

CAP. 06: CONJECÇÃO DE CALOR UNIDIMENSIONAL EM REGIME PERMANENTE COM VELOCIDADE PRESCRITA:  
TA: EQUAÇÃO DE ADJECÇÃO-DIFUSÃO

CONCEITOS ENVOLVIDOS:

- EQUAÇÃO DE ADJECÇÃO-DIFUSÃO UNIDIMENSIONAL EM REGIME PERMANENTE
- CONDIÇÕES DE CONTORNO DE DIRICHLET
- MARCHAS UNIFORMES
- CONDIÇÕES DE CONTORNO OBTIDAS POR INTEGRAÇÃO NOS VOLUMES ADJACENTES AOS CONTORNOS
- COORDENADAS CARTESIANAS
- SOLVER TDMA
- DIVERSAS FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO
- CAMPO DE VELOCIDADES PRESCRITO (CONHECIDO)

## 6.1. MODELO MATEMÁTICO

CONSIDERANDO-SE A EQUAÇÃO DA CONSERVAÇÃO DA ENERGIA, BASEADA NA TEMPERATURA, É:

- MODELO UNIDIMENSIONAL EM REGIME PERMANENTE;
- PROPRIEDADES TERMOFÍSICAS CONSTANTES;
- CAMPO DE VELOCIDADES  $u$  CONHECIDO E CONSTANTE;
- AUSÊNCIA DE GERAÇÃO DE CALOR;
- AUSÊNCIA DE DISSIPAÇÃO VISCOSA

TEM-SE A SEGUINTE RELAÇÃO:

$$\rho u c_p \frac{dT}{dx} = k \frac{d^2 T}{dx^2} \quad (6.1)$$

ADVEÇÃO DE CALOR      DIFUSÃO DE CALOR

CONVEÇÃO = ADVEÇÃO + DIFUSÃO, EMBORA MUITOS AUTORES UTILIZAM O TERMO CONVEÇÃO COMO SINÔNIMO DE ADVEÇÃO.

NA EQ. (6.1) TEM-SE:

$\rho$  = MASSA ESPECÍFICA DO FLUIDO [ $\text{kg}/\text{m}^3$ ];

$u$  = VELOCIDADE DO FLUIDO [ $\text{m}/\text{s}$ ];

$c_p$  = CALOR ESPECÍFICO DO FLUIDO [ $\text{J}/\text{kg}\text{K}$ ];

$k$  = CONDUTIVIDADE TÉRMICA DO FLUIDO [ $\text{W}/\text{m}\text{K}$ ];

$x$  = COORDENADA ESPACIAL [ $\text{m}$ ];

$T$  = TEMPERATURA [ $^\circ\text{C}$  ou  $\text{K}$ ].

UTILIZANDO-SE AS SEGUINTE RELAÇÕES:

$$\Theta = \frac{T - T(0)}{T(L) - T(0)} \quad (\text{ADIMENSIONAL}) \quad (6.2)$$

$$\xi = \frac{x}{L} \quad (\text{ADIMENSIONAL}) \quad (6.3)$$

$$Pe = \frac{\rho u c_p L}{k} = \frac{u L}{\alpha} \quad (\text{ADIMENSIONAL}) \quad (6.4)$$

ONDE  $T(0)$  É A TEMPERATURA NO CONTORNO  $x=0$ ;

$T(L)$  É A TEMPERATURA NO CONTORNO  $x=L$ ;

$\alpha$  É A DIFUSIVIDADE TÉRMICA DO FLUIDO [ $\text{m}^2/\text{s}$ ]

$L$  é o comprimento do domínio de círculo [m]

$Pe$  é o número de PECLET, que representa a razão entre os efeitos adiabáticos e difusivos no escoamento. Se  $Pe > 1$ , tem-se um escoamento com advecção dominante; caso contrário, a difusão é dominante.

$\theta$  e  $\xi$  são, respectivamente, a temperatura e a posição adimensionalizadas.

Empregando-se as eqs. (6.2) a (6.4), pode-se então reescrever a eq. (6.1) em sua forma adimensionalizada como

$$Pe \frac{d\theta}{d\xi} = \frac{d^2\theta}{d\xi^2} \quad (6.5)$$

Sujeita às seguintes condições de contorno:

$$\theta(0) = 0 \quad (6.6)$$

$$\theta(1) = 1 \quad (6.7)$$

A eq. (6.5), juntada às condições de contorno, eqs. (6.6) e (6.7) tem como solução analítica

$$\theta(\xi) = \frac{e^{5Pe} - 1}{e^{Pe} - 1} \quad (6.8)$$

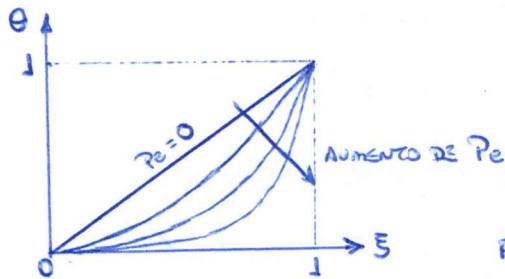


FIG. 6.1: COMPORTAMENTO DO PERFIL DE TEMPERATURAS com o Número de PELET.

