

~~10~~ CAP. 1 ESCOAMENTO 1D DE FLUIDO INCOMPRESSÍVOZ  
(PROBLEMA DE MOODY)

egs. da  
Mona e  
AML

[ONDE SE LÊ 7 DEVE-SE LER 10]  
ESTE CAPÍTULO ENVOLVERÁ:

- EQUAÇÕES DE CONSERVAÇÃO DA MASSA  $\rightarrow \rho(x)$       } INCÓGNITAS  
U.M.L.  $\rightarrow u(x)$       }
- PROPRIEDADES CONSTANTES:  $\rho, \mu, f$
- FUNÇÕES DE INTERPOAÇÃO UDS E CDS
- VOLUMES FICTÍCIOS
- MALHA UNIFORME
- ACOPLAGEM DE PRESSÃO-VELOCIDADE: SIMPLEC
- SOLVER: ITMA
- TEMPO É USADO COMO ~~COEFICIENTE~~<sup>PARÂMETRO</sup> DE RELAXAÇÃO OU PARA OBTER O TRANSIENTE
- SOLUÇÃO SEGREGADA DAS EQUAÇÕES (SECUNDÔNIAL)
- ARRANJO CO-LOCALIZADO DE VARIÁVEIS

## 7.1 MODELO MATEMÁTICO

Considerações:

- escoamento laminar ou turbulento através de f
- " " quase unidimensional (área variável)
- fluido incompressível ( $\rho$  constante)
- $u > 0$

EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA MASSA (MASSA):

$$\frac{\partial(\rho A)}{\partial t} + \frac{\partial(\rho u A)}{\partial x} = 0 \quad (7.1)$$

EQUAÇÃO DE CONSERVAÇÃO DA QUANTIDADE DE MOVIMENTO LINEAR NA DIREÇÃO X (Q. M.L.):

$$\underbrace{\frac{\partial(\rho u A)}{\partial t}}_{\text{termo temporal}} + \underbrace{\frac{\partial(\rho u A u)}{\partial x}}_{\text{forças de inércia}} + \underbrace{\frac{\partial}{\partial x}\left(\mu A \frac{\partial u}{\partial x}\right)}_{\text{forças diâmetro } \mu} - \underbrace{\frac{\pi}{8} f \rho u^2 A}_{\text{forças viscosas}} + \underbrace{\frac{g}{\rho} A}_{\text{forças devolutivas}} = 0 \quad (7.2)$$

onde

$$A = \frac{\pi D^2}{4} \quad (7.3)$$

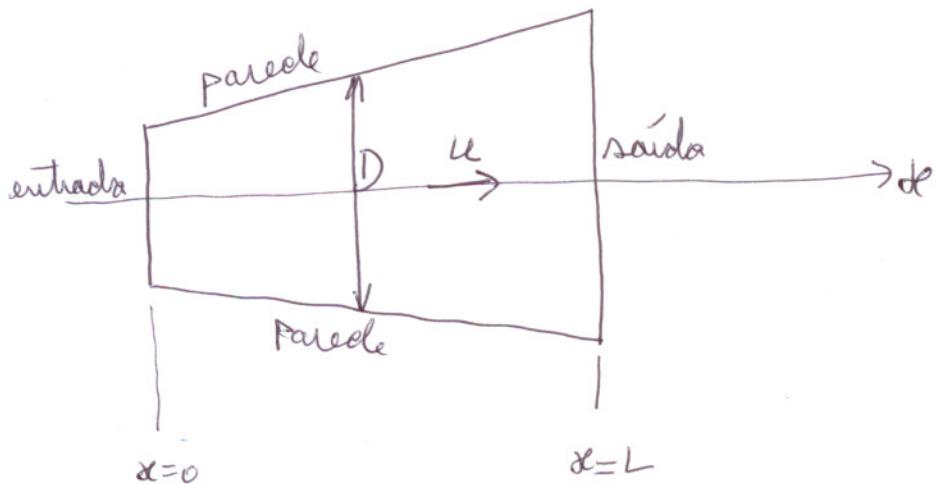


Figura 7.1 Escoamento num duto de área variável.

