

# CAPÍTULO II: ESCOAMENTO BIDIMENSIONAL DE FLUIDO INCOMPRESSÍVEL: EQUAÇÕES DA MASSA E DE NAVIER-STOKES

## CONSIDERAÇÕES / HIPÓTESES:

### • EQUAÇÕES DE CONSERVAÇÃO DA:

- MASSA  $\rightarrow \rho(x,y)$
  - QUANTIDADE DE MOVIMENTO LINEAR NA DIREÇÃO  $x \rightarrow u(x,y)$
  - QUANTIDADE DE MOVIMENTO LINEAR NA DIREÇÃO  $y \rightarrow v(x,y)$
- } INCOGNITAS

### • PROPRIEDADES CONSTANTES: $\rho$ E $\mu$

### • FUNÇÕES DE INTERPOLAÇÃO:

- VDS E CDS NOS TÊRMINOS ADJECTIVOS
- CDS NOS TÊRMINOS DIFUSIVOS E DE PRESSÃO

### • JOWMES FICTÍCIOS

### • MALHA UNIFORME POR DIREÇÃO

### • ACOPLAMENTO PRESSÃO - VELOCIDADE: SIMPLISC

### • SOLVER: GAUSS-SEIDEL

### • O TEMPO É EMPREGADO COMO PARÂMETRO DE RELAXAÇÃO OU PARA OBTER

O REGIME TRANSIENTE

### • SOLUÇÃO SEGREGADA DAS EQUAÇÕES

### • ARRANJO CO-LOCALIZADO DE VARIÁVEIS

## 11.1. MODELO MATEMÁTICO

CONSIDERAÇÕES:

- FLUIDO INCOMPRESSÍVEL
- ESCOAMENTO LAMINAR BIDIMENSIONAL

EQUAÇÃO DA CONSERVAÇÃO DA MASSA (MASSA):

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u)}{\partial x} + \frac{\partial (\rho v)}{\partial y} = 0 \quad (11.1)$$

EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA QUANTIDADE DE MOVIMENTO LINEAR NA DIREÇÃO  $x$  (SIML-x)

$$\frac{\partial (\rho u)}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u u)}{\partial x} + \frac{\partial (\rho u v)}{\partial y} = - \frac{\partial p}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu \frac{\partial u}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \mu \frac{\partial u}{\partial y} \right) \quad (11.2)$$

EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA QUANTIDADE DE MOVIMENTO LINEAR NA DIREÇÃO  $y$  (SIML-y)

$$\frac{\partial (\rho v)}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u v)}{\partial x} + \frac{\partial (\rho v v)}{\partial y} = - \frac{\partial p}{\partial y} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu \frac{\partial v}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \mu \frac{\partial v}{\partial y} \right) - S \quad (11.3)$$

SEMO:

$x$  e  $y$  AS COORDENADAS ESPACIAIS (VARIÁVEIS INDEPENDENTES) [m]

$t$  A COORDENADA TEMPORAL (VARIÁVEL INDEPENDENTE) [s]

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

$u$  e  $v$ : AS COMPONENTES DO VETOR VELOCIDADE  $\vec{V}$  NAS DIREÇÕES  $x$  e  $y$  [m/s]

$p$ : A PRESSÃO ESTÁTICA DO FLUIDO [Pa]

$\mu$ : A VISCOSIDADE ABSOLUTA DO FLUIDO [Pa.s]

$S$ : TERMO-FONTE, NO CASO, OBTIDO DO ARTIGO DE SHIH ET AL. (1989)

CONDIÇÕES DE CONTOURNO:

$$u(0, y) = u(1, y) = u(x, 0) = 0 \quad (11.4)$$

$$u(x, 1) = 16(x^4 - 2x^3 + x^2) \quad (11.5)$$

$$v(0, y) = v(1, y) = v(x, 0) = v(x, 1) = 0 \quad (11.6)$$

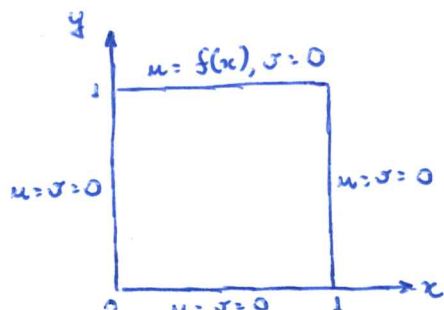


FIG. 11.1: DOMÍNIO DE CÁLCULO E CONDIÇÕES DE CONTOURNO

$$\frac{\partial}{\partial t}(p\phi) + \frac{\partial}{\partial x}(p u \phi) + \frac{\partial}{\partial y}(p v \phi) = P^\phi + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial y} \right) + S^\phi \quad (11.7)$$

onde:

Equação	$\phi$	$P^\phi$	$S^\phi$	
massa	1	0	0	(11.8)

SML-x	u	$-\partial p / \partial x$	0	(11.9)
-------	---	----------------------------	---	--------

SML-y	v	$-\partial p / \partial y$	-S	(11.10)
-------	---	----------------------------	----	---------

11.2. SOLUÇÃO ANALÍTICA:

PARA O TERMO-FONTE DADO POR SHIH ET AL. (1989), p. 195, CHAMADO  $B(x, y, Re)$ , A SOLUÇÃO ANALÍTICA DAS Eqs. (11.1) A (11.3), PARA REGIME PERMANENTE, COM  $p$  E  $\mu$  CONSTANTES, É:

$$u(x, y) = 8(x^4 - 2x^3 + x^2)(4y^3 - 2y) \quad (11.11)$$

$$v(x, y) = -8(4x^3 - 6x^2 + 2x)(y^4 - y^2) \quad (11.12)$$

E  $p(x, y)$  É DADO POR SHIH ET AL. (1989), p. 195.

11.3. DISCRETIZAÇÃO DA SML:

A INTEGRAÇÃO DA EQ. (11.7) SOBRE O VOLUME DE CONTROLE P DA FIG. 11.2 É DADA POR:

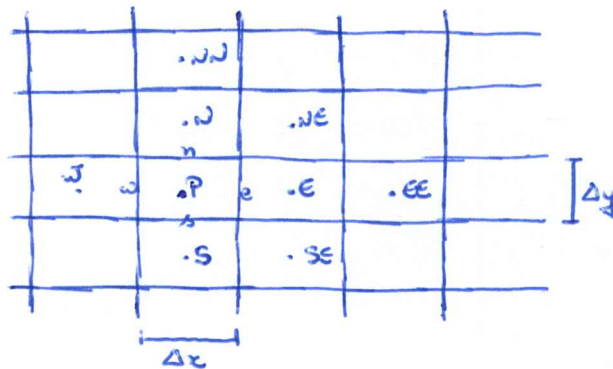


FIG. 11.2: MALHA BIDIMENSIONAL UNIFORME POR DIREÇÃO

$$\int_t \int_z \int_{y_0}^{y_n} \int_{x_0}^{x_e} \left[ \frac{\partial}{\partial t}(p\phi) + \frac{\partial}{\partial x}(p u \phi) + \frac{\partial}{\partial y}(p v \phi) \right] dx dy dz dt = \int_t \int_z \int_{y_0}^{y_n} \int_{x_0}^{x_e} \left[ P^\phi + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial y} \right) + S^\phi \right] dx dy dz dt \quad (11.13)$$

QUE RESULTA EM:

$$\begin{aligned} & [(p\phi)_P - (p\phi)_W] \Delta x \Delta y \Delta z + [(p u \phi)_E - (p u \phi)_W] \Delta y \Delta z \Delta t + [(p v \phi)_N - (p v \phi)_S] \Delta x \Delta z \Delta t \\ & = L [P^\phi]_P \Delta x \Delta y \Delta z \Delta t + \left[ \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_E - \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_W \right] \Delta y \Delta z \Delta t + \left[ \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_N - \left( \mu \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_S \right] \Delta x \Delta z \Delta t \end{aligned}$$

$$+ L[S^p]_p \Delta x \Delta y \Delta z \Delta t$$

(11.14)

4

ONDE  $L[P^p]_p$  E  $L[S^p]_p$  REPRESENTAM AS APROXIMAÇÕES NUMÉRICAS DE  $P^p$  E  $S^p$  NO VOLUME  $P$ ;  $\phi_p^o$  É AVANÇADO NO INSTANTE DE TEMPO ANTERIOR ( $t - \Delta t$ ), E  $\phi_p$  EM  $t$  (FORMULAÇÃO TOTALMENTE IMPLÍCITA).

DIVIDINDO-SE TODA A EQ. (11.14) POR  $\Delta t$  E CONSIDERANDO-SE:

•  $\rho$  E  $\mu$  CONSTANTES;

$$\bullet m_p = \rho \Delta x \Delta y \Delta z \quad (\text{MASSA DO VOLUME DE CONTROLO } P); \quad (11.15)$$

$$\bullet \dot{m}_e = \rho \mu_e \Delta y \Delta z \quad (\text{FLUXO DE MASSA NA FACE LESTE}); \quad (11.16)$$

$$\bullet \dot{m}_o = \rho \mu_o \Delta y \Delta z \quad (\text{FLUXO DE MASSA NA FACE OESTE}); \quad (11.17)$$

$$\bullet \dot{m}_n = \rho j_n \Delta x \Delta z \quad (\text{FLUXO DE MASSA NA FACE NORTE}); \quad (11.18)$$

$$\bullet \dot{m}_s = \rho j_s \Delta x \Delta z \quad (\text{FLUXO DE MASSA NA FACE SUL}); \quad (11.19)$$