Uma segunda variável de interesse para este problema é a temperatura média ( $\bar{\theta}$ ), definida por

$$\bar{\theta} = \int_0^1 \theta d\xi \quad (6.9)$$

E cuja expressão analítica é:

$$\bar{\theta} = \frac{(e^{Pe} - Pe - 1)}{Pe(e^{Pe} - 1)} \quad (6.10)$$

Uma terceira variável de interesse é a inclinação ( $I$ ), definida como

$$I = \left( \frac{d\theta}{d\xi} \right)_{\xi=1} \quad (6.11)$$

é cuja expressão analítica é:

$$I = \frac{Pe e^{Pe}}{(e^{Pe} - 1)} \quad (6.12)$$

## 6.2. DISCRETIZAÇÃO GERAL

DEVE-SE INTEGRAR A EQ. (6.5) SOBRE O JÓVEME DE CONTROLE  $\bar{\theta}$  DA FIG. 6.2:

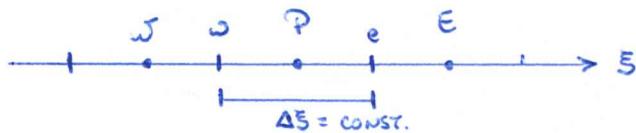


FIG. 6.2: MALHA UNIDIMENSIONAL UNIFORME

NESTE CASO, OBTÉM-SE:

$$\int_3 \int_y \int_{z_0}^{z_e} \left[ Pe \frac{d\theta}{ds} \right] ds dy dz = \int_3 \int_y \left[ \frac{d^2\theta}{ds^2} \right] ds dy dz \quad (6.13)$$

QUE RESULTA EM

$$Pe (\theta_e - \theta_w) \cdot A = \left[ \left( \frac{d\theta}{ds} \right)_e - \left( \frac{d\theta}{ds} \right)_w \right] A \quad (6.14)$$

SENDO  $Pe$  E  $A = \Delta y \Delta z$  CONSTANTES. NOTA-SE QUE  $A$  É A ÁREA DA SEÇÃO TRANSVERSAL AO ESCOAMENTO.

FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO OU ESQUEMAS NUMÉRICOS SÃO USADOS PARA OBTER  $\theta$  E  $\frac{d\theta}{ds}$  NAS FACES DOS JÓVEMES DE CONTROLE. OBSERVA-SE, ENTRETANTO, QUE EM ESSE NO CASO DOS TERMOS DIFUSIVOS, O USO DE FUNÇÕES LINEARES NÃO É PROBLEMÁTICO, AO PASSO QUE PARA OS TERMOS ADJECTIVOS, O USO DE FUNÇÕES LINEARES CAUSA TRANSTORNOS.

ALGUMAS FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO UNIDIMENSIONAIS PODEM SER EXPRESSAS GERALMENTE POR:

$$\theta_e = \left( \frac{1}{2} + \alpha_e \right) \theta_p + \left( \frac{1}{2} - \alpha_e \right) \theta_\varepsilon \quad (6.15)$$

$$\theta_w = \left( \frac{1}{2} + \alpha_w \right) \theta_w + \left( \frac{1}{2} - \alpha_w \right) \theta_p \quad (6.16)$$

$$\left( \frac{d\theta}{ds} \right)_e = \beta_e \left( \frac{\theta_e - \theta_p}{\Delta s} \right) \quad (6.17)$$

$$\left( \frac{d\theta}{ds} \right)_w = \beta_w \left( \frac{\theta_p - \theta_w}{\Delta s} \right) \quad (6.18)$$

SENDO:  $\alpha_e$  E  $\alpha_w$  OS COEFICIENTES DOS TERMOS ADJECTIVOS DAS FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO, ASSUMINDO VALORES ENTRE  $-\frac{1}{2}$  E  $\frac{1}{2}$ .

$\beta_e$  e  $\beta_\omega$  OS COEFICIENTES DOS TERMOS DIFUSIVOS DAS FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO; ASSUMINDO VALORES ENTRE 0 E 1.