Nomenclatura:

$x$  = coordenada espacial

$t$  = temporal

$\rho$  = massa específica do fluido

$u$  = velocidade " "

$\mu$  = viscosidade absoluta do fluido

$p$  = pressão estática " "

$A$  = área do ~~duto~~ <sup>local</sup> duto

$D$  = diâmetro local " "

$f$  = fator de atrito de Darcy

CONSTANTES:  $\rho, \mu, f$

## 7.2 DISCRETIZAÇÃO DA E.Q. (7.1) COM VDS/CDS

A integração da eq. (7.2) sobre o volume de controle  $P$  da Fig. 7.2, resulta em

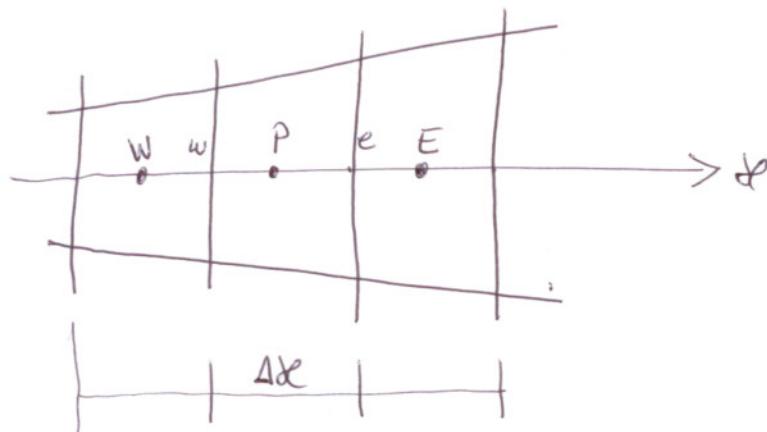


Fig. 7.2 Malha 1D uniforme ( $\Delta x = ct$ ) de área variável.

$$\int_{t-t}^{t+\Delta t} \int_{x_w}^{x_e} \left[ \frac{\partial(\rho u A)}{\partial t} + \frac{\partial(\rho u A u)}{\partial x} \right] dx dt = \int_{t-t}^t \int_{x_w}^{x_e} \left[ -A \frac{\partial p}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu A \frac{\partial u}{\partial x} \right) \right. \\ \left. - \frac{\pi}{8} f \rho u^2 D \right] dx dt \quad (7.4)$$

$$\rho A_p (u_p - u_p^0) \Delta x + [(\rho u A)_e u_e - (\rho u A)_w u_w] \Delta t = -A_p (p_e - p_w) \Delta t$$

$$+ u \left[ \left( A \frac{\partial u}{\partial x} \right)_e - \left( A \frac{\partial u}{\partial x} \right)_w \right] \Delta t - \frac{\pi}{8} f_p u_p^2 D_p \Delta x \Delta t \quad (7.5)$$

onde  $u_p^0$  é avaliado no instante de tempo anterior ( $t - \Delta t$ ) e  $u_e$  em  $t$  (formulação tot. implícita).

Dividindo esta eq. por  $\Delta t$ ,

*coeficiente*  $\downarrow$  *incógnitas desta eq.*

$$\frac{M_p}{\Delta t} (u_p - u_p^0) + \dot{M}_e u_e - \dot{M}_w u_w = -A_p (p_e - p_w) + u A_e \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)_e$$

$$-u A_w \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)_w - \frac{\pi}{8} f_p u_p^2 D_p \Delta x \quad (7.6)$$

onde

$$M_p = \rho A_p \Delta x \quad (\text{massa do V.C. P}) \quad [\text{kg}] \quad (7.7)$$

$$\dot{M}_e = \rho u_e A_e \quad (\text{fluxo de massa na face leste do V.C. P}) \quad [\text{kg/s}] \quad (7.8)$$

$$\dot{M}_w = \rho u_w A_w \quad " " " " " \text{este} " " " \quad [\text{kg/s}] \quad (7.9)$$

