



Dinâmica 09/10/2023 a 09/10/2023

Métodos de diferenças finitas.

MET-576-4

Modelagem Numérica da Atmosfera

Dr. Paulo Yoshio Kubota

Os métodos numéricos, formulação e parametrizações utilizados nos modelos atmosféricos serão descritos em detalhe.

3 Meses
24 Aulas (2 horas cada)



Métodos de diferenças finitas.

Dinâmica:

Métodos numéricos amplamente utilizados na solução numérica das equações diferenciais parciais que governam os movimentos na atmosfera serão o foco, mas também serão analisados os novos conceitos e novos métodos.



Métodos de diferenças finitas.

- ✓ **Métodos de diferenças finitas.**
- ✓ **Acurácia.**
- ✓ **Consistência.**
- ✓ **Estabilidade.**
- ✓ **Convergência.**
- ✓ **Grades de Arakawa A, B, C e E.**
- ✓ **Domínio de influência e domínio de dependência.**
- ✓ **Dispersão numérica e dissipação.**
- ✓ **Definição de filtros monótono e positivo.**
- ✓ **Métodos espectrais.**
- ✓ **Métodos de volume finito.**
- ✓ **Métodos Semi-Lagrangeanos.**
- ✓ **Conservação de massa local.**
- ✓ **Esquemas explícitos versus semi-implícitos.**
- ✓ **Métodos semi-implícitos.**



Métodos de diferenças finitas.

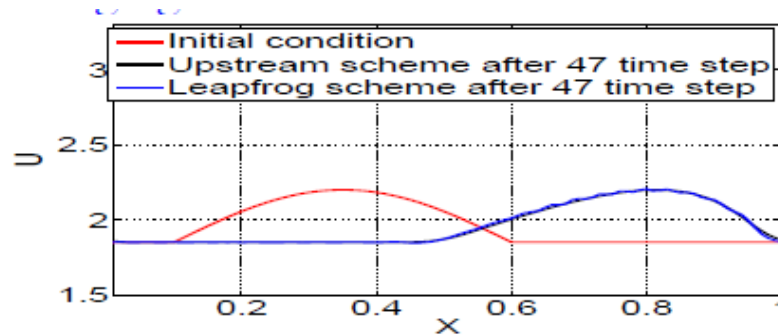
Difusão

A advecção regime não-linear

Equação de Advecção Linear pode ser usada para modelar a advecção de algumas quantidades (por exemplo, temperatura, umidade) pelo vento, mas A equação para a energia eólica propriamente dita não é linear ou seja

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

A não-linearidade permite mais interesse na dinâmica. Mas pode causar problemas numéricos tanto por meio de truncamento e a estabilidade. Ele gera grande gradiente



A solução mais simples é a de incluir a difusão que vai Evitar a formação de grandes gradientes

A equação de difusão

Considerar a difusão equação linear

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}, \quad \text{onde, } K = \text{constante}$$

Assumir o domínio é periódico em x . Se o estado inicial ($t = 0$) é

$$\phi(x, 0) = e^{ikx}$$

Em seguida, a solução exata pode ser encontrado da seguinte forma. Assuma a solução $\phi(x, t) = \Phi(t)e^{ikx}$. E substitua na equação de Difusão

$$\Phi(t) = \Phi_0 e^{-k^2 K t}$$

$$t = 0$$

$$\Phi(0) = \Phi_0$$

$$\phi(x, t) = \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

Considere a amplitude $\Phi_0 = 1$, Portanto a solução da equação de difusão torna-se:

$$\phi(x, t) = e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

$$\phi(x, t) = e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

Substituindo na equação de difusão

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial^2 x},$$

onde, $K = \text{constante}$

$$\frac{\partial \phi(x, t)}{\partial t} = -k^2 K \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

$$\frac{\partial \phi(x, t)}{\partial x} = ik \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

$$\frac{\partial^2 \phi(x, t)}{\partial^2 x} = -k^2 \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial^2 x}$$

$$-k^2 K \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx} = -k^2 K \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