EMPREGANDO-SE AS Eqs. (6.15) A (6.18) NA Eq. (6.14) CHEGA-SE A:

$$\text{Pe} \left[ \left( \frac{1}{2} + \alpha_e \right) \theta_p + \left( \frac{1}{2} - \alpha_e \right) \theta_e - \left( \frac{1}{2} + \alpha_\omega \right) \theta_\omega - \left( \frac{1}{2} - \alpha_\omega \right) \theta_p \right] = \beta_e \frac{(\theta_e - \theta_p)}{\Delta \xi} - \beta_\omega \frac{(\theta_p - \theta_\omega)}{\Delta \xi} \quad (6.19)$$

QUE ESCREVE NA FORMA

$$a_p \theta_p = a_\omega \theta_\omega + a_e \theta_e + b_p \quad (6.20)$$

POSSUI COMO COEFICIENTES / TERMOS-FONTE

$$a_\omega = \frac{\beta_\omega}{\Delta \xi} + \left( \frac{1}{2} + \alpha_\omega \right) \text{Pe} \quad (6.21)$$

$$a_e = \frac{\beta_e}{\Delta \xi} - \left( \frac{1}{2} - \alpha_e \right) \text{Pe} \quad (6.22)$$

$$a_p = a_\omega + a_e \quad (6.23)$$

$$b_p = 0 \quad (6.24)$$

SÓ SÃO VÁRIOS PARA  $P = 2, 3, \dots, N-1$ .

### 6.3. ESQUEMA CDS (CENTRAL DIFFERENCING SCHEME)

O ESQUEMA CDS CONSISTE EM UTILIZAR FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO LINEARES ENTRE NÓS CONSECUTIVOS, ISTO É:

$$\theta_e = \frac{\theta_p + \theta_\omega}{2} \quad (6.25)$$

$$\theta_\omega = \frac{\theta_\omega + \theta_p}{2} \quad (6.26)$$

$$\left( \frac{d\theta}{d\xi} \right)_e = \frac{\theta_e - \theta_p}{\Delta \xi} \quad (6.27)$$

$$\left( \frac{d\theta}{d\xi} \right)_\omega = \frac{\theta_p - \theta_\omega}{\Delta \xi} \quad (6.28)$$

NO CASO DAS DERIVADAS AVULGADAS NAS FACES DO VOLUME DE CONTROLE, O ESQUEMA CDS TEM SIDO UTILIZADO PARA PROBLEMAS DIFUSIVOS, COMO OS VISTOS NOS CAPS. 2, 4 E 5.

CONSIDERANDO-SE O ESQUEMA GERAL, O CDS OCORRE NO SE FAZER

$$\alpha_e = \alpha_\omega = 0 \quad (6.29)$$

$$\beta_e = \beta_\omega = 1 \quad (6.30)$$

NESTE CASO, OS COEFICIENTES E TSEMO-FONTE DA EQ. (6.20) PODEM SER EXPRESSOS COMO

$$a_{\omega} = \frac{1}{\Delta \xi} + \frac{Pe}{2} \quad (6.31)$$

$$a_{\epsilon} = \frac{1}{\Delta \xi} - \frac{Pe}{2} \quad (6.32)$$

$$a_p = \frac{2}{\Delta \xi} = a_{\omega} + a_{\epsilon} \quad (6.33)$$

$$b_p = 0 \quad (6.34)$$

A APLICAÇÃO DA CONDIÇÃO DE CONTORNO EM  $\xi=0$ , EQ. (6.6), É FEITA COM O AUXÍLIO DA FIG. 6.3:

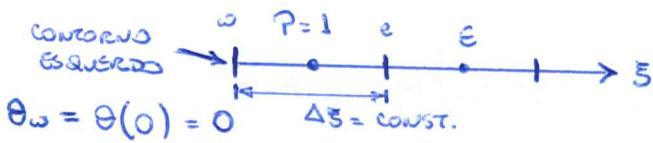


FIG. 6.3: CONDIÇÃO DE CONTORNO EM  $\xi=0$ .

$$\text{CONSIDERANDO-SE: } \theta_{\omega} = \theta(0) = 0 \quad (6.35)$$

e

$$\left(\frac{d\theta}{d\xi}\right)_{\omega} = \frac{(\theta_p - \theta_{\omega})}{\Delta \xi / 2} = \frac{2(\theta_p - \theta_{\omega})}{\Delta \xi} = \frac{2\theta_p}{\Delta \xi} \quad (6.36)$$