Aproximação dos termos viscosos com CDS: (difusivos)

$$\left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)_e \approx \frac{(u_e - u_p)}{\Delta x} \quad (7.10)$$

$$\left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)_w \approx \frac{(u_p - u_w)}{\Delta x} \quad (7.11)$$

Aproximação dos termos de pressão com CDS:

$$p_e \approx \frac{(p_p + p_e)}{2} \quad (7.12)$$

$$p_w \approx \frac{(p_w + p_p)}{2} \quad (7.13)$$

Aproximação dos termos de inércia (advection) com UDS  
para  $U > 0$ :

$$u_e = u_p \quad (7.14)$$

$$u_w = u_w \quad (7.15)$$

Com as eqs. (7.10) a (7.15) em (7.6), obtém-se

$$\frac{M_p(u_p - u_p^*)}{\Delta t} + \dot{m}_e u_p - \dot{m}_w u_w = -A_p \frac{(p_e - p_w)}{2} + M A_e \frac{(u_e - u_p)}{\Delta x} - M A_w \frac{(u_p - u_w)}{\Delta x} - \frac{\pi}{8} f_p \rho u_p^2 D_p \Delta x$$

$\nwarrow u_p^* u_p$

(7.16)

ou

$$a_p^u u_p^* = a_w^u u_w^* + a_e^u u_e^* + b_p^u \quad (7.17)$$

onde  $a_p^u u_p^*$  é usado para definir  $u^*$  como a velocidade correspondente a um campo de pressão estimado ( $p^*$ ) obtido da CML.

$$a_w^u = \dot{m}_w + M A_w \frac{\Delta t}{\Delta x} \quad (7.18)$$

$$a_e^u = M A_e \frac{\Delta x}{\Delta t} \quad (7.19)$$

$$a_p^u = \cancel{a_t^u} + a_w^u + a_e^u + a_f^u + a_t^u \quad (7.20)$$

$$b_p^u = b_t^u + b_p^u \quad (7.21)$$

~~Exercício~~

$$a_t^u = \frac{M_p}{\Delta t} \quad (7.22)$$

$$a_f^u = \frac{\pi}{8} f_p \rho u_p^2 D_p \Delta x \quad (7.23)$$

$$b_t^u = \frac{m_p}{\Delta t} u_p^o \quad (7.24)$$

$$b_p^u = -A_p \frac{(A_e^* - A_w^*)}{2} \quad (7.25)$$

As eqs. (7.18) a (7.25) valem para os volumes de controlés leais,  $P = 2, 3, \dots, N-1$ ;  $N = \text{nº total de volumes de controlés, incluindo 2 fictícios}$

C. C. na entrada:  $\dot{u}_p + u_e = u_{in}$  (veloc. conhecida)  $\text{ou } b_p^u = u_{in} \quad (7.26)$

ou  $a_p^u = 1, a_e^u = 0, b_p^u = 2u_{in}$  (velocidades conhecidas)  $u_p = -u_e + 2u_{in} \quad (7.27)$

~~A.C.C.~~  $a_e^u = -1$   $\text{A.C.C. é: } u(0) = u_{in} \quad (9.27c)$   $(9.27b)$

C. C. na saída: extrapolação linear (volume fictício,  $P=N$ )

$$u_p = u_w + (u_w - u_{ww}) \quad (\text{para malha uniforme}) \quad (7.28)$$

ou  $a_p^u = a_w^u = 1, a_e^u = 0, b_p^u = u_w - u_{ww} \quad (7.29a)$

A.C.C. é:  $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0 \quad (9.29b)$

