

MÉTODO 1: erro verdadeiro de cada nó é obtido em função do resíduo da equação discretizada de cada nó, através da solução de um sistema de equações algébricas.

FONTES: Ferziger e Peric (1999, livro), p. 91

$$A\Phi = B \quad (\text{sistema})$$

$$R^n = B - A\phi^n \quad (\text{resíduo da iteração } n)$$

$$E^n = \Phi - \phi^n \quad (\text{erro de iteração } n)$$

$$\rightarrow \phi^n = \Phi - E^n$$

Com esta no resíduo,

$$R^n = B - A(\Phi - E^n)$$

$$R^n = B - A\Phi + AE^n$$

sistema exato = 0

Então

$$AE^n = R^n$$

(HIRSCH (1988), vol.1, p. 462)  
(Roache (1998, livro CFD), p. 527)  
definem  $E^n = \phi^n - \Phi$

MÉTODO 2: estima o erro de iteração com base em estimativas dos autovalores da matriz de iteração

FONTES: Ferziger e Peric (1999, livro), p. 116-117, p. 92-3

Estimativa/critério

Se  $\lambda > 0,1 \rightarrow$  autovalores complexos

Se  $\lambda < 0,1 \rightarrow$  " real

Para Autovalores REAL

$$E^n \approx \frac{\delta^n}{\lambda_1 - 1} \quad \text{Variante 1}$$

onde  $\delta^n = \phi^{n+1} - \phi^n$

$$\lambda_1 \approx \frac{\|\delta^n\|}{\|\delta^{n-1}\|} \quad \text{autovalor principal}$$

$\|a\|$  = norma de  $a$ , p. ex.  $L_2$

$$\|E^n\| \approx \frac{\|\delta^n\|}{\lambda_1 - 1} \quad \text{Variante 2}$$

$\phi^n$  = sol. numérica na iteração  $n$  da variável dependente de um nó da malha

VARIANTE: usar  $\lambda_1$  ou  $l$  em uma fração de iterações (1 a 50 ou  $\sim 1\%$  do n.º de iterações esperado)

Para Autovalores COMPLEXO

$$E^n \approx \frac{\delta^n}{\sqrt{l^2 + 1}} \quad \text{Variante 1}$$

onde

$$l = \sqrt{\frac{z^n}{z^{n-1}}} \quad (\text{autovalor})$$

$$z^n = (\delta^{n-2})(\delta^n) - (\delta^{n-1})(\delta^{n-1})$$

$$\|E^n\| \approx \frac{\|\delta^n\|}{\sqrt{l^2 + 1}} \quad \text{Variante 2 (no artigo do 96)}$$

# MÉTODO 3: norma do resíduo do sistema de equações algébricas

Fontes: Farziya e Peire (1999, livro) p. 118-

$$A\Phi = B \quad (\text{sistema})$$

$$\boxed{R^n = B - A\phi^n} \quad \text{e KREYSZIG (1999) p. 904}$$

(resíduo da iteração n)

$\phi$  = sol. numérica da iteração n da variável dependente de um nó da malha

$$L^0 = \|R^0\| \quad (\text{norma do resíduo da estimativa inicial da sol. numérica})$$

$$L^n = \|R^n\| \quad (\text{norma do resíduo de } \phi \text{ na iteração n})$$

Critério de parada:

$$\text{Se } \frac{L^n}{L^0} \leq Tol \rightarrow \text{parar}$$

onde  $Tol = 10^{-3}$  ou  $10^{-4}$ , normalmente

Variante das normas — Kiri et al. (98, p. 404)

$$\left. \begin{array}{l} \bullet L_1 = \text{norma } L_1 \\ \bullet \text{norma } L_2 \end{array} \right\} \begin{array}{l} L_1 = \sum_i |R_i| \quad \text{p. 331} \\ \text{p. 118 FBP (1999)} \end{array}$$

$$L_2(R^n) = \sqrt{\sum_i (R_i^n)^2} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{Fortuna (2000) p. 151} \\ \text{Fletcher, vol. 1 (1997) p. 196} \end{array} \right.$$

$L_2$  de  $R_p$  de Patankar  $\rightarrow$  Maliska (1995, p. 59)

{ Patankar (1980, livro, p. 142)  
MINKOWYCZ et al. (1988), p. 236

$$R_p = \sum a_{nb} \phi_{nb} + b - a_p \phi_p$$

$$L_\infty(R_p) = \max_p |R_p|$$

Definições acima p/ as normas  $L_1, L_2$  e  $L_\infty$  coincidem com KREYSZIG (1999, p. 908) p/ normas de vetores

{ FLETCHER, vol. 1 (1997), define, p. 192  
 $R^n = A\phi^n - B$

{ HIRSCH, vol. 1 (1988) define, p. 460  
 $A\phi + B = 0$   
 $R^n = A\phi^n + B$

MÉTODO 4: diferença entre duas iterações sucessivas da variável de interesse ( $\phi$ )

Fontes: Forziere e Reize (1999, livro) p. 119

$$A\phi = B \quad (\text{sistema})$$

$$S^n = \phi^n - \phi^{n-1}$$

$\phi^n$  = sol. numérica na iteração  $n$  da variável dependente de um nó da malha

$$L^n = \|S^n\| \quad (\text{norma na iteração } n)$$

Critério de Parada:

Se  $L^n \leq \text{Tol} \rightarrow \text{parar}$

onde

Tol = tolerância prescrita ( $10^{-3}$  a  $10^{-8}$ ), segundo Roache (1998, livro CFD)

Variantes das normas

• norma  $L_1 = \sum_i |\phi_i^n - \phi_i^{n-1}|$  Fortuna (2000) p. 150  
e p. 187 p/20

• norma  $L_2 = \sqrt{\sum_i (\phi_i^n - \phi_i^{n-1})^2}$  p. 136  
F&P (1999)  
Fletcher, vol. 1  
(1997, p. 196)

• norma  $L_\infty = \max_i |\phi_i^n - \phi_i^{n-1}|$  Fortuna (2000)  
p. 150  
Roache (1998, livro  
p. 190 CFD)  
Maliska (1995, p. 185)  
Kim et al. (98, p. 403)

Variantes

• Roache (1998, livro CFD) sugere intervalos de 10 iterações p/ calcular  $S$  e comparar com Tol (p. 191)

• Kim et al. (1998) usa

{ Patankar (1980, p. 142)

{ MINKOWYCZ et al. (1988, p. 236)

$$L = |\phi^n - \phi^{n-1}|$$

$\phi$  = variável global ou local ou  $n$  dependente

MÉTODO 5: equação exponencial para o erro com base na taxa de convergência

Fonte: Roy & Bilottner (2001)

$$q^n = q_E + E^n$$

exato erro

$$E^n = \alpha e^{-\beta t^n}$$

$\alpha$  e  $\beta$  = constantes

$$E^n = \frac{-(q^{n+1} - q^n)}{(1 - \lambda^n)}$$

onde

$$\lambda^n = \frac{(q^{n+1} - q^n)}{(q^n - q^{n-1})}$$

$q$  = fluxo de calor na parede num local específico onde o escoamento é laminar

→ dizem que este método é similar ao de Fergiger e Peix, mas obtido de forma diferente