EMPREGANDO-SE, ENTÃO, AS RELAÇÕES (6.35) E (6.36) NA EQ. (6.14), ALÉM DAS Eqs. (6.25) E (6.27), TEM-SE:

$$Pe \left[ \frac{(\theta_p + \theta_{\epsilon})}{2} - 0 \right] = \frac{(\theta_{\epsilon} - \theta_p)}{\Delta \xi} - \frac{2\theta_p}{\Delta \xi} \quad (6.37)$$

QUE ESCRITA NA FORMA DA EQ. (6.20) TEM COMO COEFICIENTES/TSEMO-FONTE:

$$a_{\omega} = 0 \quad (6.38)$$

$$a_{\epsilon} = \frac{1}{\Delta \xi} - \frac{Pe}{2} \quad (6.39)$$

$$a_p = \frac{3}{\Delta \xi} + \frac{Pe}{2} \quad (6.40)$$

$$b_p = 0 \quad (6.41)$$

que é válido para  $P=1$ .

A APLICAÇÃO DA CONDIÇÃO DE CONTORNO EM  $\xi=1$ , EQ. (6.7), É FEITA COM O AUXÍLIO DA FIG. 6.4.

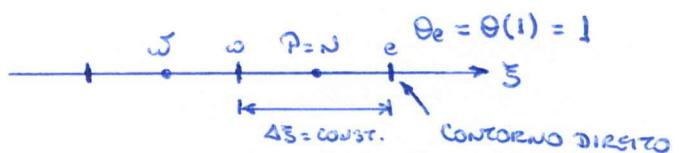


FIG. 6.4: CONDIÇÃO DE CONTORNO EM  $\xi=1$ .

CONSIDERANDO-SE:

$$\theta_e = \theta(1) = 1 \quad (6.42)$$

e

$$\left(\frac{d\theta}{d\xi}\right)_e = \frac{(\theta_e - \theta_p)}{\Delta\xi/2} = \frac{2(\theta_e - \theta_p)}{\Delta\xi} = \frac{2(1 - \theta_p)}{\Delta\xi} \quad (6.43)$$

EMPREGANDO-SE, ENTÃO, AS Eqs. (6.42) e (6.43) NA EQ. (6.14), ALÉM DAS Eqs. (6.26) E (6.28), TEM-SE

$$Pe \left[ 1 - \frac{(\theta_p + \theta_w)}{2} \right] = 2 \frac{(1 - \theta_p)}{\Delta\xi} - \frac{(\theta_p - \theta_w)}{\Delta\xi} \quad (6.44)$$

QUE ESCRETA NA FORMA DA EQ. (6.20) TEM COMO COEFICIENTES/TERMOS-FONTE:

$$a_e = 0 \quad (6.45)$$

$$a_w = \frac{1}{\Delta\xi} + \frac{Pe}{2} \quad (6.46)$$

$$a_p = \frac{3}{\Delta\xi} - \frac{Pe}{2} \quad (6.47)$$

$$b_p = \frac{2}{\Delta\xi} - Pe \quad (6.48)$$

QUE É VÁLIDO PARA  $P=N$ .

A PARTIR DA EQ. (6.32), PARA QUE  $a_e \geq 0$  DEVE-SE TER:

$$a_e = \frac{1}{\Delta\xi} - \frac{Pe}{2} \geq 0$$

$$\frac{1}{\Delta\xi} \geq \frac{Pe}{2}$$

COMO  $\Delta\xi > 0$ , TEM-SE QUE:

$$2 \geq Pe \cdot \Delta\xi$$

OU SEJA,

$$Pe \cdot \Delta\xi \leq 2 \quad (6.49)$$

Ou, TORNANDO-SE:

$$Pe_{\Delta\xi} = Pe \cdot \Delta\xi \quad (\text{PECLET DE malha}) \quad (6.50)$$

$$Pe_{\Delta\xi} \leq 2 \quad (6.51)$$

SENDO

$$\Delta\xi = \frac{L}{N} \quad (6.52)$$

ONDE  $L$  É O COMPRIMENTO DO DOMÍNIO E  $N$  É O NÚMERO DE JÓVIMES DE CONTROLE NO QUAL O DOMÍNIO É PARTICIONADO.

A condição de que  $\theta_e \geq 0$  é necessária para que a solução numérica não escale.