Assim a solução para a equação de difusão satisfaz a equação diferencial

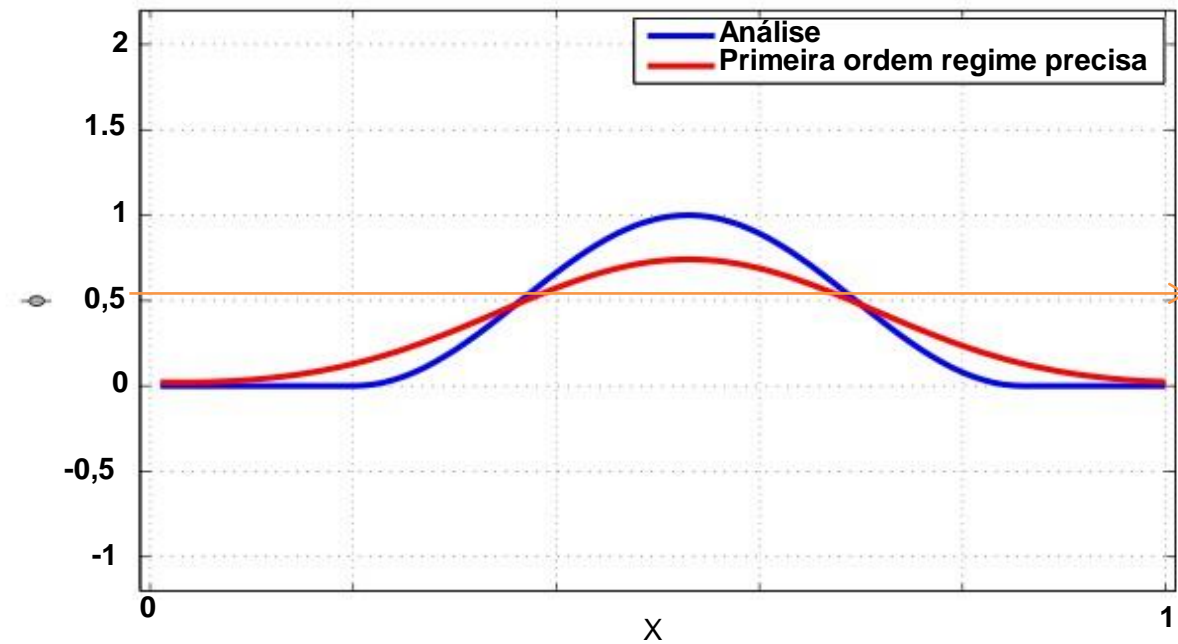
$$\frac{\partial \Phi(t) e^{ikx}}{\partial t} = -k^2 K \Phi(t) e^{ikx}$$

A solução é uma onda estacionária diminuindo a amplitude. O amortecimento é mais rápido para ondas curtas de que ondas longas.

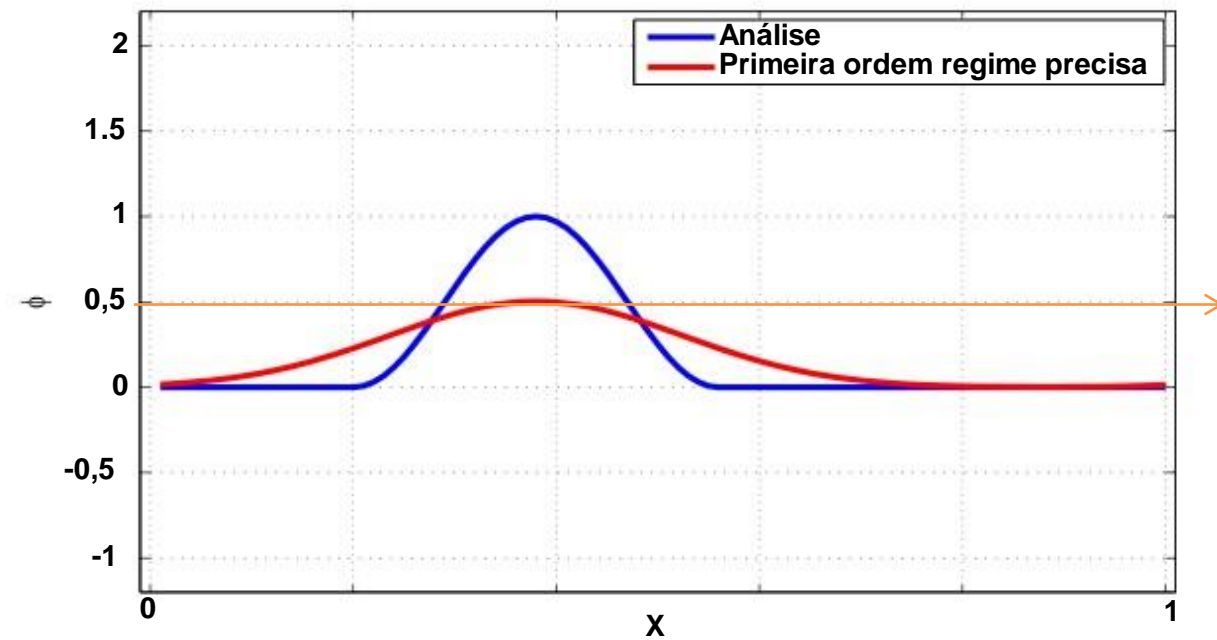
$$\Phi(x, t) = \Phi_0 e^{-k^2 K t} e^{ikx}$$

Solução analítica

Solução apos 200 tempo passo



Solução apos 400 tempo passo



Estabilidade

Considere uma Equação diferencial ordinária usando o esquema diferença centralizada de segunda ordem (Leap_Frog)

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial^2 x}, \quad \text{onde, } K = \text{constante}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2}$$

Supõem-se que a solução é dada pela equação: $\phi_j^n = A^n e^{ikj\Delta x}$, substituindo o esquema numérico

$$\frac{A^{n+1} e^{ikj\Delta x} - A^{n-1} e^{ikj\Delta x}}{2\Delta t} = K \left(\frac{A^n e^{ik(j+1)\Delta x} - 2A^n e^{ik(j)\Delta x} + A^n e^{ik(j-1)\Delta x}}{\Delta x^2} \right)$$

$$A^{n+1} e^{ikj\Delta x} = A^{n-1} e^{ikj\Delta x} + \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ik(j+1)\Delta x} - 2A^n e^{ik(j)\Delta x} + A^n e^{ik(j-1)\Delta x})$$

$$A^n A e^{ikj\Delta x} = A^n A^{-1} e^{ikj\Delta x} + \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ikj\Delta x} e^{ik\Delta x} - 2A^n e^{ikj\Delta x} + A^n e^{ikj\Delta x} e^{-ik\Delta x})$$

$$A^n A e^{ikj\Delta x} = A^n A^{-1} e^{ikj\Delta x} + \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ikj\Delta x} e^{ik\Delta x} - 2A^n e^{ikj\Delta x} + A^n e^{ikj\Delta x} e^{-ik\Delta x})$$