OBTEM-SE:

$$\frac{m_p}{\Delta t} (\phi_p - \phi_p^o) + \dot{m}_e \phi_e - \dot{m}_o \phi_o + \dot{m}_n \phi_n - \dot{m}_s \phi_s = \left\{ L[P^p]_p + L[S^p]_p \right\} \Delta x \Delta y \Delta z + \mu \left[ \left( \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_e - \left( \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_o \right] \Delta y \Delta z + \mu \left[ \left( \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_n - \left( \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_s \right] \Delta x \Delta z \quad (11.20)$$

APROXIMAÇÃO DOS TERMOS VISCOSOS COM CDS:

$$\left( \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_e \approx \frac{\phi_e - \phi_p}{\Delta x} \quad (11.21)$$

$$\left( \frac{\partial \phi}{\partial x} \right)_o \approx \frac{\phi_p - \phi_w}{\Delta x} \quad (11.22)$$

$$\left( \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_n \approx \frac{\phi_n - \phi_p}{\Delta y} \quad (11.23)$$

$$\left( \frac{\partial \phi}{\partial y} \right)_s \approx \frac{\phi_p - \phi_s}{\Delta y} \quad (11.24)$$

APROXIMAÇÃO DOS TERMOS DE PRESSÃO COM CDS:

$$L[P^u]_p = L \left[ - \frac{\partial p}{\partial x} \right]_p \approx - \frac{(p_e - p_w)}{2 \Delta x} \quad (11.25)$$

$$L[P^v]_p = L \left[ - \frac{\partial p}{\partial y} \right]_p \approx - \frac{(p_n - p_s)}{2 \Delta y} \quad (11.26)$$

APROXIMAÇÃO DOS TERMOS ADJETIVOS COM UDS:

$$\phi_e = (1/2 + \alpha_e) \phi_p + (1/2 - \alpha_e) \phi_e \tag{11.27}$$

$$\phi_w = (1/2 + \alpha_w) \phi_s + (1/2 - \alpha_w) \phi_p \tag{11.28}$$

$$\phi_n = (1/2 + \alpha_n) \phi_p + (1/2 - \alpha_n) \phi_w \tag{11.29}$$

$$\phi_s = (1/2 + \alpha_s) \phi_s + (1/2 - \alpha_s) \phi_p \tag{11.30}$$

ONDE:

$$\alpha_e = \frac{1}{2} \text{SIGN}(u_e) \tag{11.31}$$

$$\alpha_w = \frac{1}{2} \text{SIGN}(u_w) \tag{11.32}$$

$$\alpha_n = \frac{1}{2} \text{SIGN}(u_n) \tag{11.33}$$

$$\alpha_s = \frac{1}{2} \text{SIGN}(u_s) \tag{11.34}$$

COM AS EQS. (11.21) A (11.24) E (11.27) A (11.30) EM (11.20), OBTÉM-SE

$$\begin{aligned} \frac{m_p}{\Delta t} (\phi_p - \phi_p^o) + \dot{m}_e \left[ (1/2 + \alpha_e) \phi_p + (1/2 - \alpha_e) \phi_e \right] - \dot{m}_w \left[ (1/2 + \alpha_w) \phi_w + (1/2 - \alpha_w) \phi_p \right] \\ + \dot{m}_n \left[ (1/2 + \alpha_n) \phi_p + (1/2 - \alpha_n) \phi_w \right] - \dot{m}_s \left[ (1/2 + \alpha_s) \phi_s + (1/2 - \alpha_s) \phi_p \right] = \left\{ \mathcal{L}[\mathcal{P}^o]_p + \mathcal{L}[\mathcal{S}^o]_p \right\} \Delta x \Delta y \Delta z \\ + \mu \frac{(\phi_w + \phi_e - 2\phi_p)}{\Delta x} \Delta y \Delta z + \mu \frac{(\phi_s + \phi_w - 2\phi_p)}{\Delta y} \Delta x \Delta z \end{aligned} \tag{11.35}$$

QUE PODE SER REESCRITA COMO

$$a_p^v \phi_p^* = a_w^v \phi_w^* + a_e^v \phi_e^* + a_s^v \phi_s^* + a_n^v \phi_n^* + h_p^{\phi} \tag{11.36}$$

(VÁLIDA PARA P=2,3,...,N-1, COM N=Nx OU Ny)