A solução numérica para a temperatura média  $\bar{\theta}$ , definida pela Eq. (6.9), ao se empregar a regra do trapézio, é dada por

$$\bar{\theta} = \frac{\theta_1}{2} \frac{\Delta\tilde{s}}{2} + \frac{\Delta\tilde{s}}{2} \sum_{p=2}^N (\theta_w + \theta_p) + \frac{(1+\theta_N)}{2} \frac{\Delta\tilde{s}}{2} \quad (6.53)$$

E a inclinação, definida pela Eq. (6.11), empregando-se o esquema UDS, pode ser avaliada como:

$$I = \frac{2(1-\theta_N)}{\Delta\tilde{s}} \quad (6.54)$$

Já a média da norma  $\bar{l}_1$  do erro numérico pode ser avaliada através da seguinte relação:

$$\bar{l}_1 = \frac{\sum_{p=1}^N |\theta_p^{\text{análítico}} - \theta_p^{\text{número}}|}{N} \quad (6.55)$$

ALGORITMO PARA O ESQUEMA CDS/CDS:

- 1) LER OS DADOS:  $P_e, N$ .
- 2) DISCRETIZAR O DOMÍNIO DE CÁLCULO EMPREGANDO-SE

$$\Delta\tilde{s} = \frac{1}{N} \quad (6.56)$$

E

$$\tilde{s}_p = (p-1) \Delta\tilde{s} + \frac{\Delta\tilde{s}}{2} \quad (6.57)$$

- 3) CALCULAR OS COEFICIENTES E TERMOS-FONTEZ, Eqs. (6.31) a (6.34), (6.38) a (6.41) e (6.45) a (6.48).
- 4) RESOLVER O SISTEMA DE EQUAÇÕES COM O TDMA.
- 5) CALCULAR  $\bar{\theta}, I \in \bar{l}_1$  ATRAVÉS DAS Eqs. (6.53) a (6.55).
- 6) IMPRIMIR OS RESULTADOS E VISUALIZAR  $\theta(\tilde{s})$ .

#### 6.4. ESQUEMA UDS (UPSTREAM DIFFERENCING SCHEME) - COURANT ET AL. (1952)

AO SE EMPREGAR ESTE ESQUEMA, AS DERIVADAS,  $d\theta/d\tilde{s}$ , SÃO AVALIADAS DE MODO ANÁLÓGO

AO VISTO PARA O ESQUEMA CDS, Eqs. (6.25) e (6.26). A DIFERENÇA RECAI NA AVALIAÇÃO DE  $\theta_e \in \theta_w$  QUE, PARA  $u > 0$  OU  $P_e > 0$ , PASSAM A SER AVALIADAS COMO

$$\theta_e = \theta_p \quad (6.58)$$

$$\theta_w = \theta_w \quad (6.59)$$

TOMANDO-SE como base o esquema GERAL, o esquema VDS é obtido ao se fazer (desde  $P_e > 0$ ):

$$\alpha_e = \alpha_\omega = \frac{1}{2} \quad (6.60)$$

$$\beta_e = \beta_\omega = 1 \quad (6.61)$$

NO CASO DE  $\mu < 0$  OU  $P_e < 0$ , TER-SE-IA:

$$\begin{aligned} T_e &= T_\omega \\ T_\omega &= T_p \end{aligned} \quad (6.62) \quad (6.63)$$

$$\alpha_e = \alpha_\omega = -\frac{1}{2} \quad (6.64)$$

PARA  $P_e > 0$ , UTILIZANDO-SE AS Eqs. (6.58) e (6.59), ALÉM DE (6.27) e (6.28), NA EQ. (6.14), OBTÉM-SE:

$$P_e (\theta_p - \theta_\omega) = \frac{(\theta_e - \theta_p)}{\Delta \xi} - \frac{(\theta_p - \theta_\omega)}{\Delta \xi} \quad (6.65)$$

SHE EXPRESSA NA FORMA DA EQ. (6.20) POSSUI COMO COEFICIENTES/TERMOS-FONTES:

$$\alpha_\omega = \frac{1}{\Delta \xi} + P_e \quad (6.66)$$

$$\alpha_e = \frac{1}{\Delta \xi} \quad (6.67)$$

$$\alpha_p = \alpha_\omega + \alpha_e$$

$$b_p = 0 \quad (6.68)$$

$$(6.69)$$

QUE SÃO JÁ VIDOS PARA  $P = 2, 3, \dots, N-1$ .

NOTA-SE, NESTE CASO, QUE  $\alpha_e \geq 0$  SEMPRE, DE MODO QUE NÃO HÁ OSCILAÇÃO DA SOLUÇÃO NUMÉRICA.