Eliminando os termos $A^n e^{ikj\Delta x}$

$$A = A^{-1} + \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (e^{ik\Delta x} - 2 + e^{-ik\Delta x})$$

Multiplica a equação por A

$$A^2 = 1 + A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (e^{ik\Delta x} - 2 + e^{-ik\Delta x})$$

$$A^2 = 1 + A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x})$$

$$\cos(k\Delta x) = \frac{e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x}}{2}$$

$$A^2 = 1 + A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + 2\cos(k\Delta x))$$

$$A^2 - A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + 2\cos(k\Delta x)) - 1 = 0$$

$$A^2 - A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + 2 \cos(k\Delta x)) - 1 = 0$$

$$A^2 + A \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (2 - 2 \cos(k\Delta x)) - 1 = 0$$

$$ax^2 + bx + c = 0$$

$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

$$A = \frac{-\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (2 - 2 \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (2 - 2 \cos(k\Delta x))\right)^2 + 4}}{2}$$

$$A = \frac{-\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\left(\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 4}}{2}$$

$$A = -\frac{4K\Delta t}{2\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\frac{1}{4} \left(\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + \frac{4}{4}}$$

$$A = -\frac{4K\Delta t}{2\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\frac{1}{4}\left(\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + \frac{4}{4}}$$

$$A = -\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\left(\frac{4K\Delta t}{2\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1}$$

$$A = -\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1}$$

$$A = -\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}(1 - \cos(k\Delta x)) \pm \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1}$$

Ambas as raízes A_+ e A_- são reais ($(1 - \cos(k\Delta x)) > 0$) e o seu produto é $A_+A_- = -1$. $A_- \leq -1$

$$A_+ A_- = \left(-\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right. \\ \left. + \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \right) \left(-\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right. \\ \left. - \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \right)$$

Ambas as raízes A_+ e A_- são reais ($(1 - \cos(k\Delta x)) > 0$) e o seu produto é $A_+ A_- = -1$. $A_- \leq -1$

$$A_+ A_- = \left(-\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right. \\ \left. + \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \right) \left(-\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \\ \left. - \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \right)$$

$$\begin{aligned}
 A_+ A_- = & \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right)^2 \\
 & + \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \right)^2
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 A_+ A_- = & \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 \\
 & + \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1 \right)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 A_+ A_- = & \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 \\
 & + \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 - \cos(k\Delta x)) \right) \sqrt{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 + 1} \\
 & - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)^2 (1 - \cos(k\Delta x))^2 - 1
 \end{aligned}$$

$$A_+ A_- = -1$$

Ambas as raízes A_+ e A_- São reais e o seu produto é $A_+ A_- = -1$.

$$A_+ A_- = -1$$

$$A_- \leq -1$$

$$A_- = -\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x)) - \sqrt{\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1}$$

$$(1 - \cos(k\Delta x)) > 0$$

$$A_- = -\underbrace{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))}_{<0} - \underbrace{\sqrt{\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1}}_{<0}$$

$$A_- \leq -1$$

$$A_+ = -\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x)) + \sqrt{\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1}$$

(Usando $\sqrt{(y + 1)} \approx 1 + \frac{1}{2}y$,

Série de Taylor $\sqrt{x + 1}$ com centro em 0 = $1 + \frac{1}{2}x - \frac{1}{8}x^2 + \frac{1}{16}x^3 + \dots$

$$\sqrt{\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2 + 1} = 1 + \frac{1}{2}\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2$$

$$A_+ = -\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x)) + 1 + \frac{1}{2}\left(\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2$$

$$(1 - \cos(k\Delta x)) > 0$$

$$A_+ = \underbrace{\left(\left(\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))\right)^2}_{> 0} - \underbrace{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2}\right)(1 - \cos(k\Delta x))}_{< 0} + \underbrace{1}_{> 0}$$

$$A_+ = \underbrace{\left(\underbrace{\left(\frac{4K\Delta t}{\Delta x^2} \right)}_{>0} (1 - \cos(k\Delta x)) \right)^2}_{>0} - \underbrace{\left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \right)}_{<0} (1 - \cos(k\Delta x)) + \underbrace{1}_{>0}$$

Resultando em $A_+ > 0$; $A_+ < 1$.

A_+ situa-se entre 0 e 1. E isso corresponde ao modo físico. Resultando em $|A| < 1$

Resultando em $A_+ \geq 1$.

Corresponde ao modo computacional e é incondicionalmente instável. Resultando em $|A| \geq 1$

Estabilidade

Agora, considere a **diferença forward de primeira ordem** para a derivada no tempo.

