Programa de Pós-Graduação em Engenharia de Processos Químicos e Bioquímicos Disciplina EQE 776 - Modelagem e Simulação de Processos

Resolução da Lista de Exercícios

Francisco Davi Belo Rodrigues

28 de outubro de 2025

1 Exercício 1

Enunciado e dados

Consideram-se dois tanques cilíndricos interligados em série. O tanque 1 recebe uma alimentação constante e descarrega no tanque 2, que por sua vez escoa para o ambiente. As vazões de saída de cada tanque dependem do nível interno segundo a relação empírica $Q_i = k_i \sqrt{h_i}$. Os parâmetros fornecidos são resumidos na Tabela 1.

Parâmetro	Valor
Vazão de alimentação Q_0	$20 \text{ m}^3 \mathrm{h}^{-1}$
Diâmetro do tanque 1 D_1	4 m
Diâmetro do tanque 2 D_2	$3 \mathrm{m}$
Constante da válvula 1 k_1	$14 \text{ m}^{2.5} \mathrm{h}^{-1}$
Constante da válvula 2 k_2	$12 \text{ m}^{2.5} \mathrm{h}^{-1}$
Nível inicial no tanque 1 $h_1(0)$	3 m
Nível inicial no tanque 2 $h_2(0)$	2 m

Tabela 1: Dados operacionais da Questão 1.

Formulação do modelo

O modelo dinâmico é obtido a partir dos balanços de massa (ou volume, dado que a densidade é constante) em cada tanque. Para um volume de controle genérico com densidade constante ρ , tem-se

$$\frac{d(\rho V)}{dt} = \rho Q_{\rm in} - \rho Q_{\rm out},$$

o que conduz ao balanço volumétrico

$$\frac{dV}{dt} = Q_{\rm in} - Q_{\rm out}.$$

No tanque 1, o volume contido é $V_1 = A_1 h_1$, com A_1 indicado na Eq. (1). O balanço volumétrico resulta em

$$A_1 \frac{dh_1}{dt} = Q_0 - Q_1,$$

em que Q_0 é a vazão de alimentação e Q_1 a vazão de saída do tanque 1. De modo análogo, para o tanque 2 obtém-se $V_2 = A_2 h_2$ e

$$A_2 \frac{dh_2}{dt} = Q_1 - Q_2,$$

com Q_1 proveniente do tanque 1 e Q_2 a descarga para o ambiente.

As vazões de saída seguem a correlação empírica das válvulas e as áreas dos tanques são calculadas pela geometria cilíndrica. Mantendo t em horas, têm-se as equações numeradas finais:

$$A_i = \frac{\pi D_i^2}{4}, \quad i = 1, 2, \tag{1}$$

$$Q_1 = k_1 \sqrt{h_1},\tag{2}$$

$$Q_2 = k_2 \sqrt{h_2},\tag{3}$$

$$A_1 \frac{dh_1}{dt} = Q_0 - Q_1, (4)$$

$$A_2 \frac{dh_2}{dt} = Q_1 - Q_2, (5)$$

com condições iniciais $h_1(0) = 3$ m e $h_2(0) = 2$ m. Este conjunto de equações está pronto para utilização em ambientes de simulação como o EMSO, onde os parâmetros podem ser definidos separadamente sem substituição numérica antecipada.