### 7.3 DISCRETIZAÇÃO DA MASSA

A integração da eq. (7.1) sobre o V.C. P da Fig. 7.2 resulta em

$$\int_{t-\Delta t}^t \int_{x_w}^{x_e} \left[ \frac{\partial}{\partial t} (\rho A) + \frac{\partial}{\partial x} (\rho u A) \right] dx dt = 0 \quad (7.30)$$

$$\underbrace{[(\rho A_p) - (\rho A_p)^o]}_{\text{zero p/ } A \text{ não varia no tempo}} \Delta t + [(u A)_e - (u A)_w] \Delta t = 0 \quad (7.31)$$

ou ainda,  $m_e - m_w = 0$

$$m_e - m_w = 0 \quad (7.32)$$

ou, ainda,  $R u_e A_e - R u_w A_w = 0$ , p/  $R$  é constante

$$u_e A_e - u_w A_w = 0 \quad (7.33)$$

de acoplamento pressão-velocidade chamado  
Aproximação das velocidades nas faces com o  
método SIMPLÉCICO

$$u_e = u_e^* - d_e (\bar{p}_e - \bar{p}_p) \quad (7.34)$$

$$u_w = u_w^* - d_w (\bar{p}_p - \bar{p}_w) \quad (7.35)$$

onde

$$\bar{p}_p = p_p - p_p^* \quad (\text{correção da pressão}) \quad (7.36)$$

$d_e$  e  $d_w$  são coeficientes do método SIMPLÉCICO (a ~~obter~~ obteve)

$u^*$  é a velocidade resultante da Q.ML (satisfaz a Q.ML)

$p^*$  é a pressão usada na Q.ML

$u$  é a velocidade resultante da MASSA (satisfaz a MASSA)

$p$  é a pressão que satisfaz a MASSA

Com as eqs. (7.34) e (7.35) em (7.33), chega-se a

$$[u_e^* - d_e (\bar{p}_e - \bar{p}_p)] A_e - [u_w^* - d_w (\bar{p}_p - \bar{p}_w)] A_w = 0 \quad (7.37)$$

ou

$$\boxed{d_p^* \bar{p}^* = a_w^* \bar{p}_w + a_e^* \bar{p}_e + b_p^*} \quad (7.38)$$

onde

$$a_w^* = d_w A_w \quad (7.39)$$

$$a_e^* = d_e A_e \quad (7.40)$$

$$a_p^* = a_w^* + a_e^* \quad (7.41)$$

$$b_p^k = u_w^* A_w - u_e^* A_e \quad (\text{propria cons. da massa}) \quad (7.42)$$

(realmente,  $b_p^k \rightarrow 0$  p/ n. iterações)

As eqs. (7.39) a (7.42) valem p/ os volumes de controle reais,  
 $P = 2, 3, \dots, N-1$ .

Para usar o TDMA na solução da eq. (7.38), é necessário aplicar as C.C. de  $\hat{p}'$  explicitamente. Isso é feito em dois passos:

Primeiro (antes de resolver o sistema de  $\hat{p}'$ )

C.C. ~~nos~~ nos volumes  $P=1$  e  $P=N$ :

$$a_p^k = 1, \quad a_w^k = a_e^k = b_p^k = 0 \quad (7.43)$$

→ só para o processo iterativo não divergi com o TDMA.

Segundo (depois de resolver o sistema de  $\hat{p}'$ )

C.C. de extrapolação linear para os dois volumes do controle fictício.  
 (são as C.C. realmente desejadas)

$$P=1: \quad \hat{p}_p = 2\hat{p}_E - \hat{p}_{EE} \quad (7.44)$$

$$P=N: \quad \hat{p}_p = 2\hat{p}_w - \hat{p}_{ww} \quad (7.45)$$

## 7.4 ACOPLAGEMTO PRESSÃO-VELOCIDADE COM O MÉTODO SIMPLÉC

Objetivo de um método de acoplamento pressão-velocidade:  
 transformar a eq. de conservação da massa numa  
 equação para a pressão. Há várias formas para se fazer isso.  
 A seguir, apresenta-se <sup>um procedimento geral aplicado</sup> o método SIMPLÉC.