SENDO:

$$a_w^v = \dot{m}_w (1/2 + \alpha_w) + \mu \frac{\Delta y \Delta z}{\Delta x} \tag{11.37}$$

$$a_e^v = -\dot{m}_e (1/2 - \alpha_e) + \mu \frac{\Delta y \Delta z}{\Delta x} \tag{11.38}$$

$$a_s^v = \dot{m}_s (1/2 + \alpha_s) + \mu \frac{\Delta x \Delta z}{\Delta y} \tag{11.39}$$

$$a_n^v = -\dot{m}_n (1/2 - \alpha_n) + \mu \frac{\Delta x \Delta z}{\Delta y} \tag{11.40}$$

$$a_p^v = a_w^v + a_e^v + a_s^v + a_n^v + \frac{m_p}{\Delta t} \tag{11.41}$$

$$h_p^{\phi} = h_e^{\phi} + h_{pp}^{\phi} + h^{s\phi} \tag{11.42}$$

ONDE

$$L_{\epsilon}^{\phi} = \frac{m_p}{\Delta t} \phi_p^o \tag{11.43}$$

$$L_{\mu}^u = - \frac{(p_{\epsilon}^* - p_{\omega}^*)}{2} \Delta y \Delta z \tag{11.44}$$

$$L_{\mu}^v = - \frac{(p_{\omega}^* - p_s^*)}{2} \Delta x \Delta z \tag{11.45}$$

$$L^{su} = 0 \tag{11.46}$$

$$L^{sv} = L[S^v]_p \Delta x \Delta y \Delta z \tag{11.47}$$

AS EQS. (11.36) A (11.47) VALEM PARA OS VOLUMES REAIS.

A APLICAÇÃO DAS CONDIÇÕES DE CONFORMO DE DIRICHLET, DADAS PELAS EQS. (11.4) A (11.6) É FEITA UTILIZANDO-SE VOLUMES FICTÍCIOS, CONFORME EXEMPLIFICADO A SEGUIR PARA O CONFORMO NORTE.

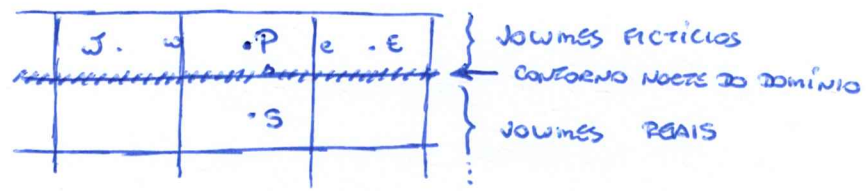


FIG. 11.3: APLICAÇÃO DE CONDIÇÕES DE CONFORMO COM VOLUMES FICTÍCIOS NO CONFORMO NORTE.

$$\phi_o = \frac{(\phi_p + \phi_s)}{2} = \phi_{cc} \text{ (CONHECIDO)} \tag{11.48}$$

$$\omega \tag{11.49}$$

$$\phi_p = -\phi_s + 2\phi_{cc}$$

QUE NA FORMA DA EQ. (11.36) RESULTA EM:

$$a_p^v = 1; a_{\omega}^v = a_e^v = a_n^v = 0; a_s^v = -1; L_p^{\phi} = 2\phi_{cc} \tag{11.50}$$

11.4. DISCRETIZAÇÃO DA MASSA:

A DISCRETIZAÇÃO DA EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA MASSA, EQ. (11.1), SEGUE AS EQS. (11.13) A (11.20). CONSIDERANDO AS RELAÇÕES DADAS NA EQ. (11.8), OBTÉM-SE:

$$\dot{m}_e - \dot{m}_{\omega} + \dot{m}_n - \dot{m}_s = 0 \tag{11.51}$$

OU, COM AS EQS. (11.16) A (11.19),

$$\rho u_{\epsilon} \Delta y \Delta z - \rho u_{\omega} \Delta y \Delta z + \rho v_n \Delta x \Delta z - \rho v_s \Delta x \Delta z = 0$$

OU AINDA,

$$u_{\epsilon} \Delta y - u_{\omega} \Delta y + v_n \Delta x - v_s \Delta x = 0 \tag{11.52}$$

APROXIMAÇÃO DAS VELOCIDADES NAS FACES COM O MÉTODO SIMPLEX:

$$u_e = u_e^* - d_e (p'_e - p'_p) \quad (11.53)$$

$$u_w = u_w^* - d_w (p'_p - p'_w) \quad (11.54)$$

$$J_n = J_n^* - d_n (p'_n - p'_p) \quad (11.55)$$

$$J_s = J_s^* - d_s (p'_p - p'_s) \quad (11.56)$$

ONDE  $d_i$  É O COEFICIENTE DO MÉTODO SIMPLEX.