Resolução numérica

O sistema diferencial foi integrado em $0 \le t \le 20$ h empregando o método Runge–Kutta de quarta/quinta ordem adaptativo (solve_ivp do SciPy) com passo máximo equivalente a 10 s após conversão interna de unidades no script de apoio. A implementação registra também as trajetórias discretizadas (t, h_1, h_2) em arquivo auxiliar para rastreabilidade.

```
import numpy as np
   from math import pi
   from scipy.integrate import solve_ivp
3
   import matplotlib.pyplot as plt
   Q0 = 20.0 \# m^3/h
6
   D1 = 4.0 \# m
   D2 = 3.0 \# m
   k1 = 14.0 \# m^{2.5}/h
   k2 = 12.0 \# m^{2.5}/h
   h1_0 = 3.0 \# m
11
   h2_0 = 2.0 \# m
^{12}
13
   A1 = pi * (D1 ** 2) / 4.0
   A2 = pi * (D2 ** 2) / 4.0
15
16
   T_sim = 20.0
17
18
   def model(t, y):
19
       h1, h2 = y
20
       q1 = k1 * np.sqrt(max(h1, 0.0))
21
       q2 = k2 * np.sqrt(max(h2, 0.0))
22
       dh1dt = (Q0 - q1) / A1
23
       dh2dt = (q1 - q2) / A2
24
       return [dh1dt, dh2dt]
25
26
   sol = solve_ivp(
27
       fun=model,
28
       t_span=(0.0, T_sim),
29
       y0=[h1_0, h2_0],
30
       max_step=0.01,
31
       dense_output=True
32
33
34
```

```
t_hours = np.linspace(0.0, T_sim, 100)
35
   h1 = sol.sol(t_hours)[0]
36
   h2 = sol.sol(t_hours)[1]
37
38
   plt.figure(figsize=(6, 4))
   plt.plot(t_hours, h1, label="h1 (m)")
40
   plt.plot(t_hours, h2, label="h2 (m)")
   plt.xlabel("Tempo (h)")
   plt.ylabel("Nível (m)")
43
   plt.legend()
44
   plt.grid(True)
   plt.tight_layout()
   plt.savefig("figuras/questao1_niveis.png", dpi=300)
47
48
   with open("figuras/questao1_niveis.dat", "w", encoding="utf-8") as f:
49
       f.write("tempo_h h1_m h2_m\n")
50
       for t, hv1, hv2 in zip(t_hours, h1, h2):
51
          f.write(f"{t:.6f} {hv1:.6f} {hv2:.6f} \n")
53
   print("h1 final:", h1[-1])
54
   print("h2 final:", h2[-1])
```

Listing 1: Script Python utilizado para a integração numerica da Questão 1.

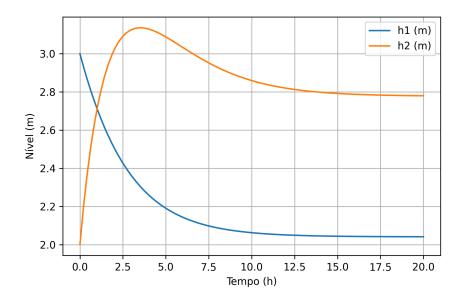


Figura 1: Perfis temporais simulados dos níveis h_1 e h_2 durante 20 horas.

2 Exercício 2

Enunciado e dados

Um tanque de mistura perfeitamente agitado recebe duas correntes de entrada e tem uma corrente de saída. As correntes contêm três componentes (A, B e C) em diferentes proporções. A vazão de saída depende do nível de líquido no tanque segundo a relação $F_3 = \rho_3 k \sqrt{h}$, onde ρ_3 é a densidade da corrente de saída. Os parâmetros fornecidos são resumidos na Tabela 2.

Parâmetro	Valor
Vazão da corrente 1 F_1	10 kg min^{-1}
Fração mássica de A na corrente 1 x_{A1}	0,6
Fração mássica de B na corrente 1 x_{B1}	0,0
Fração mássica de C na corrente 1 x_{C1}	0,4
Vazão da corrente 2 F_2	8 kg min^{-1}
Fração mássica de A na corrente 2 x_{A2}	0,0
Fração mássica de B na corrente 2 x_{B2}	0,7
Fração mássica de C na corrente 2 x_{C2}	0,3
Densidade do componente A ρ_A	$1200 \mathrm{kg} \mathrm{m}^{-3}$
Densidade do componente B ρ_B	$1400 \mathrm{kg} \mathrm{m}^{-3}$
Densidade do componente C ρ_C	$1000 \mathrm{kg} \mathrm{m}^{-3}$
Área da seção transversal A	0.2 m^2
Parâmetro da válvula k	$0.02~{\rm m}^{2.5}{\rm min}^{-1}$
Massa inicial de A m_{A0}	20 kg
Massa inicial de B m_{B0}	20 kg
Massa inicial de C m_{C0}	40 kg

Tabela 2: Dados operacionais da Questão 2.

Formulação do modelo

O modelo dinâmico é obtido a partir dos balanços de massa individuais para cada componente. Para um componente genérico i (A, B ou C), o balanço mássico no volume de controle resulta em

$$\frac{dm_i}{dt} = F_1 x_{i1} + F_2 x_{i2} - F_3 x_{i3},$$

onde m_i é a massa do componente i no tanque, x_{i1} e x_{i2} são as frações mássicas nas correntes de entrada, e x_{i3} é a fração mássica na corrente de saída.

