Escoamentos Multifásicos

(FEN03711)

Gustavo Rabello Anjos

Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecânica gustavo.anjos@uerj.br

10. período, 2015

Tópicos da aula

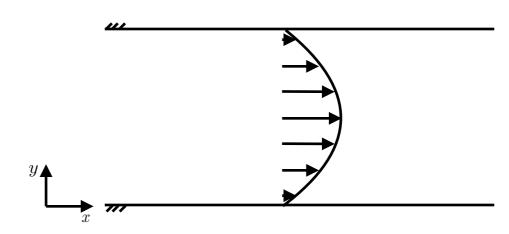
- Revisão de escoamento laminar em canal;
- Introdução à Turbulência em dinâmica de fluidos;
- Conceitos de turbulência;
- A modelagem matemática da turbulência;
 - modelos de zero-equação;
 - modelos de uma equação;
 - modelos de duas equações;

escoamento laminar

Revisão de escoamento laminar

- baixo grau de mistura, escoamento comportado;
- determinístico, previsível;
- poucas escalas representativas do escoamento;
- número de Reynolds baixo.

canal 1D, escoamento incompressível, permanente, fluido newtoniano, viscosidade constante, coordenadas cartesianas.



$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + \nu \left[\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right] + g_x$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} + w \frac{\partial v}{\partial z} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} + \nu \left[\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right] + g_y$$

$$\frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial x} + v \frac{\partial w}{\partial y} + w \frac{\partial w}{\partial z} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial z} + \nu \left[\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right] + g_z$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0$$

conservação de QM em x:

$$-\frac{1}{\rho}\frac{\partial p}{\partial x} + \nu \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 \longrightarrow u(y) = \frac{1}{2\mu}\frac{\partial p}{\partial x}y^2 + C_1y + C_2$$

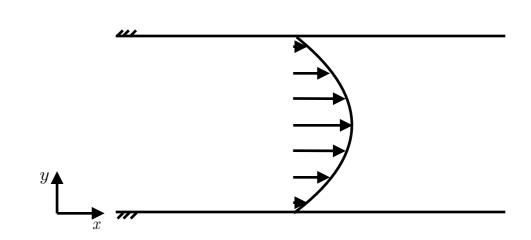
conservação de QM em y:

$$-\frac{1}{\rho}\frac{\partial p}{\partial u} = 0 \quad \longrightarrow \quad p_y = \text{const}$$

conservação de massa:

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$
 \longrightarrow completamente desenvolvido \longrightarrow $\frac{\partial v}{\partial y} = 0$

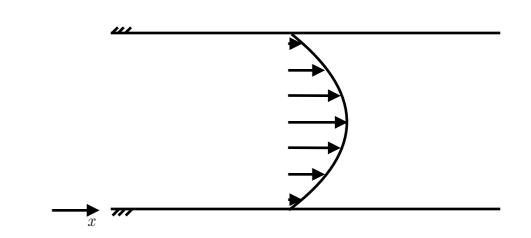
canal 1D, escoamento incompressível, transiente, fluido newtoniano, viscosidade constante, coordenadas cartesianas.



$$\frac{\partial u}{\partial t} + \nu \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x}$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y}$$

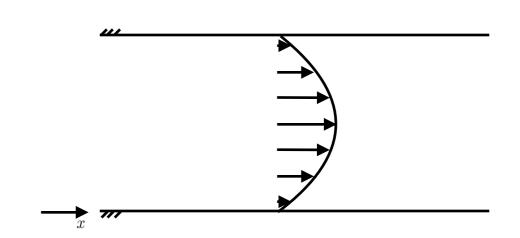
canal 1D, escoamento incompressível, permanente, fluido newtoniano, viscosidade variável, coordenadas cartesianas.



$$-\frac{1}{\rho}\frac{\partial p}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial y}\frac{\partial u}{\partial y} = 0 \qquad \text{função de y}$$

$$-\frac{1}{\rho}\frac{\partial p}{\partial y} = 0$$

canal 1D, escoamento incompressível, transiente, fluido newtoniano, viscosidade variável, coordenadas cartesianas.