A Eq. (7.17) pode ser reescrita como

$$a_p^u u_p = a_w^u u_w + a_e^u u_e + b_t^u - A_p \frac{(p_e - p_w)}{2} \quad (7.46)$$

Esta eq. resulta da discretização da Q.ML. Ao obter a sua solução, o objetivo é que  $u$  satisfaga tanto a Q.ML quanto a MASSA. Vamos supor que este seja o caso da Eq. (7.46). E vamos escrever novamente esta eq. para um campo estimado de pressão ( $p^*$ ), que não satisfaz a MASSA, mas cuja solução ( $u^*$ ) ~~não~~ satisfaz a Q.ML:

$$a_p^u u_p^* = a_w^u u_w^* + a_e^u u_e^* + b_t^u - A_p \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2} \quad (7.47)$$

Simplificando esta eq. da Eq. (7.46), chega-se a  
 [fazer os passos]

$$a_p^u u_p^* = a_w^u u_w^* + a_e^u u_e^* - A_p \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2} \quad (7.48)$$

onde

$$u_p^* = u_p - u_p^* \quad (7.49)$$

e  $p_w^*$  e  $p_e^*$  seguem a Eq. (7.36).

O método SIMPLEX consiste em admitir que

$$u_w^* = u_e^* = u_p^* \quad (7.50)$$

Com isso, a Eq. (7.48) resulta em  
 [fazer os passos]

$$(a_p^u - a_w^u - a_e^u) u_p^* = - A_p \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2}$$

ou

$$\boxed{u_p^* = u_p^* - d_p \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2}} \quad (7.51)$$

$[P=2, 3, \dots, N-1]$

anobs

$$d_p = \frac{A_p}{(a_p^u - a_w^u - a_e^u)}$$

$$[P=2, 3, \dots, N-1] \quad (7.52)$$

~~anobs~~  $d_p$  é o coeficiente do método SIMPLEX para o V.C.P.

## 7.5 CÁLCULO DAS VELOCIDADES NAS FACES DOS VOLVES DE CONTROLE

As velocidades  $u_e$  e  $u_w$  que aparecem nos coeficientes e fontes da U.ML e da MASSA ~~nas equações~~, relacionadas a flutuação de massa ou variações, são obtidas através de um cálculo direto, ~~que deve ser feito para cada volva de controle~~, conforme seja exectado o termo de pressão.

Rescrevendo a eq. (7.17), para o V.C.P.:

$$\sum_p u_p = \sum_p u_p^* + 2\delta u_p$$

$$(a_p^u) u_p^* = \underbrace{(a_w^u)_p u_p^* + (a_e^u)_p u_e^*}_{\sum_p u} + \frac{(M_p)}{\Delta t} u_p^* - A_p \frac{(p_e^* - p_w^*)}{2} + S_p \quad (7.53)$$

e para o V.C.E.:

$$(a_p^u)_E u_E^* = \underbrace{(a_w^u)_E u_p^* + (a_e^u)_E u_e^*}_{\sum_E u} + \frac{M_E}{\Delta t} u_E^* - A_E \frac{(p_E^* - p_p^*)}{2} + S_E \quad (7.54)$$

A velocidade na face leste do V.C.P.,  $u_e$ , é obtida através de uma espécie de média entre os eqs. (7.53) e (7.54), efectuando-se assim a resultante em

$$\frac{[(a_p^u)_p + (a_p^u)_E]}{2} u_e^* = \frac{(\sum_p u + \sum_E u)}{2} + \frac{(M_p + M_E)}{2\Delta t} u_E^* - A_E \frac{(p_E^* - p_p^*)}{2} + \frac{(S_p + S_E)}{2} \quad (7.55)$$

$$u_e^* = \frac{\left[ \sum_p u + \sum_E u + \frac{(M_p + M_E)}{\Delta t} u_E^* - 2A_E \frac{(p_E^* - p_p^*)}{\Delta t} \right]}{\left[ (a_p^u)_p + (a_p^u)_E \right]} + S_p + S_E \quad (7.56)$$

onde  $S_p$  envolve outros termos fonte que não aparecem explicitamente na eq. (7.56).

A Eq. (7.34), para  $u_e$ , pode ser deduzida de forma semelhante à que foi feita p/ obter a eq (7.51).