Como o tanque é perfeitamente agitado, a composição de saída é igual à composição interna. Assim, a fração mássica de cada componente na corrente de saída é dada por

$$x_{i3} = \frac{m_i}{m_{\text{total}}}, \quad m_{\text{total}} = m_A + m_B + m_C.$$
 (6)

Para calcular a densidade da mistura na corrente de saída, considera-se o comportamento de uma mistura ideal, na qual os volumes dos componentes puros são aditivos. Essa hipótese é adequada para misturas líquidas sem interações moleculares significativas (mistura ideal). Assim, o volume total da mistura é dado pela soma dos volumes individuais:

$$V_{\text{total}} = V_A + V_B + V_C.$$

Como cada volume parcial pode ser expresso em termos da massa e densidade do componente $(V_i = m_i/\rho_i)$, obtém-se

$$V_{\text{total}} = \frac{m_A}{\rho_A} + \frac{m_B}{\rho_B} + \frac{m_C}{\rho_C}.$$

Por outro lado, o volume total relaciona-se com a massa total e a densidade da mistura por $V_{\text{total}} = m_{\text{total}}/\rho_3$. Igualando as duas expressões, tem-se

$$\frac{m_{\rm total}}{\rho_3} = \frac{m_A}{\rho_A} + \frac{m_B}{\rho_B} + \frac{m_C}{\rho_C}.$$

Dividindo ambos os lados por $m_{\rm total}$ e utilizando a definição de fração mássica $x_i=m_i/m_{\rm total}$, chega-se a

$$\frac{1}{\rho_3} = \frac{x_A}{\rho_A} + \frac{x_B}{\rho_B} + \frac{x_C}{\rho_C},$$

de onde resulta a densidade da mistura na corrente de saída:

$$\rho_3 = \frac{1}{\frac{x_A}{\rho_A} + \frac{x_B}{\rho_B} + \frac{x_C}{\rho_C}}. (7)$$

O volume total no tanque é obtido pela soma dos volumes de cada componente:

$$V = \frac{m_A}{\rho_A} + \frac{m_B}{\rho_B} + \frac{m_C}{\rho_C},\tag{8}$$

e o nível de líquido é

$$h = \frac{V}{A}. (9)$$

A vazão de saída é calculada por

$$F_3 = \rho_3 k \sqrt{h}. \tag{10}$$

O sistema de equações diferenciais finais é

$$\frac{dm_A}{dt} = F_1 x_{A1} + F_2 x_{A2} - F_3 x_A,\tag{11}$$

$$\frac{dm_A}{dt} = F_1 x_{A1} + F_2 x_{A2} - F_3 x_A,$$

$$\frac{dm_B}{dt} = F_1 x_{B1} + F_2 x_{B2} - F_3 x_B,$$

$$\frac{dm_C}{dt} = F_1 x_{C1} + F_2 x_{C2} - F_3 x_C,$$
(12)