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}, \quad \text{onde, } K = \text{constante}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \left(\frac{\phi_{j+1}^n - 2\phi_j^n + \phi_{j-1}^n}{\Delta x^2} \right)$$

Supõem-se que a solução é dada pela equação: $\phi_j^n = A^n e^{ikj\Delta x}$, substituindo o esquema numérico. A análise de estabilidade de Von Neumann leva à seguinte equação para o fator de ampliação

$$\frac{A^{n+1} e^{ikj\Delta x} - A^n e^{ikj\Delta x}}{\Delta t} = K \left(\frac{A^n e^{ik(j+1)\Delta x} - 2A^n e^{ik(j)\Delta x} + A^n e^{ik(j-1)\Delta x}}{\Delta x^2} \right)$$

$$A^{n+1} e^{ikj\Delta x} = A^n e^{ikj\Delta x} + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ik(j+1)\Delta x} - 2A^n e^{ik(j)\Delta x} + A^n e^{ik(j-1)\Delta x})$$

$$A^n A e^{ikj\Delta x} = A^n e^{ikj\Delta x} + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ikj\Delta x} e^{ik\Delta x} - 2A^n e^{ikj\Delta x} + A^n e^{ikj\Delta x} e^{-ik\Delta x})$$

$$A^n A e^{ikj\Delta x} = A^n e^{ikj\Delta x} + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (A^n e^{ikj\Delta x} e^{ik\Delta x} - 2A^n e^{ikj\Delta x} + A^n e^{ikj\Delta x} e^{-ik\Delta x})$$

Eliminado os termos: $A^n e^{ikj\Delta x}$

$$A = 1 + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (e^{ik\Delta x} - 2 + e^{-ik\Delta x})$$

$$A = 1 + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x})$$

$$A = 1 + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} \left(-2 + 2 \left(\frac{e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x}}{2} \right) \right)$$

$$A = 1 + \frac{K\Delta t}{\Delta x^2} (-2 + 2\cos(k\Delta x))$$

análise de estabilidade de Von Neumann leva à seguinte equação para o fator de ampliação

$$A = 1 - \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x))$$

$$A = \left(1 - \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right) = \left(1 + i^2 \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right)$$

Agora $0 \leq (1 + \cos(k\Delta x)) \leq 2$, Então $|A| \leq 1$ se $\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} \leq 1$, Ou seja se $\Delta t \leq \frac{\Delta x^2}{2K}$

$$|A|^2 = AA^*$$

$$|A|^2 = \left(1 + i^2 \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right) \left(1 - i^2 \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right)$$

$$|A|^2 = \left(1 + \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) - \frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right)^2 \right)$$

$$|A|^2 = \left(1 - \left(\frac{2K\Delta t}{\Delta x^2} (1 + \cos(k\Delta x)) \right)^2 \right)$$

Este regime é condicionalmente estável. Note-se que devido à dependência do quadrado de Δx , um Aumento moderado na resolução podem exigir um intervalo de tempo Δt muito menor. Ex. fazer a análise de estabilidade para o esquema de versões anteriores da derivada temporal

MODULE Difusion1D**IMPLICIT NONE****PRIVATE****PUBLIC :: Init,Run,Finalize****INTEGER :: NX****REAL :: X0****REAL :: DX****REAL :: DT****REAL :: kappa****REAL :: total_time****REAL , ALLOCATABLE :: X (:)****REAL , ALLOCATABLE :: T (:)****REAL , ALLOCATABLE :: Tp (:)****CHARACTER (LEN=2), ALLOCATABLE :: CT (:)****CONTAINS****SUBROUTINE****Init(NX_IN,X0_IN,DX_IN,kappa_in,DT_IN,total_time_in)****INTEGER, INTENT (IN) :: NX_IN****REAL , INTENT (IN) :: X0_IN****REAL , INTENT (IN) :: DX_IN****REAL , INTENT (IN) :: kappa_in****REAL , INTENT (IN) :: DT_IN****REAL , INTENT (IN) :: total_time_in****INTEGER :: i****NX=NX_IN****X0=X0_IN****DX=DX_IN****kappa=kappa_in****DT=DT_IN****total_time=total_time_in****ALLOCATE (X (1:NX));X=0.0****ALLOCATE (T (0:NX+1));T=0.0****ALLOCATE (Tp(0:NX+1));Tp=0.0****ALLOCATE (CT(0:NX+1));CT=' '****FORALL (i=1:NX)X(i) = X0 + (i-1)*DX****T=273.16****T(0:1) = 300.0****CT='.'****END SUBROUTINE Init****SUBROUTINE Run()****!****! dT d dT****!----- = k * -----****! dt dx dx****!****! k=1****!****IMPLICIT NONE****INTEGER :: itr****INTEGER :: i****DO itr=1,(total_time/DT)****DO i=1,NX****Tp(i) = T(i) + DT*(kappa*((T(i+1) + T(i-1) - 2*T(i))/2*DX))****END DO****T(1:NX)=Tp(1:NX)****WHERE (T /= 273.16)CT='X'****PRINT *,'CT' ,MAXVAL(T),MINVAL(T)****WRITE(*,'(50A)')(CT(i),i=0,NX-1)****END DO****END SUBROUTINE Run****SUBROUTINE Finalize()****IMPLICIT NONE****DEALLOCATE (X)****DEALLOCATE (T)****DEALLOCATE (Tp)****DEALLOCATE (CT)****END SUBROUTINE Finalize****END MODULE Difusion1D**