EMPREGANDO-SE AS EQS. (11.53) A (11.56) NA EQ. (11.52),

$$\begin{aligned} [u_e^* - d_e (p'_e - p'_p)] \Delta y - [u_w^* - d_w (p'_p - p'_w)] \Delta y + [J_n^* - d_n (p'_n - p'_p)] \Delta x \\ - [J_s^* - d_s (p'_p - p'_s)] \Delta x = 0 \end{aligned}$$

OU NA FORMA,

$$a_p^p p'_p = a_w^p p'_w + a_e^p p'_e + a_s^p p'_s + a_n^p p'_n + b_p^p \quad (11.57)$$

(VÁLIDA PARA  $p=2, 3, \dots, N-1$ , COM  $N=N_x$  OU  $N_y$ )

COM OS COEFICIENTES:

$$a_w^p = d_w \Delta y \quad (11.58)$$

$$a_e^p = d_e \Delta y \quad (11.59)$$

$$a_s^p = d_s \Delta x \quad (11.60)$$

$$a_n^p = d_n \Delta x \quad (11.61)$$

$$a_p^p = a_w^p + a_e^p + a_s^p + a_n^p \quad (11.62)$$

$$b_p^p = (u_w^* - u_e^*) \Delta y + (J_n^* - J_s^*) \Delta x \quad (11.63)$$

OBSERVA-SE QUE A EQ. (11.63), DE  $b_p^p$ , É A PRÓPRIA EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA MASSA, EQ. (11.52), MULTIPLICADA POR (-1).

AS EQS. (11.57) A (11.63) SÃO VÁLIDAS PARA OS JORNES REAIS.

MAS É NECESSÁRIO APLICAR CONDIÇÕES DE CONFORMO DE PRESSÃO NA METEOROLOGIA QUE SE ESTÁ USANDO, EXCETO SE FOR NECESSÁRIO PRESCREVER A PRESSÃO EM ALGUM CONFORMO.

ORÉM, PARA FACILITAR A IMPLEMENTAÇÃO DO PROGRAMA E DEVIDO À NECESSIDADE DA PRESSÃO NOS JORNES FICTÍCIOS NAS EQS. (11.44) E (11.45), SERÁ UTILIZADA EXTERPOLAÇÃO LINEAR NOS QUATRO CONFORMOS:

• CONTOURNO ESQUERDO:  $p_p^i = p_e^i - (p_{ee}^i - p_e^i)$  (11.64)  
 (P=1 em x)

ou NA FORMA DA EQ. (11.57):

$a_p^p = a_e^p = 1$ ;  $a_w^p = a_s^p = a_n^p = 0$ ;  $l_p^p = -(p_{ee}^i - p_e^i)$  (11.65)

• CONTOURNO DIREITO:  $p_p^i = p_w^i + (p_{ww}^i - p_w^i)$  (11.66)  
 (P=Nx)

ou

$a_p^p = a_w^p = 1$ ;  $a_e^p = a_s^p = a_n^p = 0$ ;  $l_p^p = p_w^i - p_{ww}^i$  (11.67)

• CONTOURNO SUL:  $p_p^i = p_w^i - (p_{ww}^i - p_w^i)$  (11.68)  
 (P=1 em y)

ou

$a_p^p = a_n^p = 1$ ;  $a_w^p = a_e^p = a_s^p = 0$ ;  $l_p^p = -(p_{ww}^i - p_w^i)$  (11.69)

• CONTOURNO NORTE:  $p_p^i = p_s^i + (p_s^i - p_{ss}^i)$  (11.70)  
 (P=Ny)

ou

$a_p^p = a_s^p = 1$ ;  $a_w^p = a_e^p = a_n^p = 0$ ;  $l_p^p = p_s^i - p_{ss}^i$  (11.71)

11.5. ACOPLAMENTO PRESSÃO-VELOCIDADE com o método SIMPLSC

SEGUINDO O PROCEDIMENTO APRESENTADO NA SEÇÃO 9.4 DAS NOTAS DE AULA, OBTÉM-SE:

$u_p = u_p^* - d_p^u \frac{(p_e^i - p_w^i)}{2}$  } JOWINES REAIS (11.72)

$J_p = J_p^* - d_p^v \frac{(p_w^i - p_s^i)}{2}$  } (11.73)

ONDE:

$d_p^u = \frac{\Delta y \Delta z}{(a_p^v - \sum a_{nk}^v)}$  (11.74)

$d_p^v = \frac{\Delta x \Delta z}{(a_p^v - \sum a_{nk}^v)}$  (11.75)

$\sum a_{nk}^v = a_w^v + a_e^v + a_s^v + a_n^v$  (11.76)

com as eqs. (11.41), (11.76) e (11.15) nas eqs. (11.74) e (11.75), CHEGA-SE A:

$d_p^u = \frac{\Delta t}{\rho \Delta x}$  (11.77)

$d_p^v = \frac{\Delta t}{\rho \Delta y}$  (11.78)



ONDE  $d_p^u$  e  $d_p^v$  SÃO OS COEFICIENTES DO MÉTODO SIMPLEX PARA AS VELOCIDADES NODAIS. ELES SÃO NECESSÁRIOS APENAS PARA OS JOUMES REAIS.