A APLICAÇÃO DA CONDIÇÃO DE CONTORNO EM  $\xi = 0$ , EQ. (6.6), É FEITA COM O AUXÍLIO DA FIG. 6.3 E DAS Eqs (6.35), (6.36) e (6.58) SUBSTITUÍDAS NA EQ. (6.14), OBTENDO-SE:

$$P_e (\theta_p - 0) = \frac{(\theta_e - \theta_p)}{\Delta \xi} - \frac{2\theta_p}{\Delta \xi} \quad (6.70)$$

QUE REARRANJADA NA FORMA DA EQ. (6.20) APRESENTA COMO COEFICIENTES/TERMOS-FONTES:

$$\alpha_\omega = 0 \quad (6.71)$$

$$\alpha_e = \frac{1}{\Delta \xi} \quad (6.72)$$

$$\alpha_p = \frac{3}{\Delta \xi} + P_e \quad (6.73)$$

$$b_p = 0 \quad (6.74)$$

que são válidas para o volume de controle  $P=1$ .

De modo semelhante, a aplicação da condição de contorno em  $S=1$ , Eq. (6.7), é feita com o auxílio da Fig. 6.4 e das Eqs. (6.42), (6.43) e (6.59), substituídas na Eq. (6.14) resulta em

$$\bar{P}_e (T_p - T_w) = 2 \frac{(1 - T_p)}{\Delta S} - \frac{(T_p - T_w)}{\Delta S} \quad (6.75)$$

que rearranjada na forma da Eq. (6.20) possui como coeficientes / termo-fonte:

$$a_e = 0 \quad (6.76)$$

$$a_w = \frac{1}{\Delta S} + \bar{P}_e \quad (6.77)$$

$$a_p = \frac{3}{\Delta S} + \bar{P}_e \quad (6.78)$$

$$b_{ip} = \frac{2}{\Delta S} \quad (6.79)$$

que são válidas para  $P=N$ .

#### 6.5. ESQUEMA EXATO OU EXPONENCIAL - ALLAN & SOUTHWELL (1955)

No esquema exato os coeficientes  $\alpha$  e  $\beta$  do esquema geral são obtidos da solução analítica exata da Eq. (6.5) entre dois nós consecutivos da malha. Desta forma, considerando-se  $\bar{P}_e > 0$  ( $\alpha > 0$ ), obtém-se:

$$a_w = \frac{\beta_1}{\Delta S} + (\frac{1}{2} + \alpha) \bar{P}_e \quad (6.80)$$

$$a_e = \frac{\beta_2}{\Delta S} - (\frac{1}{2} - \alpha) \bar{P}_e \quad (6.81)$$

$$a_p = a_w + a_e \\ b_{ip} = 0 \quad (6.82)$$

que são válidas para todos os volumes internos,  $P=2, 3, \dots, N-1$ . (6.83)

No caso do primeiro volume,  $P=1$ :

$$a_w = 0 \quad (6.84)$$

$$a_e = \frac{\beta_2}{\Delta S} - (\frac{1}{2} - \alpha) \bar{P}_e \quad (6.85)$$

$$a_p = \frac{\beta_1}{\Delta S} + 2 \frac{\beta_2}{\Delta S} + (\frac{1}{2} + \alpha) \bar{P}_e \quad (6.86)$$

$$b_p = 0$$

(6.87)

(11)

é para o último volume,  $P=N$ :

$$\alpha_w = \frac{\beta_2}{\Delta \xi} + (\frac{1}{2} + \alpha) P_e \quad (6.88)$$

$$\alpha_e = 0 \quad (6.89)$$

$$\alpha_p = \frac{\beta_2}{\Delta \xi} - (\frac{1}{2} - \alpha) P_e + 2 \frac{\beta_2}{\Delta \xi} \quad (6.90)$$

$$b_p = \frac{2 \beta_2}{\Delta \xi} - P_e \quad (6.91)$$

sendo

$$\alpha = \frac{1}{2} - \frac{(e^{P_{e_{AS}}/2} - 1)}{(e^{P_{e_{AS}}} - 1)} \quad (6.92)$$

$$\beta_2 = P_{e_{AS}} \frac{e^{P_{e_{AS}}/2}}{(e^{P_{e_{AS}}} - 1)} \quad (6.93)$$

$$\beta_0 = \frac{P_{e_{AS}}}{2(e^{P_{e_{AS}}/2} - 1)} \quad (6.94)$$

$$\beta_1 = \frac{P_{e_{AS}} e^{P_{e_{AS}}/2}}{2(e^{P_{e_{AS}}/2} - 1)} = \beta_0 e^{P_{e_{AS}}/2} \quad (6.95)$$

deste modo, a solução numérica nodal obtida a partir do esquema EXATO, é igual à solução analítica do problema. A ideia utilizada para o problema de advecção-difusão pode ser aplicada a outros problemas, desde que a solução analítica seja conhecida.