!-----

PROGRAM MAIN

USE Difusion1D, **Only** :Init,Run,Finalize

IMPLICIT NONE

INTEGER, PARAMETER :: NX =50

REAL , PARAMETER :: DX =
5.0/REAL(NX)!m

REAL , PARAMETER :: alfa =10.0 ! 0.1
-> 1

REAL , PARAMETER :: total_time
=300.0

REAL , PARAMETER :: kappa=2.0

REAL , PARAMETER :: DT=
(alfa*(DX2))/kappa**

REAL :: X0=1!m

PRINT*,total_time/DT

CALL

Init(NX,X0,DX,kappa,DT,total_time)

CALL Run()

CALL Finalize()

END PROGRAM MAIN

Exercício de difusão

- Resolver numericamente o problema de difusão que tem sido discutido na seção anterior usando o esquema de diferença finitas para a derivada temporal. Use uma resolução espacial de $\Delta x = 10^{-2}$ m e Coeficiente de difusão $K = 2,9 \times 10^{-5}$. Integrar para pelo menos

Para 6 horas (cerca de 25000 segundos), e mostrar as soluções para $T = 1$ Hora, $T = 2$ Horas, $T = 3$ Horas, $T = 4$ Horas, $T = 5$ Horas, e $T = 6$ Horas. Comparar a solução com o Uma análise Fourier (retenção 1000 componentes). Escolha o passo de tempo sendo de tal ordem que o sistema seja estável. Deixe o primeiro setup em temperatura de 1m haste longa dada.

$$\phi(x) = \begin{cases} 273.15 + 20 - 20x & 0.5 < x < 1 \end{cases}$$

Ambas as extremidades são mantidos na mesma temperatura $T_0 = 273.15K$.

```

MODULE Class_Fields
  IMPLICIT NONE
  PRIVATE
  INTEGER, PUBLIC    , PARAMETER :: r8=8
  INTEGER, PUBLIC    , PARAMETER :: r4=4
  REAL(KIND=r8),PUBLIC ,ALLOCATABLE :: PHI_P(:)
  REAL(KIND=r8),PUBLIC ,ALLOCATABLE :: PHI_C(:)
  REAL(KIND=r8),PUBLIC ,ALLOCATABLE :: PHI_M(:)
  REAL(KIND=r8),PUBLIC      :: Coef_K
  INTEGER    ,PUBLIC      :: iMax
  PUBLIC :: Init_Class_Fields
CONTAINS

```

```

-----
SUBROUTINE Init_Class_Fields(xdim,Coef_K0)
  IMPLICIT NONE
  INTEGER    , INTENT(IN ) :: xdim
  REAL(KIND=r8), INTENT(IN ):: Coef_K0
  iMax=xdim
  Coef_K=Coef_K0
  ALLOCATE(PHI_P(-1:iMax+2))
  ALLOCATE(PHI_C(-1:iMax+2))
  ALLOCATE(PHI_M(-1:iMax+2))
END SUBROUTINE Init_Class_Fields

```

```

-----
END MODULE Class_Fields

```

```

MODULE Class_NumericalMethod
  USE Class_Fields, Only : PHI_P,PHI_C,PHI_M,Coef_K,iMax
  IMPLICIT NONE
  PRIVATE
  INTEGER, PUBLIC    , PARAMETER :: r8=8
  INTEGER, PUBLIC    , PARAMETER :: r4=4
  REAL(KIND=r8) :: Dt
  REAL(KIND=r8) :: Dx

  PUBLIC :: InitNumericalScheme
  PUBLIC :: SchemeUpdate
  PUBLIC :: SchemeUpStream
CONTAINS

```

```

---
SUBROUTINE InitNumericalScheme(dt_in,dx_in)
  IMPLICIT NONE
  REAL(KIND=r8), INTENT(IN ) :: dt_in
  REAL(KIND=r8), INTENT(IN ) :: dx_in
  INTEGER :: i
  REAL(KIND=r8) :: x
  Dt=dt_in
  Dx=dx_in
  PHI_C = 273.15
  x=0.0
  DO i=1,iMax
    IF(x >= 0.0 .and. x < 0.5) THEN
      PHI_C(i)= 273.15 + 2*X
    ELSE IF(x > 0.5 .and. x < 1.0) THEN
      PHI_C(i)= 273.15 + 2.0 - 2*X
    END IF
    x = (i)* DX
  END DO
  PHI_M=PHI_C
  PHI_P=PHI_C
END SUBROUTINE InitNumericalScheme

```

```

!-----
----
FUNCTION SchemeUpStream() RESULT(ok)
  IMPLICIT NONE
  ! Utilizando a diferenciacao forward no tempo e
  ! backward no espaco (upstream)
  !
  ! 
$$F(j,n+1) - F(j,n) - \frac{F(j+1,n) - 2F(j,n) + F(j-1,n)}{dt} + u \frac{F(j+1,n) - F(j-1,n)}{dx} = 0$$

  !
  INTEGER :: ok
  INTEGER :: j
  DO j=1,iMax
    PHI_P(j) = PHI_C(j) - (Coef_K*Dt/(Dx**2))* &
      (PHI_C(j+1) - 2.0*PHI_C(j) + PHI_C(j-1))
  END DO
  CALL UpdateBoundaryLayer()
END FUNCTION SchemeUpStream
!-----
----
SUBROUTINE UpdateBoundaryLayer()
  IMPLICIT NONE
  PHI_P(0) = 273.15 !PHI_P(iMax )
  PHI_P(-1) = 273.15 !PHI_P(iMax-1)
  PHI_P(imax+1) = 273.15 !PHI_P(1)
  PHI_P(iMax+2) = 273.15 !PHI_P(2)
END SUBROUTINE UpdateBoundaryLayer
!-----
----
FUNCTION SchemeUpdate() RESULT(ok)
  IMPLICIT NONE
  INTEGER :: ok
  PHI_M=PHI_C
  PHI_C=PHI_P
  ok=0
END FUNCTION SchemeUpdate
!-----
----
END MODULE Class_NumericalMethod