11.6. CÁLCULO DAS VELOCIDADES NAS FACES DOS JOUMES DE CONTROLE

AS VELOCIDADES  $u_p$ ,  $u_w$ ,  $u_n$  e  $u_s$  QUE APARECEM NOS COEFICIENTES E FONTES DAS EQUAÇÕES DA SIML E DA MASSA SÃO OBTIDAS ATRAVÉS DE CÁLCULOS DIRETOS, CONFORME DETEM-SE A SEGUIR:

REESCREVENDO-SE A EQ. (11.36) PARA O JOWME DE CONTROLE P E  $\phi = u$ ,

$$(a_p^v)_p u_p^* = \sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_p + \frac{m_p}{\Delta t} u_p^0 - \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2} \Delta y \Delta z \tag{11.79}$$

E PARA O JOWME DE CONTROLE E:

$$(a_p^v)_e u_e^* = \sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_e + \frac{m_e}{\Delta t} u_e^0 - \frac{(p_{ee}^* - p_p^*)}{2} \Delta y \Delta z \tag{11.80}$$

ONDE:

$$\sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_p = (a_w^v)_p u_w^* + (a_e^v)_p u_e^* + (a_s^v)_p u_s^* + (a_n^v)_p u_n^* \tag{11.81}$$

$$\sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_e = (a_w^v)_e u_w^* + (a_e^v)_e u_e^* + (a_s^v)_e u_s^* + (a_n^v)_e u_n^* \tag{11.82}$$

A VELOCIDADE NA FACE LESTE DE CADA JOWME DE CONTROLE P,  $u_e^*$ , É OBTIDA POR MEIO DE UMA ESPÉCIE DE MÉDIA DAS Eqs. (11.79) E (11.80), RESULTANDO EM:

$$\frac{[(a_p^v)_p + (a_p^v)_e]}{2} u_e^* = \frac{[\sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_p + \sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_e]}{2} + \frac{(m_p + m_e)}{2 \Delta t} u_e^0 - (p_e^* - p_p^*) \Delta y \Delta z$$

OU

$$u_e^* = \frac{[\sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_p + \sum (a_{nr}^v u_{nr}^*)_e + \frac{(m_p + m_e)}{\Delta t} u_e^0 - 2(p_e^* - p_p^*) \Delta y \Delta z]}{[(a_p^v)_p + (a_p^v)_e]} \tag{11.83}$$

- $\left\{ \begin{array}{l} p = 2, 3, \dots, N_x - 2 \\ p = 2, 3, \dots, N_y - 1 \end{array} \right.$

PARA O PROBLEMA EM CONSIDERAÇÃO, Eqs. (11.4) E (11.5), A VELOCIDADE  $u_e^*$  É NULA NOS CONTOURNOS, ISTO É,

$$u_e^* = 0 \quad (p = 1 \text{ e } N_x - 1) \tag{11.84}$$

REESCREVENDO-SE, AGORA, A EQ. (11.36) PARA O JOWME DE CONTROLE P E  $\phi = J$ ,

$$(a_p^v)_p J_p^* = \sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_p + \frac{m_p}{\Delta t} J_p^0 - \frac{(p_n^* - p_p^*)}{2} \Delta x \Delta y \Delta z + L[S^v]_p \Delta x \Delta y \Delta z \quad (11.85)$$

E PARA O VOLUME DE CONTROLE N:

$$(a_p^v)_N J_N^* = \sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_N + \frac{m_N}{\Delta t} J_N^0 - \frac{(p_{NW}^* - p_p^*)}{2} \Delta x \Delta y \Delta z + L[S^v]_N \Delta x \Delta y \Delta z \quad (11.86)$$

DAIS:

$$\sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_p = (a_w^v)_p J_w^* + (a_e^v)_p J_e^* + (a_s^v)_p J_s^* + (a_n^v)_p J_n^* \quad (11.87)$$

$$\sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_N = (a_w^v)_N J_{NW}^* + (a_e^v)_N J_{NE}^* + (a_s^v)_N J_p^* + (a_n^v)_N J_{NN}^* \quad (11.88)$$