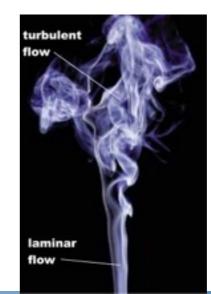
$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial u} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} \qquad \text{função de y}$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y}$$

Turbulência (turbulence)

Introdução

- alto grau de mistura;
- imprevisibilidade, no sentido de que uma pequena incerteza nas condições iniciais são suficientes para tornar impossível uma predição determinística de sua evolução;
- grande número de escalas representativas do escoamento. Nota-se que as menores escalas têm grande influência nas grandes escalas;
- número de Reynolds alto.



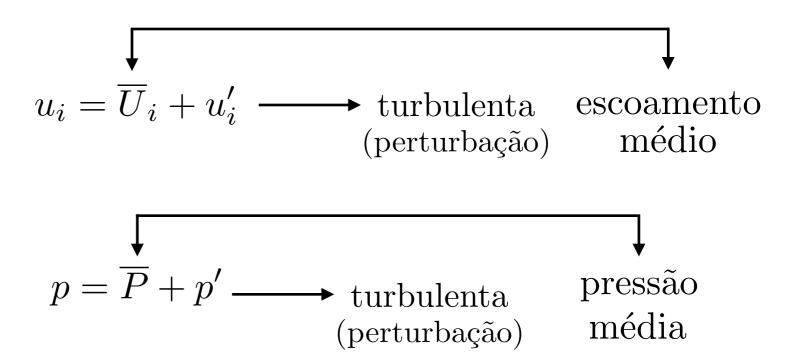


Conceitos de turbulência

- métodos determinísticos: utilização das equações que regem o escoamento de fluidos;
- métodos estatísticos: funções que descrevem as váias flutuações do campo são estatisticamente invariantes quando sujeitas a movimentação da partícula de fluido;
- turbulência isotrópica: a isotropia é a uniformidade de propriedade em todas as direções. Na realidade, a turbulência não é isotrópica, porém assim é considerada para facilitar o processo de modelagem estatística;

Modelagem matemática

 s e p a r a ç ã o d o escoamento (pressão e velocidade) em 2 parcelas: escoamento médio e escoamento turbulento;



 Posterior passagem da média.

$$\frac{\overline{\partial \overline{U}_i}}{\partial x_i}$$

Equação da Continuidade

• separação do escoamento:

$$\frac{\partial u_i}{\partial x_i} = \frac{\partial (\overline{U}_i + u_i')}{\partial x_i} = 0$$

passagem da média:

$$\frac{\overline{\partial(\overline{U}_i + u_i')}}{\partial x_i} = \frac{\overline{\partial}\overline{U}_i}{\partial x_i} + \frac{\overline{\partial u_i'}}{\partial x_i} \longrightarrow \frac{\partial\overline{U}_i}{\partial x_i} = 0$$

Equação de Navier-Stokes

• separação do escoamento:

$$\frac{\partial (\overline{U}_i + u_i')}{\partial t} + (\overline{U}_j + u_j') \frac{\partial (\overline{U}_i + u_i')}{\partial x_j} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial (\overline{P}_i + p_i')}{\partial x_i} + \nu \frac{\partial^2 (\overline{U}_i + u_i')}{\partial x_j \partial x_j}$$

passagem da média:

$$\frac{\overline{\partial(\overline{U}_i + u_i')}}{\partial t} + \overline{(\overline{U}_j + u_j')} \frac{\overline{\partial(\overline{U}_i + u_i')}}{\partial x_j} = \overline{-\frac{1}{\rho}} \frac{\overline{\partial(\overline{P}_i + p_i')}}{\partial x_i} + \overline{\nu} \frac{\overline{\partial^2(\overline{U}_i + u_i')}}{\partial x_j \partial x_j}$$

$$\frac{\overline{\partial \overline{U}_i}}{\partial t} + \overline{U}_j \frac{\overline{\partial \overline{U}_i}}{\partial x_j} + \overline{u_j} \frac{\overline{\partial u_i}}{\partial x_j} = -\frac{1}{\rho} \frac{\overline{\partial \overline{P}_i}}{\partial x_i} + \nu \frac{\overline{\partial^2 \overline{U}_i}}{\partial x_j \partial x_j}$$

