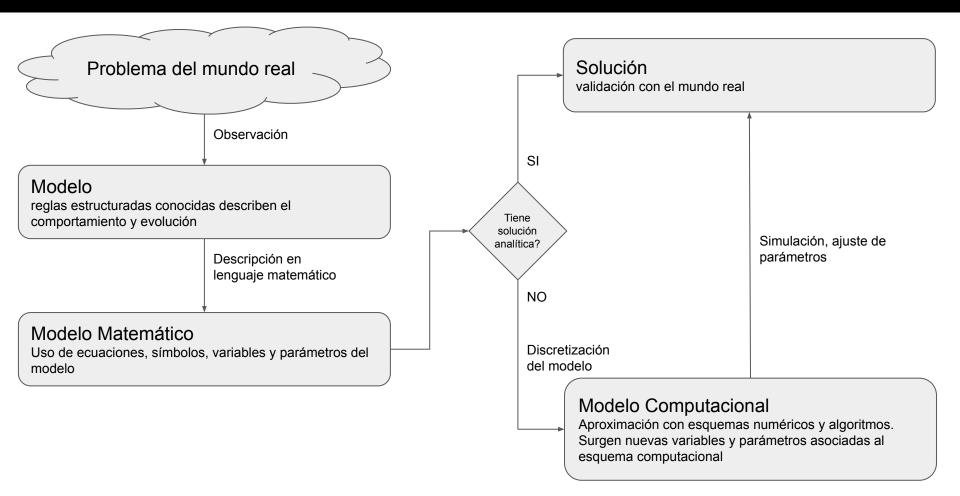
El modelado computacional consiste en el uso de computadoras para simular y estudiar el comportamiento de sistemas complejos mediante las matemáticas, la física y la informática. El sistema bajo estudio, en su definición más general se compone de un conjunto de reglas estructuradas conocidas que describen su comportamiento y evolución. Dichos principios son descriptos en términos de variables y parámetros que representan cantidades de interés para el sistema. La descripción del sistema en el lenguaje de las matemáticas se denomina modelo matemático.

En sistemas complejos, donde el modelo matemático no puede ser resuelto de forma analítica, se procede a aproximarlo con esquemas numéricos y resolverlos utilizando algoritmos computacionales, lo que usualmente llamamos modelo computacional. La ejecución de dichos algoritmos en una computadora es el proceso de simular el comportamiento del sistema real en un ambiente computacional.

La simulación se realiza **ajustando** cada una de estos parámetros y observando cómo los cambios afectan los **resultados**. Los resultados de las simulaciones son usados para hacer predicciones acerca de qué pasará en el sistema real que se está estudiando en respuesta a condiciones cambiantes.

El modelado permite realizar miles de **experimentos computacionales**, lo que muchas veces es **costoso o incluso inviable** si se quisieran realizar los experimentos reales.

Modelado Computacional



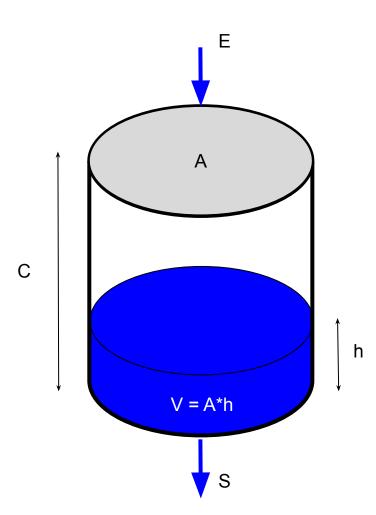
Enunciado

Se desea modelar el **sistema físico** correspondiente al **llenado de un tanque** de agua.

- El tanque tiene forma cilíndrica, con área transversal A constante y una altura C, medidas en [m].
- El agua entra al tanque por la parte superior con un caudal constante *E*, y sale por la parte inferior del mismo con un caudal constante *S*, ambos medidos en [m³/s].
- La altura de la columna de agua dentro del tanque se denomina h, y es medida en [m].