$$\frac{dm_C}{dt} = F_1 x_{C1} + F_2 x_{C2} - F_3 x_C, \tag{13}$$

com condições iniciais $m_A(0) = 20$ kg, $m_B(0) = 20$ kg e $m_C(0) = 40$ kg

Resolução numérica

O sistema diferencial foi integrado em $0 \le t \le 60$ min empregando o método Runge-Kutta de quarta/quinta ordem adaptativo (solve_ivp do SciPy) com passo máximo equivalente a 0,01 min. A implementação registra também as trajetórias discretizadas (t, h, x_A, x_B, x_C) em arquivo auxiliar para rastreabilidade.

```
import numpy as np
   from scipy.integrate import solve_ivp
   import matplotlib.pyplot as plt
   F1 = 10.0
   xA1 = 0.6
   xB1 = 0.0
   xC1 = 0.4
   F2 = 8.0
   xA2 = 0.0
10
   xB2 = 0.7
11
   xC2 = 0.3
12
   rhoA = 1200.0
   rhoB = 1400.0
   rhoC = 1000.0
   A = 0.2
  k = 0.02
   mAO = 20.0
18
   mB0 = 20.0
19
   mC0 = 40.0
20
^{21}
   T_sim = 60.0
22
23
   def model(t, y):
24
       mA, mB, mC = y
25
       m_{total} = mA + mB + mC
```

```
xA = mA / m_total
27
       xB = mB / m total
28
       xC = mC / m_total
29
       rho3 = 1.0 / (xA / rhoA + xB / rhoB + xC / rhoC)
30
       V = mA / rhoA + mB / rhoB + mC / rhoC
31
       h = V / A
32
       F3 = rho3 * k * np.sqrt(max(h, 0.0))
33
       dmAdt = F1 * xA1 + F2 * xA2 - F3 * xA
34
       dmBdt = F1 * xB1 + F2 * xB2 - F3 * xB
35
       dmCdt = F1 * xC1 + F2 * xC2 - F3 * xC
36
       return [dmAdt, dmBdt, dmCdt]
38
   sol = solve_ivp(
39
       fun=model,
40
       t_span=(0.0, T_sim),
41
       yO = [mAO, mBO, mCO],
42
       max_step=0.01,
43
       dense_output=True
       )
45
46
   t_min = np.linspace(0.0, T_sim, 200)
47
   mA = sol.sol(t_min)[0]
48
   mB = sol.sol(t_min)[1]
   mC = sol.sol(t_min)[2]
   m_{total} = mA + mB + mC
52
   xA = mA / m_{total}
53
   xB = mB / m_total
54
   xC = mC / m_{total}
   V = mA / rhoA + mB / rhoB + mC / rhoC
56
   h = V / A
58
   fig, (ax1, ax2) = plt.subplots(2, 1, figsize=(6, 6))
59
60
   ax1.plot(t_min, h, label="h (m)", color='blue')
61
   ax1.set_xlabel("Tempo (min)")
62
   ax1.set_ylabel("Nível (m)")
   ax1.legend()
   ax1.grid(True)
65
66
   ax2.plot(t_min, xA, label="xA", color='red')
67
   ax2.plot(t_min, xB, label="xB", color='green')
68
   ax2.plot(t_min, xC, label="xC", color='purple')
   ax2.set_xlabel("Tempo (min)")
   ax2.set_ylabel("Fração mássica")
   ax2.legend()
72
   ax2.grid(True)
73
74
   plt.tight_layout()
75
   plt.savefig("figuras/questao2_tanque.png", dpi=300)
76
   with open("figuras/questao2_tanque.dat", "w", encoding="utf-8") as f:
78
       f.write("tempo_min h_m xA xB xC\n")
79
       for t, hval, xa, xb, xc in zip(t_min, h, xA, xB, xC):
80
           f.write(f"\{t:.6f\} \{hval:.6f\} \{xa:.6f\} \{xb:.6f\} \{xc:.6f\} \n")
81
82
  print("h final:", h[-1])
84 | print("xA final:", xA[-1])
85 | print("xB final:", xB[-1])
```

Listing 2: Script Python utilizado para a integracao numerica da Questao 2.

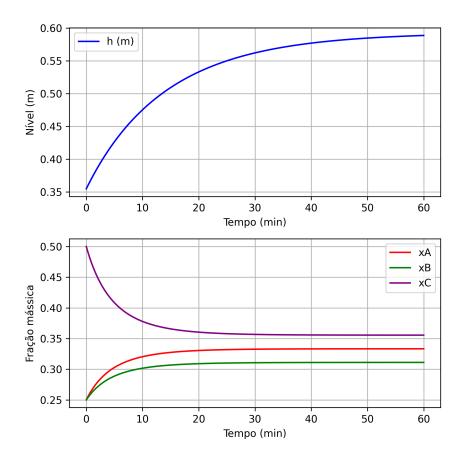


Figura 2: Perfis temporais simulados do nível h e das frações mássicas $x_A,\,x_B$ e x_C durante 60 minutos.