A VELOCIDADE NA FACE NORTE DE CADA VOLUME DE CONTROLE P,  $J_n^*$ , É OBTIDA DE FORMA ANÁLOGA A  $u_e^*$ , COM AS EQS. (11.85) E (11.86), O QUE RESULTA EM:

$$\frac{[(a_p^v)_p + (a_p^v)_N] J_n^*}{2} = \frac{[\sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_p + \sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_N]}{2} + \frac{(m_p + m_N)}{2 \Delta t} J_n^0 - (p_n^* - p_p^*) \Delta x \Delta y \Delta z + \frac{(L[S^v]_p + L[S^v]_N)}{2} \Delta x \Delta y \Delta z$$

OU SEJA,

$$J_n^* = \frac{[\sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_p + \sum (a_{nk}^v J_{n3}^*)_N + \frac{(m_p + m_N)}{\Delta t} J_n^0 - 2(p_n^* - p_p^*) \Delta x \Delta y \Delta z + (L[S^v]_p + L[S^v]_N) \Delta x \Delta y \Delta z]}{[(a_p^v)_p + (a_p^v)_N]} \quad (11.89)$$

$$p = 2, 3, \dots, N_y - 2$$

$$p = 2, 3, \dots, N_x - 1$$

PARA O PROBLEMA EM CONSIDERAÇÃO, EQ. (11.6), A VELOCIDADE  $J_n^*$  É NULA NOS CONTOURNOS, ISTO É,

$$J_n^* = 0 \quad (p = 1 \text{ e } N_y - 1) \quad (11.90)$$

OS COEFICIENTES DO MÉTODO SIMPLICE PARA AS EQS. (11.53) A (11.56) SÃO DADOS POR

$$(d_e)_p = \frac{(d_p^u + d_e^u)}{2} \quad [p = 2, 3, \dots, N_x - 2] \quad (11.91)$$

$$(d_w)_p = (d_e)_w \quad (11.92)$$

$$(d_n)_p = \frac{(d_p^v + d_n^v)}{2} \quad [p = 2, 3, \dots, N_y - 2] \quad (11.93)$$

$$(d_s)_p = (d_n)_s \quad (11.94)$$

$$d_e = 0 \quad [P=1 \text{ e } N_x - 1] \quad (11.95)$$

$$d_n = 0 \quad [P=1 \text{ e } N_y - 1] \quad (11.96)$$

### 11.7. ALGORITMO:

1) USAR OS DADOS:  $N_x$  e  $N_y$  (COM FICTÍCIOS);  $\Delta t$ ,  $\mu$ ,  $\rho$ , CONDIÇÕES DE CONTOURNO E FONTE  $S^j$  (FUNÇÕES);  $I_v$ ,  $I_p$ ,  $I_t$ ,  $I_m$ , ONDE:

$I_v$  É O NÚMERO DE ITERAÇÕES INTERNAS PARA  $u^*$  E  $J^*$   
 $I_p$  É O NÚMERO DE ITERAÇÕES INTERNAS PARA  $p'$  } DENTRO DO GAUSS-SEIDEL

$I_t$  É O NÚMERO DE ITERAÇÕES TOTAL

$I_m$  É O NÚMERO DE ITERAÇÕES NO CICLO DA MASSA

### 2) INICIALIZAÇÕES:

- CALCULAR  $\Delta x$  e  $\Delta y$  COM AS EQS. (7.31) E (7.32) E FAZER  $\Delta z = 1$  m.
- FAZER:

$$\phi_p = \phi_p^0 = \phi_p^{\text{EXATO}} \quad (11.97)$$

ONDE  $\phi_p = u_p, J_p, p_p$

$$p_p^i = u_e = u_e^0 = J_n = J_n^0 = 0 \quad (11.98)$$

- 3) CALCULAR OS COEFICIENTES DE  $u_p^*$  E  $J_p^*$  (QUE SÃO IGUAIS), NOS VOLUMES REAIS, COM AS EQS. (11.37) A (11.41)
- 4) CALCULAR OS FONTES DE  $u_p^*$ , COM AS EQS. (11.42) A (11.44) E (11.46)
- 5) CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $u_p^*$  PARA OS VOLUMES FICTÍCIOS.
- 6) RESOLVER O SISTEMA DA EQ. (11.36) PARA  $u_p^*$  COM O MÉTODO GAUSS-SEIDEL, EQ. (5.11), FAZENDO  $I_v$  ITERAÇÕES
- 7) CALCULAR OS FONTES DE  $J_p^*$  COM AS EQS. (11.42), (11.43), (11.45) E (11.47)
- 8) CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $J_p^*$  PARA OS VOLUMES FICTÍCIOS
- 9) RESOLVER O SISTEMA DA EQ. (11.36) PARA  $J_p^*$  COM O MÉTODO GAUSS-SEIDEL, EQ. (5.11), FAZENDO  $I_v$  ITERAÇÕES.
- 10) CALCULAR AS VELOCIDADES  $u_e^*$  E  $J_n^*$ , COM AS EQS. (11.83) E (11.89), SÓ NAS FACES INTERNAS DO DOMÍNIO DE CÁLCULO.
- 11) CALCULAR OS COEFICIENTES DO SIMPLEX ( $d_p^u, d_p^v, d_e, d_n$ ).
- 12) CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $p_p^i$  COM AS EQS. (11.58) A (11.63), NOS VOLUMES REAIS
- 13) CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $p_p^i$  PARA OS VOLUMES FICTÍCIOS, EQS. (11.65), (11.67), (11.69) E (11.71)