#### 6.6. VARIANTES DOS ESQUEMAS UDS, CDS E EXATO.

- **ESQUEMA HÍBRIDO:** PROPOSTO POR SPALDING (1972). NESTE CASO, AS APROXIMAÇÕES PARA  $\theta_w$  E  $\theta_e$  SÃO FEITAS COM UDS, SE  $P_{e_{AS}} \geq 2$ , OU CDS, CASO  $P_{e_{AS}} < 2$ .
- **ESQUEMAS WUDS (WEIGHTED UPSTREAM DIFFERENCE SCHEME) - RATHBY (1971) - E PLDS OU POW (POWER-LAW DIFFERENCING SCHEME) - PATANKAR (1980):** AMBOS OS

ESQUEMAS USAM FUNÇÕES MAIS SIMPLES PARA O CÁLCULO DE  $\alpha$  E  $\beta$  EM RELAÇÃO ÀS EXPRESSÕES EMPREGADAS NO ESQUEMA EXATO. POR EXEMPLO, PARA O WUDS (HANDBOOK OF NUMERICAL HEAT TRANSFER, 1988, p. 253):

$$|\alpha| = \frac{Pe_{\Delta x}^2}{10 + 2Pe_{\Delta x}^2} \quad (6.96)$$

$$\beta = \frac{1 + 0,005 Pe_{\Delta x}^2}{1 + 0,05 Pe_{\Delta x}^2} \quad (6.97)$$

### 6.7. ESQUEMA ALFA

NESTE ESQUEMA O VALOR DE  $\alpha$  É PRESCRITO, TRATA-SE DE UM DADO DA SIMULAÇÃO.

### 6.8. ESQUEMAS TVD (TOTAL VARIATION DIMINISHING) - BORIS E BOOK (1973), HARZEN (1983) E OUTROS AUTORES.

O ESQUEMA TVD FOI DESENVOLVIDO COM BASE EM CRITÉRIOS MATEMÁTICOS QUE EVITAM O SURGIMENTO DE OSCILAÇÕES NÚMERICAS EM PROBLEMAS UNIDIMENSIONAIS E PARA CAPTAR FORÇAS GRADIENTES DA SOLUÇÃO, COMO NO CASO DE ONDAS DE CHOQUE. EXISTE UMA GRANDE VARIEDADE DE ESQUEMAS TVD; ASSIM, NESTE CASO A ESCOLHA SERÁ PELO SUPERBEE (ROE, 1985):

DEFINIÇÃO DE VARIAÇÃO TOTAL (ANALÍTICA):

$$TV(\phi) = \int \left| \frac{\partial \phi}{\partial x} \right| dx \quad (6.98)$$

E (DISCRETA):

$$TV(\phi) = \sum_p |\phi_e - \phi_p| \quad (6.99)$$

SENDO  $\phi$  A VARIÁVEL DEPENDENTE.

UM MÉTODO NÚMÉRICO É DITO SER DE VARIAÇÃO TOTAL DIMINUIDA, OU TVD, SE

$$TV(\phi^{n+1}) \leq TV(\phi^n) \quad (6.100)$$

ONDE  $n$  REPRESENTA O NÚMERO DA ITERAÇÃO.

ADAPTAÇÃO PARA USAR  $\alpha_e$ :

$$\alpha_e = \frac{1}{2} (1 - \psi_e) \quad (6.101)$$

NO CASO DO ESQUEMA SUPERBEE DE ROE (1983):

$$\Psi_e = \max [0; \min (2\alpha_e; 1); \min (\alpha_e; 2)] \quad (6.102)$$

ASSIM:

$$\Psi_e = \begin{cases} 0, & \text{ENTÃO } \alpha_e = \frac{1}{2} \text{ (UDS)} \\ 1, & \text{ENTÃO } \alpha_e = 0 \text{ (CDS)} \\ 2, & \text{ENTÃO } \alpha_e = -\frac{1}{2} \text{ (DDS)} \end{cases}$$

PARA  $\rho_e > 0$ ,

$$\alpha_e = \frac{\theta_p - \theta_w}{\theta_e - \theta_p} \quad (6.103)$$

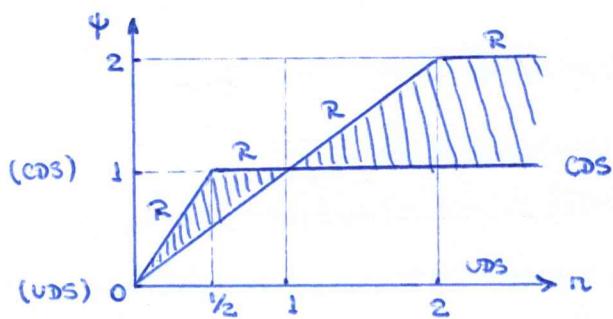


FIG. 6.5: REGIÃO TVD PARA ESQUEMAS DE 2ª ORDEM.