Exercício 3 3

Enunciado e dados

Um reator do tipo BSTR (batelada) é utilizado para executar a seguinte reação reversível:

$$A + B \rightleftharpoons C + D.$$

As taxas $[\text{mol}\cdot\text{L}^{-1}\cdot\text{min}^{-1}]$ das reações direta e inversa podem ser estimadas segundo as seguintes equações:

$$r_d = k_d C_A^{1,1} C_B^{1,4}, (14)$$

$$r_i = k_i C_C^{1,31} C_D^{1,2}, (15)$$

em que C_A , C_B , C_C e C_D são as concentrações [mol·L⁻¹], T é a temperatura [K], e as constantes cinéticas k_d e k_i são dadas por

$$k_d = 50\,000 \exp\left(-\frac{4\,000}{T}\right),$$
 (16)

$$k_d = 50\,000 \exp\left(-\frac{4\,000}{T}\right),$$
 (16)
 $k_i = 30\,000 \exp\left(-\frac{5\,000}{T}\right).$ (17)

Inicialmente são colocados no reator somente os reagentes A e B, com concentrações de 0,5 mol L⁻¹ e 0.8 mol L^{-1} , respectivamente. O reator apresenta um sistema de ajuste de temperatura que inicialmente está fixado em 400 K. Essa temperatura é mantida constante durante os primeiros 5 minutos de batelada. Passado esse tempo, inicia-se uma rampa de diminuição da temperatura de forma que ao final da batelada a temperatura alcance o valor de 350 K.

Formulação do modelo

O modelo dinâmico é obtido a partir dos balanços de massa para cada componente no reator em batelada. Para um reator em batelada, não há termos de entrada ou saída de massa, logo o balanço de massa para cada componente é dado por

$$\frac{dC_i}{dt} = r_i,$$

onde C_i é a concentração do componente i e r_i é a taxa líquida de geração/consumo do respectivo componente. Para a reação reversível $A + B \rightleftharpoons C + D$, as velocidades das reações direta e inversa são dadas em (??) e (??), e a taxa líquida de reação é

$$r_{\text{net}} = r_1 - r_2,$$
 (18)

onde r_1 é a velocidade da reação direta e r_2 a da reação inversa.

Os balanços de massa para cada componente seguem a estequiometria da reação:

$$\frac{dC_A}{dt} = -r_{\text{net}},\tag{19}$$

$$\frac{dC_A}{dt} = -r_{\text{net}},$$

$$\frac{dC_B}{dt} = -r_{\text{net}},$$
(19)

$$\frac{dC_C}{dt} = r_{\text{net}}, \tag{21}$$

$$\frac{dC_D}{dt} = r_{\text{net}}, \tag{22}$$

com condições iniciais

$$C_A(0) = 0.5 \text{ mol L}^{-1}, \quad C_B(0) = 0.8 \text{ mol L}^{-1}, \quad C_C(0) = 0 \text{ mol L}^{-1}, \quad C_D(0) = 0 \text{ mol L}^{-1}.$$

A temperatura do reator segue o perfil de operação especificado:

$$T(t) = \begin{cases} 400 \text{ K,} & \text{se } t \le 5 \text{ min,} \\ 400 - \frac{50}{10}(t - 5) \text{ K,} & \text{se } t > 5 \text{ min,} \end{cases}$$
 (23)

ou seja, permanece em 400 K nos primeiros 5 min e decresce linearmente até 350 K ao final da batelada (15 min).

A conversão do reagente A é definida como

$$X_A = \frac{C_{A0} - C_A}{C_{A0}},\tag{24}$$

onde $C_{A0} = 0.5 \text{ mol L}^{-1}$ é a concentração inicial de A.