Uma forma simples<sup>e</sup> efectiva de calcular o coeficiente do método SIANTEC para as velocidades das faces ( $u_e$ ) é

$$d_e = \frac{(d_p + d_E)}{2} \quad [P=2, 3, \dots N-2] \quad (7.57)$$

→ nos contornos,

$$\text{para } \begin{cases} P=1 \\ \text{n os contornos} \end{cases} \quad (d_e)_{P=1} = d_E \quad (\cancel{d_E}) \quad (7.58)$$

$$(d_e)_{P=N-1} = d_p \quad (7.59)$$

Para o problema em consideração, nos contornos,  $u_e^*$  pode ser calculado com

$$P=1: \quad u_e^* = U_{in} (C_e C_0) \quad (7.60)$$

$$P=N-1: \quad u_e^* = \frac{(u_p^* + u_E^*)}{2} \quad (7.61)$$

$$Fat = \frac{\dot{m}_{in}}{\dot{m}_{out}} = \frac{\rho V_{in} A_{in}}{\rho u_e^* A_{out}} = \frac{V_{in} A_{in}}{u_e^* A_{out}} \quad (7.62)$$

$$u_e^* = Fat \cdot u_e^* \quad (\text{Isso acelera a} \quad (7.63)$$

*convergência e pode ser aplicado em 2D e 3D*

OBS:

$$\cancel{d_e} \quad (d_w)_p = (d_e)_w \quad (7.57b)$$

## 7.6 ALGORITMO

① LER OS DADOS:  $N, \Delta t, I, L, \mu, P, \rho, f, V_{in}, D_0, C_0$

② INICIALIZAÇÕES:  $\Delta x = \frac{L}{N-2}$  (7.64)

$$x_p = (P-2)\Delta x + \frac{\Delta x}{2} \quad [P=2, 3, \dots, N-1] \quad (7.65)$$

$$x_1 = 0 \quad (7.66)$$

$$x_N = L \quad (7.67)$$

$$x_e = x_p + \frac{\Delta x}{2} \quad [P=2, 3, \dots, N-1] \quad (7.67b)$$

$$D_p = D_0 + C_D x_p \quad [P=1, 2, \dots, N] \quad (7.68)$$

$$D_e = D_0 + C_D x_e \quad [P=2, 3, \dots, N-1] \quad (7.68b)$$

$$\beta_p = \beta_p^1 = u_p = u_p^o = u_e = u_e^o = 0 \quad (7.69)$$

$$A_p = \frac{\pi D_p^2}{4} \quad (7.68c)$$

$$A_e = \frac{\pi D_e^2}{4} \quad (7.68d)$$

③ CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $u_p^*$  (Q.ML) COM AS EQS. (7.18) A (7.25), E (7.27b) E (7.29a)

④ RESOLVER O SISTEMA DA EQ. (7.17) PARA  $u_p^*$  (Q.ML) COM O TDMA

⑤ CALCULAR AS VELOCIDADES NAS FACES ( $u_e^*$ ) COM AS Eqs. (7.56), (7.60) E (7.63)

⑥ CALCULAR OS COEFICIENTES DO SIMPLEC ( $d_p$  E  $d_e$ ) COM AS Eqs. (7.52) E (7.57) A (7.59).

⑦ CALCULAR OS COEFICIENTES E FONTES DE  $\beta_p^1$  (MASSA) COM AS Eqs. (7.39) A (7.43).

- ⑧ RESOLVER O SISTEMA DA EQUAÇÃO (7.38) PARA  $\hat{p}_P^*$  (MASSA) COM O TÉRMINO DE CORRIGIR OS FÍCTICIOS DE  $\hat{p}_P^*$  COM OS PASSOS (7.44) E (7.45)
- ⑨ CORRIGIR A PRESSÃO ( $\hat{p}_P^*$ ) COM  $\hat{p}_P^*$  ATRAVÉS DE

obter  $\hat{p}_P^*$  AD

$$\hat{p}_P = \hat{p}_P^* + \hat{p}_P \quad [P=1, 2, \dots, N] \quad (7.70)$$

- ⑩ OBTER  $U_P^*$  AD  
CORRIGIR AS VELOCIDADES NODAIS  $U_P^*$  COM  $\hat{p}_P^*$  ATRAVÉS DAS EQUAÇÕES (7.51), (7.27) E (7.28)