```

```

MODULE Class_WritetoGrads
  USE Class_Fields, Only:PHI_P,PHI_C,PHI_M,Coef_K,iMax
  IMPLICIT NONE
  PRIVATE
  INTEGER, PUBLIC , PARAMETER :: r8=8
  INTEGER, PUBLIC , PARAMETER :: r4=4
  INTEGER , PARAMETER :: UnitData=1
  INTEGER , PARAMETER :: UnitCtl=2
  CHARACTER(LEN=400) :: FileName
  LOGICAL :: CtrlWriteDataFile
  PUBLIC :: SchemeWriteCtl
  PUBLIC :: SchemeWriteData
  PUBLIC :: InitClass_WritetoGrads
CONTAINS
  SUBROUTINE InitClass_WritetoGrads()
    IMPLICIT NONE
    FileName=""
    FileName='Difusion1D'
    CtrlWriteDataFile=.TRUE.
  END SUBROUTINE InitClass_WritetoGrads

  FUNCTION SchemeWriteData(irec) RESULT(ok)
    IMPLICIT NONE
    INTEGER , INTENT(INOUT) :: irec
    INTEGER :: ok
    INTEGER :: lrec
    REAL(KIND=r4) :: Yout(iMax)
    INQUIRE(IOLENGTH=irec) Yout
    IF(CtrlWriteDataFile)OPEN(UnitData,FILE=TRIM(FileName)//'.bin', &
      FORM='UNFORMATTED',ACCESS='DIRECT',STATUS='UNKNOWN',
      ACTION='WRITE',RECL=lrec)
    ok=1
    CtrlWriteDataFile=.FALSE.
    Yout=REAL(PHI_C(1:iMax),KIND=r4)
    irec=irec+1
    WRITE(UnitData,rec=irec)Yout
    ok=0
  END FUNCTION SchemeWriteData

```

```

FUNCTION SchemeWriteCtl(nrec) RESULT(ok)
  IMPLICIT NONE
  INTEGER, INTENT(IN) :: nrec
  INTEGER              :: ok
  ok=1

  OPEN(UnitCtl,FILE=TRIM(FileName)//'.ctl',FORM='FORMATTED',
&
  ACCESS='SEQUENTIAL',STATUS='UNKNOWN',ACTION='WRITE'
  E')
  WRITE(UnitCtl,'(A6,A      )')'dset ^',TRIM(FileName)//'.bin'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'title EDO'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'undef -9999.9'
  WRITE(UnitCtl,'(A6,I8,A18  )')'xdef ',iMax,' linear 0.00 0.001'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'ydef 1 linear -1.27 1'
  WRITE(UnitCtl,'(A6,I6,A25  )')'tdef ',nrec,' linear
00z01jan0001 1hr'
  WRITE(UnitCtl,'(A20      )')'zdef 1 levels 1000 '
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'vars 2'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'phic 0 99 resultado da edol yc'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'phia 0 99 solucao analitica ya'
  WRITE(UnitCtl,'(A      )')'endvars'
  CLOSE(UnitCtl,STATUS='KEEP')
  CLOSE(UnitData,STATUS='KEEP')
  ok=0
END FUNCTION SchemeWriteCtl

END MODULE Class_WritetoGrads

```

```

PROGRAM Main
  USE Class_Fields, Only:Init_Class_Fields
  USE Class_NumericalMethod, Only:InitNumericalScheme,&
    SchemeUpdate,SchemeUpStream
  USE Class_WritetoGrads, Only :InitClass_WritetoGrads, &
    SchemeWriteData,SchemeWriteCtl
  IMPLICIT NONE
  INTEGER      , PARAMETER :: r8=8
  INTEGER      , PARAMETER :: r4=4
  REAL(KIND=r8)      , PARAMETER :: dx=0.01 !m
  REAL(KIND=r8)      , PARAMETER :: LX=1.0
  INTEGER          , PARAMETER :: xdim=LX/dx
  REAL(KIND=r8)      , PARAMETER :: Coef_K0=2.9e-5!m/s
  REAL(KIND=r8)      , PARAMETER :: dt=0.1*(dx**2)/Coef_K0 !s
  ! c*Dt/Dx < 1 => dt < dx/Coef_K0
  INTEGER          , PARAMETER :: ninteraction=20000
  CALL Init()
  CALL run()
CONTAINS
SUBROUTINE Init()
  IMPLICIT NONE
  CALL Init_Class_Fields(xdim,Coef_K0)
  CALL InitNumericalScheme(dt,dx)
  CALL InitClass_WritetoGrads
END SUBROUTINE Init
SUBROUTINE Run()
  IMPLICIT NONE
  INTEGER :: test,tn,irec
  irec=0
  DO tn=0,ninteraction
    PRINT*,(tn)*dt
    test=SchemeUpStream()
    test=SchemeWriteData(irec)
    test=SchemeUpdate()
  END DO
  test=SchemeWriteCtl(ninteraction)
END SUBROUTINE Run
END PROGRAM Main

```

Estabilidade

Agora, considere o **esquema implícito**.