En todo momento (t), el volumen de agua dentro del tanque (V) puede expresarse como

$$V(t) = A * h(t)$$



Por otro lado, la evolución temporal de la columna de agua para $t_i = i * \Delta t$, con $i \in \mathbb{N}$ y $\Delta t \in \mathbb{R}$, donde Δt representa la discretización del tiempo, puede expresarse como

$$\Delta h / \Delta t = (h(t_i) - h(t_{i-1})) / \Delta t = (E(t_i) - S(t_i)) / A$$

Luego

$$\Delta h = h(t_i) - h(t_{i-1}) = (E(t_i) - S(t_i)) * \Delta t / A$$

Esto permite expresar a *h* como función de la diferencia de caudales y de *h* en el instante de tiempo anterior.

$$h(t_i) = h(t_{i-1}) + (E(t_i) - S(t_i)) * \Delta t / A$$

Dado un valor inicial para h(t=0)=H, y valores para todos los parámetros, podemos calcular la evolución temporal de la altura de la columna de agua y del volumen de agua de forma iterativa para cualquier instante de tiempo t_i de la siguiente manera:

 $\Delta t = 1 \text{ [s]}; H=0.25 \text{ [m]}; E(t) = 0.0005 \text{ [m}^3/\text{s]}; S(t) = 0.00001 \text{ [m}^3/\text{s]}; A = 0.5 \text{ [m}^2]; C = 2.0 \text{ [m]}$

i	t _i	E(t)	S(t)	$h(t_i) = h(t_{i-1}) + (E(t_i) - S(t_i)) * \Delta t / A$	$V(t_i) = A * h(t_i)$
0	0	0.0005	0.00001	0.250	0.1250
1	1	0.0005	0.00001	0.251	0.1255
2	2	0.0005	0.00001	0.252	0.1260
3	3	0.0005	0.00001	0.253	0.1265

Parte 1

Implemente un programa que simule la evolución temporal de la altura de la columna de agua h con E y S **constantes**. El mismo debe solicitar al usuario los parámetros

$$\Delta t [s]; H [m]; E [m^3/s]; S [m^3/s]; A [m^2]; C [m]$$

Luego debe simular desde t=0 hasta $t=T_L$, el tiempo en el que el tanque se llena por completo. Después debe simular que se cierra la entrada pero mantiene la misma salida hasta el tiempo $t=T_{V}$, el tiempo en el que el tanque se vacía por completo.

Luego de entrar los parámetros, el programa debe calcular e imprimir por pantalla:

- I. Tiempo t_i , en el que el tanque se llena por completo.
- II. Tiempo t_i , en el que el tanque se vacía por completo.
- III. **Primer** tiempo t_p en el que la columna de agua es igual o superior a C/2.

Parte 2

Implemente el modelo computacional para simular el llenado de un tanque donde el caudal de salida (S) no es constante, para cada uno de los siguientes casos

- A. S(t) = K * t
- B. $S(t) = W * t^2$
- C. S(t) = G/A * h(t)

Donde *K,W y G* son parámetros numérico a ingresar por el usuario del programa. El usuario debe ingresar

$$\Delta t [s]; H [m]; E [m^3/s]; A [m^2]; C [m]; K [m^3/s^2]; W [m^3/s^3]; G [m^4/s]$$

Luego de entrar los parámetros, el programa debe calcular e imprimir por pantalla:

- I. Tiempo t_n en el que el tanque se llena por completo.
- II. Tiempo t_i , en el que el tanque se vacía por completo.
- III. **Primer** tiempo t_p en el que la columna de agua es igual o superior a C/2.

Observaciones

Tenga en cuenta que dependiendo de los valores de los parámetros, puede que la simulación nunca alcance a llenar el tanque por completo o hasta la mitad. En todos los casos, utilice un tiempo máximo de simulación igual a $1.000.000 \, \Delta t$.

Debe chequear que los resultados de la simulación sean físicamente válidos, es decir:

$$0 \le h(t) \le C$$

Grupos

 El trabajo se puede realizar en grupos de cómo máximo 2 personas. Todos los integrantes tienen que enviar el código y el informe a través del moodle el día de la entrega y todos tienen que resolver las evaluaciones por moodle, porque las mismas son individuales.

Entrega

- El día 9/06. Entregar un .zip con el código fuente del programa implementado y un informe en el que se detalle la resolución del problema Recuperatorio día 23/06
- Evaluación 9/06 (Recuperatorio 23/06): Se considera "Aprobado" si
 - Se entrega el código y el informe en tiempo y forma.
 - Se aprueba la evaluación por moodle, consistente en preguntas teóricas y ejercicios prácticos en los que se darán parámetros y el alumno tiene que correr su programa e ingresar las respuestas.
- Se evaluará como Aprobado / Desaprobado y es necesaria su aprobación para aprobar la cursada.