Uma observação importante ao se usar o esquema TVD é que, mesmo que o problema matemático seja linear, o TVD torna a solução numérica não linear.

### 6.9. ESQUEMA QUICK (QUADRATIC UPSTREAM INTERPOLATION FOR CONVECTIVE KINEMATICS) – LEONARD (1979)

CONSIDERANDO-SE O VOLUME DE CONTROLE  $P$  E SUAS FACES, MOSTRADAS NA FIG. 6.6:

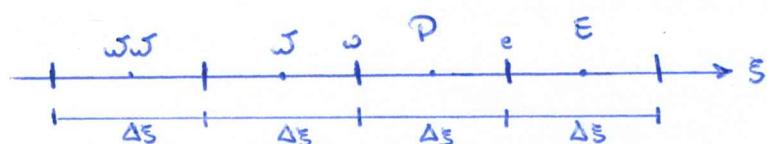


FIG. 6.6: VOLUME DE CONTROLE  $P$ , SUAS FACES E SEUS VIZINHOS

E PARA  $\rho_e > 0$ , PODE-SE USAR UMA FUNÇÃO QUADRÁTICA PARA SE OBTER:

$$\theta_e = \frac{6\theta_p + 3\theta_e - \theta_w}{8} \quad (6.104)$$

$$\theta_w = \frac{6\theta_j + 3\theta_p - \theta_{wj}}{8} \quad (6.105)$$

MAIORES INFORMAÇÕES SOBRE O ESQUEMA QUICK PODEM SER OBTRIDAS NA SEÇÃO 5.9.1 E SUBSEQUENTES DA OBRA DE JERSTEDT E MARCUSSENKA (2007) - REF. 01.

## 6.10. DIFUSÃO E DISPERSÃO NUMÉRICAS

OS ERROS DE DISCRETIZAÇÃO PODEM SE MANIFESTAR DE DUAS FORMAS NAS SOLUÇÕES NUMÉRICAS: DIFUSÃO E DISPERSÃO.

- DIFUSÃO NUMÉRICA: SÃO OS ERROS QUE TENDEM A SMOOTHAR OS GRADIENTES EXISTENTES NA SOLUÇÃO EXATA. EXEMPLO: USO DO ESQUEMA UDS, PARA PROBLEMAS COM GRADIENTES DE PROPRIEDADES.

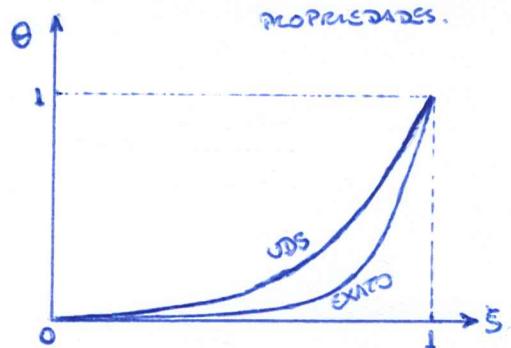


FIG. 6.7: EFEITO DE DIFUSÃO NUMÉRICA SOBRE UMA SOLUÇÃO.

- DISPERSÃO NUMÉRICA: SÃO OS ERROS QUE PROVOCAM OSCILAÇÕES NA SOLUÇÃO NUMÉRICA. EXEMPLO: USO DO ESQUEMA CDS PARA O PROBLEMA DE ADVEÇÃO-DIFUSÃO UNIDIMENSIONAL EM REGIME PERMANENTE, PARA  $Pec_{\Delta x} \geq 2$ .

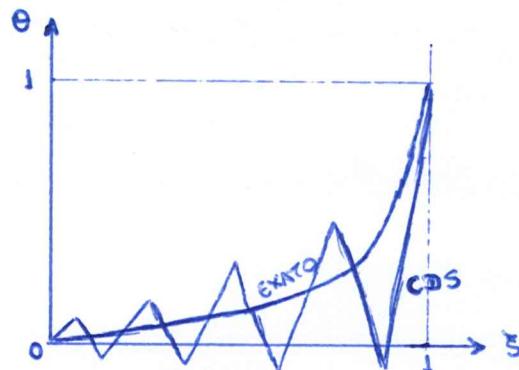


FIG. 6.8: EFEITO DE DISPERSÃO NUMÉRICA SOBRE UMA SOLUÇÃO.