Equação de Navier-Stokes

outra forma de escrever a equação

$$\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial t} + \overline{U}_{j} \frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \overline{u_{j}} \frac{\partial u_{i}}{\partial x_{j}} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial \overline{P}_{i}}{\partial x_{i}} + \nu \frac{\partial^{2} \overline{U}_{i}}{\partial x_{j} \partial x_{j}}$$

$$\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial t} + \overline{U}_{j} \frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial x_{j}} \left\{ -\rho \overline{u_{i} u_{j}} - \overline{P}_{i} \delta_{ij} + \nu \left(\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \frac{\partial \overline{U}_{j}}{\partial x_{i}} \right) \right\}$$
hipótese de Boussinesq
$$-\overline{u_{i} u_{j}} = -\frac{2}{3} \kappa \delta_{ij} + \nu_{t} \left(\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \frac{\partial \overline{U}_{j}}{\partial x_{i}} \right)$$

Hipótese de Boussinesq

• na equação com divergente:

$$-\frac{\partial \overline{u_i u_j}}{\partial x_j} = \frac{\partial}{\partial x_j} \left\{ -\frac{2}{3} \kappa \delta_{ij} + \nu_t \left(\frac{\partial \overline{U}_i}{\partial x_j} + \frac{\partial \overline{U}_j}{\partial x_i} \right) \right\}$$

note que:

$$\frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{2}{3} \kappa \delta_{ij} \right) = \frac{2}{3} \frac{\partial k}{\partial x_i}$$

Hipótese de Boussinesq

$$\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial t} + \overline{U}_{j} \frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial x_{j}} \left\{ \nu_{t} \left(\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \frac{\partial \overline{U}_{j}}{\partial x_{i}} \right) - \overline{P}^{*} \delta_{ij} + \nu \left(\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \frac{\partial \overline{U}_{j}}{\partial x_{i}} \right) \right\}$$

$$\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial t} + \overline{U}_{j} \frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial x_{j}} \left\{ -\overline{P}^{*} \delta_{ij} + (\nu + \nu_{t}) \left(\frac{\partial \overline{U}_{i}}{\partial x_{j}} + \frac{\partial \overline{U}_{j}}{\partial x_{i}} \right) \right\}$$

onde:

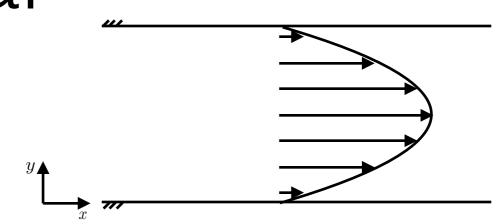
$$\overline{P^*} = \overline{P} + \frac{2}{3}\kappa$$

reescrevendo a equação:

$$\frac{\partial \overline{U}_i}{\partial t} + \overline{U}_j \frac{\partial \overline{U}_i}{\partial x_j} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial \overline{P^*}}{\partial x_i} + (\nu + \nu_t) \frac{\partial^2 \overline{U}_i}{\partial x_j \partial x_j}$$

Escoamento turbulento no canal

canal 1D, escoamento incompressível, transiente, fluido newtoniano, viscosidade variável, coordenadas cartesianas.



$$\frac{\partial \overline{U}}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial y} (\nu + \nu_t) \frac{\partial \overline{U}}{\partial y} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial \overline{P^*}}{\partial x}$$

$$\frac{\partial \overline{V}}{\partial t} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial \overline{P^*}}{\partial y}$$

como modelar ν_t ?

- 1. modelo de **zero** equação (algébrico): largamente utilizados em engenharia para escoamentos cisalhantes simples.
- 2. modelo de **uma** equação (equação diferencial): foram bastante utilizados no início do desenvolvimento de modelos turbulentos.
- modelo de duas equações (kappa-epsilon, kappa-omega): são os mais populares por fornecer boa precisão na modelagem de escoamentos turbulentos.
- 4. modelos algébricos para o tensor de Reynolds: utilizados para escoamentos que apresentam curvatura e rotação.
- 5. models para o tensor de Reynolds: desenvolvidos para modelagem de escoamentos com grande variedade de efeitos (tri-dimensionalidade, curvatura, rotação etc.).

modelo de zero equação (algébrico)

Modela turbulência através de uma equação algébrica, relacionando velocidade e comprimento característicos

modelo de uma equação

Modela turbulência através de uma equação de transporte para a velocidade característica

modelo de duas equações

Modela turbulência através de duas equações de transporte, uma para a velocidade característica e outra para o comprimento característico.