14) RESOLVER O SISTEMA DA EQ. (11.57) PARA  $p_p^*$  COM O MÉTODO GAUSS-SEIDEL, EQ. (5.11), FAZENDO  $I_p$  ITERAÇÕES.

15) OBTER  $p_p$  AO CORRIGIR  $p_p^*$  COM  $p_p^i$  ATRAVÉS DE

$$p_p = p_p^* + p_p^i \tag{11.79}$$

E APLICAR AS EQS. (11.64), (11.66), (11.68) E (11.70) PARA  $p_p$  (E NÃO  $p_p^i$ ).

16) OBTER  $u_p$  E  $J_p$  AO CORRIGIR AS VELOCIDADES  $u_p^*$  E  $J_p^*$  COM  $p_p^i$  ATRAVÉS DAS EQS. (11.72) E (11.73) NOS VOLUMES REAIS

17) APLICAR AS CONDIÇÕES DE CONZORNO PARA OBTER  $u_p$  E  $J_p$  NOS FICTÍCIOS.

18) OBTER  $u_e$  E  $J_n$  AO CORRIGIR AS VELOCIDADES  $u_e^*$  E  $J_n^*$  COM  $p_p^i$  ATRAVÉS DAS EQS. (11.53) E (11.55), NAS FACES INTERNAS DO DOMÍNIO DE CÁLCULO.

19) ATUALIZAR OS CAMPOS PARA NOVO AVANÇO NO TEMPO:

$$u_p^0 = u_p, u_e^0 = u_e, J_p^0 = J_p, J_n^0 = J_n \tag{11.100}$$

20) VOLTAR AO PASSO 3 ATÉ Atingir  $I_e$ .

21) ESCREVER OS CAMPOS DE  $u_p, u_e, J_p, J_n, p_p, p_p^i, p_p^h$

22) VISUALIZAR OS RESULTADOS.

OBSERVAÇÕES:

- O CICLO DA MASSA, ENTRE OS PASSOS 12 E 18, PODE SER REPETIDO 2 OU 3 VEZES (ITERAÇÕES -  $I_m$ ) PARA ACELERAR OU GARANTIR A CONVERGÊNCIA DO PROCESSO ITERATIVO.
- PARA SE OBTER O RÉGIME TRANSIENTE, É NECESSÁRIO INCLUIR UM CRITÉRIO DE CONVERGÊNCIA PARA VERIFICAR QUANDO O CICLO ENTRE OS PASSOS 3 A 18 ESTÁ CONVERGIDO EM UM DETERMINADO INSTANTE DE TEMPO.

11.8. CDS COM CORREÇÃO ADIADA

PARA USAR O ESQUEMA CDS NOS 7SEMOS ADJECTIVOS DA QML EM  $x$  E  $y$ , ATRAVÉS DE CORREÇÃO ADIADA, BASTA REESCREVER A EQ. (11.42) COMO

$$h_p^\phi = h_c^\phi + h_m^\phi + h_s^\phi + h_n^\phi \tag{11.101}$$

ONDE

$$h_c^\phi = \beta \left[ m_e \alpha_e (\phi_p^* - \phi_e^*) - m_w \alpha_w (\phi_w^* - \phi_p^*) + m_n \alpha_n (\phi_p^* - \phi_n^*) - m_s \alpha_s (\phi_s^* - \phi_p^*) \right] \tag{11.102}$$

COM:

$$\beta = \begin{cases} 0, & \text{VDS} \end{cases} \tag{11.103}$$

$$\beta = \begin{cases} \text{ENTRE } 0 \text{ E } 1: & \text{MISTO} \end{cases} \tag{11.104}$$

$$\beta = \begin{cases} 1, & \text{CDS} \end{cases} \tag{11.105}$$

$$\phi = u(QML-x) \text{ E } v(QML-y) \tag{11.106}$$

ALÉM DISSO, NO CÁLCULO DE  $u_e^*$ , EQ. (11.83), E  $J_n^*$ , EQ. (11.89), É NECESSÁRIO INCLUIR DENTRO DO COLCHETES:

$$u_e^* : (h_c^u)_p + (h_c^u)_e \tag{11.107}$$

$$J_n^* : (h_c^v)_p + (h_c^v)_n \tag{11.108}$$