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial^2 x}, \quad \text{onde, } K = \text{constante}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

Supõem-se que a solução é dada pela equação: $\phi_j^n = A^n e^{ikj\Delta x}$, substituindo o esquema numérico. A análise de estabilidade de Von Neumann leva à seguinte equação para o fator de ampliação

Estabilidade

Agora, considere o esquema implícito.

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial^2 x}, \quad \text{onde, } K = \text{constante}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

Supõem-se que a solução é dada pela equação: $\phi_j^n = A^n e^{ikj\Delta x}$, substituindo o esquema numérico. A análise de estabilidade de Von Neumann leva à seguinte equação para o fator de ampliação

$$\frac{A^n A e^{ikj\Delta x} - A^n A e^{ikj\Delta x}}{\Delta t} = K \frac{A^n A e^{ik(j+1)\Delta x} - 2A^n A e^{ikj\Delta x} + A^n A e^{ik(j-1)\Delta x}}{\Delta x^2}$$

Estabilidade

$$\frac{A-1}{\Delta t} A^n e^{ikj\Delta x} = K \frac{A^n A e^{ikj\Delta x} e^{ik\Delta x} - 2A^n A e^{ikj\Delta x} + A^n A e^{ikj\Delta x} e^{-ik\Delta x}}{\Delta x^2}$$

$$\frac{A-1}{\Delta t} A^n e^{ikj\Delta x} = A^n A e^{ikj\Delta x} K \frac{A e^{ik\Delta x} - 2A + A e^{-ik\Delta x}}{\Delta x^2}$$

$$\frac{A-1}{\Delta t} = K \frac{A e^{ik\Delta x} - 2A + A e^{-ik\Delta x}}{\Delta x^2}$$

$$A-1 = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2} (A e^{ik\Delta x} - 2A + A e^{-ik\Delta x})$$

$$\frac{A-1}{(A e^{ik\Delta x} - 2A + A e^{-ik\Delta x})} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

Estabilidad

$$\frac{A - 1}{(Ae^{ik\Delta x} - 2A + Ae^{-ik\Delta x})} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

$$\frac{A - 1}{(Ae^{ik\Delta x} + Ae^{-ik\Delta x} - 2A)} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

$$\frac{A - 1}{\left(2A \frac{e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x}}{2} - 2A\right)} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

$$\frac{A - 1}{(2A \cos(k\Delta x) - 2A)} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

Estabilidade

$$\frac{A - 1}{(2A \cos(k\Delta x) - 2A)} = \frac{\Delta t K}{\Delta x^2}$$

$$A - 1 = \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} (A \cos(k\Delta x) - A)$$

$$A - 1 = \left(\frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} A \cos(k\Delta x) - \frac{2A\Delta t K}{\Delta x^2} \right)$$

$$A - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} A \cos(k\Delta x) + \frac{2A\Delta t K}{\Delta x^2} = 1$$

$$A \left(1 - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \right) = 1$$

$$A = \frac{1}{\left(1 - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \right)}$$

Estabilidade

$$A = \frac{1}{\left(1 - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2}\right)}$$

$$\left(1 - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2}\right)^2 \geq (1)^2$$

$$1 - \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \geq 1$$

$$-\frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) \geq -\frac{2\Delta t K}{\Delta x^2}$$

$$\frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} \cos(k\Delta x) \leq \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2}$$

Este regime é condicionalmente estável para $\cos(k\Delta x) \leq 1$



Algoritmo Difusão implícito

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

$$\phi_j^{n+1} - \phi_j^n = K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} (\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1})$$

$$\phi_j^{n+1} - \phi_j^n = \left(K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j+1}^{n+1} - 2K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_j^{n+1} + K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j-1}^{n+1} \right)$$

$$\phi_j^{n+1} - \phi_j^n = \left(K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j+1}^{n+1} - 2K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_j^{n+1} + K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j-1}^{n+1} \right)$$

$$\phi_j^{n+1} - K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j+1}^{n+1} + 2K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_j^{n+1} - K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j-1}^{n+1} = \phi_j^n$$

$$-K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j-1}^{n+1} + \left(1 + 2K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \right) \phi_j^{n+1} - K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j+1}^{n+1} = \phi_j^n$$



Métodos de diferenças finitas.

$$-K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j-1}^{n+1} + \left(1 + 2K \frac{\Delta t}{\Delta x^2}\right) \phi_j^{n+1} - K \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \phi_{j+1}^{n+1} = \phi_j^n$$

$$-Coef_C * \phi_{j-1}^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_j^{n+1} - Coef_C * \phi_{j+1}^{n+1} = \phi_j^n$$

$$Coef_C = K \frac{\Delta t}{\Delta x^2}$$

$$-Coef_C * \phi_{j-1}^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_j^{n+1} - Coef_C * \phi_{j+1}^{n+1} = \phi_j^n$$

$$-Coef_C * \phi_0^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_1^{n+1} - Coef_C * \phi_2^{n+1} = \phi_1^n$$

$$-Coef_C * \phi_1^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_2^{n+1} - Coef_C * \phi_3^{n+1} = \phi_2^n$$