- ⑪ OBTER  $U_e^*$  AD  
CORRIGIR AS VELOCIDADES DAS FACES ( $U_e^*$ ) COM  $\hat{p}_P^*$  ATRAVÉS DAS EQUAÇÕES (7.34), NO P=2, ..., N-2, para  $U_e(1)$  não é  $U_e(N-1)$

- ⑫ ATUALIZAR OS CAMPOS PARA NOVO AVANÇO NO TÉRMINO:

$$U_P^0 = U_P \quad (7.71)$$

$$U_e^0 = U_e \quad (7.72)$$

- ⑬ VOLTAZ AO PASSO ③ ATÉ ATINGIR I OU SATISFAZER ALGUM CRÍTERIO DE CONVERGÊNCIA

- ⑭ ESCREVER OS CAMPOS DE  $U_P$ ,  $U_e$ ,  $\hat{p}_P$ ,  $\hat{m}_e$ ,  $\hat{p}_P^*$ ,  $b_P^*$

- ⑮ VISUALIZAR OS CAMPOS DE  $U_P$ ,  $\hat{p}_P$  E  $\hat{m}_e$

OBS.: É COMUM FAZER 2 OU 3 ITERAÇÕES NO CICLO DE PREPARAÇÃO ENTRE OS PASSOS ⑦ E ⑪ PARA ACELERAR OU GARANTIR A CONVERGÊNCIA DO PROCESSO ITERATIVO

ciclo = 3 a 11, p/ solução transiente, deve satisfazer o critério de convergência

### 9.7 CDS com correção aditiva

Para ~~usar~~ o esquema CDS no tempo aditivo da EUL, através de correção aditiva, basta reescrever a Eq. (9.21) como

$$b_p^u = b_t^u + b_p^u + b_c^u \quad (9.73)$$

onde

$$b_c^u = \frac{\beta}{2} \left[ \dot{m}_e (u_p^* - u_e^*) - \dot{m}_w (u_w^* - u_p^*) \right] \quad (9.74)$$

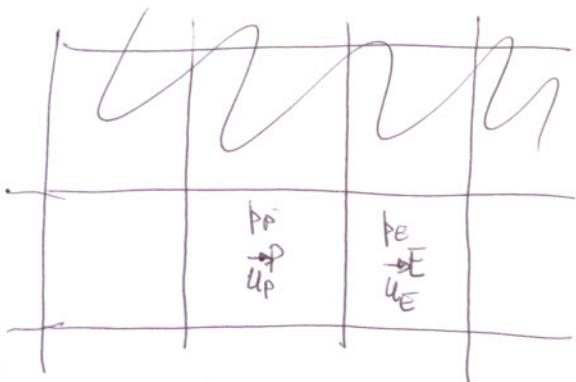
e

$$\beta = \begin{cases} 0 \rightarrow \text{UDS} \\ >0 < 1, \text{ misto} \\ 1 \rightarrow \text{CDS} \end{cases} \quad (9.75)$$

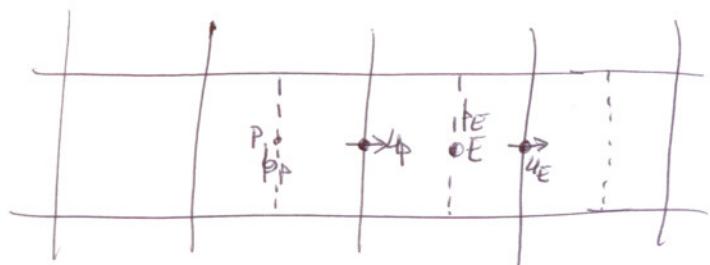
E na Eq. (9.56), deve-se considerar  $s_p = (b_c^u)_p$  (9.76)

$$e \quad s_e = (b_c^u)_e \quad (9.77)$$

[COMENTAR ARRANJO CO-LOC. X DESENC.]



CO-LOCALIZADO 1D  
(Nesta disciplina)



DESENCONTRADO 1D  
(Ver Patankar e Maelika)