Resolução numérica

O sistema de equações ordinais foi integrado em $0 \le t \le 15$ min empregando o método Runge-Kutta de quarta/quinta ordem adaptativo (solve_ivp do SciPy) com passo máximo equivalente a 0,01 min. A implementação registra também as trajetórias discretizadas $(t, T, C_A, C_B, C_C, C_D, X_A)$ em arquivo auxiliar para rastreabilidade.

```
import numpy as np
   from scipy.integrate import solve_ivp
   import matplotlib.pyplot as plt
   CAO = 0.5
5
   CBO = 0.8
   CCO = 0.0
   CDO = 0.0
   T_sim = 15.0
10
11
   def model(t, y):
12
       CA, CB, CC, CD = y
13
       if t <= 5.0:
14
          T = 400.0
15
       else:
16
          T = 400.0 - (400.0 - 350.0) * (t - 5.0) / (T_sim - 5.0)
17
       # constantes de velocidade direta e inversa atualizadas
       kd = 50000.0 * np.exp(-4000.0 / T)
20
       ki = 30000.0 * np.exp(-5000.0 / T)
21
       # taxas com os expoentes especificados
       rd = kd * (CA ** 1.1) * (CB ** 1.4)
22
       ri = ki * (CC ** 1.31) * (CD ** 1.2)
23
       r_net = rd - ri
24
       dCAdt = -r_net
25
       dCBdt = -r_net
       dCCdt = r_net
27
       dCDdt = r_net
28
       return [dCAdt, dCBdt, dCCdt, dCDdt]
29
30
   sol = solve_ivp(
31
32
       fun=model,
33
       t_span=(0.0, T_sim),
34
       yO=[CAO, CBO, CCO, CDO],
       max_step=0.01,
35
       dense_output=True
36
37
38
   t_min = np.linspace(0.0, T_sim, 300)
   CA = sol.sol(t_min)[0]
40
_{41} | CB = sol.sol(t_min)[1]
   CC = sol.sol(t_min)[2]
42
   CD = sol.sol(t_min)[3]
43
44
   T = np.where(t_min \le 5.0, 400.0, 400.0 - (400.0 - 350.0) * (t_min - 5.0) / (T_sim - 5.0))
45
   XA = (CAO - CA) / CAO
47
   fig, (ax1, ax2, ax3) = plt.subplots(3, 1, figsize=(6, 8))
48
49
   ax1.plot(t_min, T, label="T (K)", color='red')
50
   ax1.set_xlabel("Tempo (min)")
52 ax1.set_ylabel("Temperatura (K)")
   ax1.legend()
53
   ax1.grid(True)
54
55
  ax2.plot(t_min, CA, label="CA", color='blue')
56
ax2.plot(t_min, CB, label="CB", color='green')
ax2.plot(t_min, CC, label="CC", color='orange')
```

```
ax2.plot(t_min, CD, label="CD", color='purple')
   ax2.set_xlabel("Tempo (min)")
60
ax2.set_ylabel("Concentração (mol/L)")
   ax2.legend()
   ax2.grid(True)
64
   ax3.plot(t_min, XA, label="XA", color='black')
   ax3.set_xlabel("Tempo (min)")
   ax3.set_ylabel("Conversão de A")
   ax3.legend()
   ax3.grid(True)
   plt.tight_layout()
71
   plt.savefig("figuras/questao3_reator.png", dpi=300)
72
73
   with open("figuras/questao3_reator.dat", "w", encoding="utf-8") as f:
74
      f.write("tempo_min T_K CA CB CC CD XA\n")
75
      for t, temp, ca, cb, cc, cd, xa in zip(t_min, T, CA, CB, CC, CD, XA):
          f.write(f"{t:.6f} {temp:.6f} {ca:.6f} {cb:.6f} {cc:.6f} {cd:.6f} {xa:.6f} {n"}
77
78
   print("T final:", T[-1])
79
   print("CA final:", CA[-1])
80
   print("CB final:", CB[-1])
81
   print("CC final:", CC[-1])
   print("CD final:", CD[-1])
  print("XA final:", XA[-1])
```

Listing 3: Script Python utilizado para a integração numÃ@rica da Questão 3.

Referências

[1] Autor, Título do Livro ou Artigo, Editora, Ano.

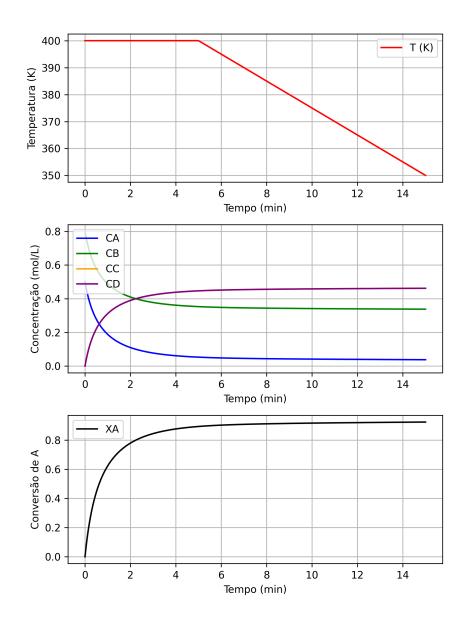


Figura 3: Perfis temporais simulados da temperatura, concentrações e conversão do reagente A durante 15 minutos de batelada.