$$-Coef_C * \phi_2^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_3^{n+1} - Coef_C * \phi_4^{n+1} = \phi_3^n$$

$$-Coef_C * \phi_3^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_4^{n+1} - Coef_C * \phi_5^{n+1} = \phi_4^n$$

$$-Coef_C * \phi_4^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_5^{n+1} - Coef_C * \phi_6^{n+1} = \phi_5^n$$

$$-Coef_C * \phi_{j-1}^{n+1} + (1 + 2Coef_C) * \phi_j^{n+1} - Coef_C * \phi_{j+1}^{n+1} = \phi_j^n$$

$$\begin{bmatrix} (1 + 2C) & -C & 0 & 0 & 0 & -C \\ -C & (1 + 2C) & -C & \dots & \dots & \dots \\ 0 & -C & (1 + 2C) & -C & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -C & (1 + 2C) & -C & 0 \\ \dots & \dots & \dots & -C & (1 + 2C) & -C \\ -C & 0 & 0 & 0 & -C & (1 + 2C) \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \phi_1^{n+1} \\ \phi_2^{n+1} \\ \phi_3^{n+1} \\ \phi_4^{n+1} \\ \phi_5^{n+1} \\ \phi_j^{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \phi_1^n \\ \phi_2^n \\ \phi_3^n \\ \phi_4^n \\ \phi_5^n \\ \phi_j^n \end{bmatrix}$$



Exercício:

**Construa um programa baseado no esquema implícito para a equação de difusão e integre a equação .
Discuta o resultado**

A advecção regime não-linear

(52)

Advecção-difusão

Considere um processo de advecção-difusão

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + u \frac{\partial \phi}{\partial x} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}$$

onde $K = \text{constante}$

Muito restritivo

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} + u \frac{\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n}{2\Delta x} = K \frac{\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2}$$

Advecção-difusão

Considere um processo de advecção-difusão

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + u \frac{\partial \phi}{\partial x} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}; \quad \text{onde } K = \text{cte} \quad (52)$$

Temos visto que **leapfrog** é condicionalmente estável para advecção e a aproximação **forward** é condicionalmente estável para a difusão

Pode-se utilizar a combinação do esquema **forward** para Difusão e **leapfrog** para advecção

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2} \quad \text{regime é condicionalmente estável}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} - u \frac{\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n}{2\Delta x} \quad \text{regime é condicionalmente estável}$$

Advecção-difusão

Para a difusão, use o passo de tempo $2\Delta t$, Portanto:

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} + u \frac{\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n}{2\Delta x} = K \frac{\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2}$$

NB. O termo de difusão é calculado com base em um passo de tempo anterior em relação ao outros termos.

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} = -u \frac{\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n}{2\Delta x} + K \frac{\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2}$$

$$\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1} = -u \frac{2\Delta t}{2\Delta x} (\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} (\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1})$$

$$\phi_j^{n+1} = \phi_j^{n-1} - u \frac{2\Delta t}{2\Delta x} (\phi_{j+1}^n - \phi_{j-1}^n) + \frac{2\Delta t K}{\Delta x^2} (\phi_{j+1}^{n-1} - 2\phi_j^{n-1} + \phi_{j-1}^{n-1})$$



Exercicio:

Construa um programa baseado para a equação de **Advecção-difusão** e integre a equação . Discuta o resultado. Compara com o método de RugeKutta de 4 ordem

Advecção-difusão

Considere um processo de advecção-difusão

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + u \frac{\partial \phi}{\partial x} = K \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}; \quad \text{onde } K = \text{cte} \quad (52)$$

Temos visto que **leapfrog (tempo)** é condicionalmente estável para advecção e a aproximação **forward (tempo)** é condicionalmente estável para a difusão

Pode-se utilizar a combinação do esquema **forward** para Difusão e **leapfrog** para advecção

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2} \quad \text{regime é condicionalmente estável}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} - u \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}}{2\Delta x} \quad \text{regime é condicionalmente estável}$$

Advecção-difusão

Para a difusão, use o passo de tempo $2\Delta t$, Portanto:

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} + u \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}}{2\Delta x} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

NB. O termo de difusão é calculado com base em um passo de tempo anterior em relação ao outros termos.

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^n}{\Delta t} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

$$\frac{\phi_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} - u \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}}{2\Delta x}$$

$$\frac{\hat{\phi}_j^{n+1} - \phi_j^{n-1}}{2\Delta t} = -u \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}}{2\Delta x} + \text{TermoDifusão}^{n+1}$$

$$\text{TermoDifusão}^{n+1} = K \frac{\phi_{j+1}^{n+1} - 2\phi_j^{n+1} + \phi_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$

$$\hat{\phi}_j^{n+1} - \phi_j^{n-1} = -u \frac{2\Delta t}{2\Delta x} (\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}) + 2\Delta t * \text{TermoDifusão}^{n+1}$$

$$\hat{\phi}_j^{n+1} = \phi_j^{n-1} - u \frac{2\Delta t}{2\Delta x} (\phi_{j+1}^{n+1} - \phi_{j-1}^{n+1}) + 2\Delta t * \text{TermoDifusão}^{n+1}$$



Exercicio:

Construa um programa baseado para a equação de **Advecção-difusão** e integre a equação . Discuta o resultado. Compare com o método de RungeKutta de 4 ordem