LCAD - Laboratório de Computação de Alto Desempenho

Introdução ao Curso de Métodos Numéricos I

Lucia Catabriga

Departamento de Informática

CT/UFES

Processo de Solução

- Fenômeno Natural
- Modelo Matemático - Equações Governantes
- Métodos de Aproximação

Diferenças Finitas
Volumes Finitos
Elementos Finitos
Elementos de Contorno

Processo de Solução

Não dependem do Tempo

Dependem do Tempo

Exemplo de Aplicação: Um F18 Hornet no momento da quebra da barreira do som

US Navy

Exemplo de Aplicação: Supersonic flow past a fighter aircraft at $M=2.0$

Exemplo de Aplicação: Simulação de um F117 em condições de vôo

Exemplo de Aplicação: Simulação de escoamento compressível no Space-Shuttle

Exemplo do Processo de Solução (elementos finitos)

Domínio Real

Domínio Discretizado

Solução Aproximada

Dispersão de Poluentes na Baía de Guanabara

Problemas Benchmarks: Escoamento em uma Cavidade

Figura 10: Escoamento em uma cavidade.

Figura 11: Escoamento em uma cavidade para $Re = 1000$ em estado estacionário.

Problemas Benchmarks: Escoamento sobre um degrau

Figura 12: Escoamento sobre um degrau

Figura 13: Escoamento sobre um de degrau para $Re = 100$ e $Re = 500$

Problemas Benchmarks: escoamento em torno de um disco

Figura 14: Escoamento em torno de um disco

Figura 15: Escoamento em torno de um disco para $Re = 20$ e $Re = 100$

Problemas Benchmarks: Escoamento de uma elevação senoidal em rotação

- $\beta = [-y, x]^T$
- $\kappa_x = \kappa_y = 10^{-6}$
- $tol_{GMRES} = 10^{-6}$

Problemas Benchmarks: Problema do cone em rotação (1)

- $\beta = [-y, x]^T$
- $\kappa_x = \kappa_y = 10^{-6}$
- $tol_{GMRES} = 10^{-6}$

$t = 1$ sec

$t = 3$ sec

$t = 7$ sec

Problemas Benchmarks: Problema do cone em rotação (2)

$t = 0,0$

$t = 3,14$

$t = 4,40$

$t = 8,29$

Problemas Benchmarks: Problema dos 5 poços

⊗ Injeção
○ Produção

Problemas Benchmarks: Problema dos 5 poços (curvas da concentração)

(b) 500 dias

(b) Pós-Processamento - 500 dias

(d) 1000 dias

(d) Pós-Processamento - 1000 dias

Razão de Mobilidade unitária

Razão de Mobilidade adversa

Métodos Numéricos I

Capítulo I - Um breve estudo sobre Dinâmica dos Fluidos Computacional

Aspectos Gerais - Definição

- CFD (Computational Fluid Dynamics) ou DFC (Dinâmica dos Fluidos Computacional)
 - Área da computação científica que estuda métodos computacionais para simulação de fenômenos que envolvem fluidos em movimento com ou sem troca de calor.
 - Exemplos:
 - Movimento de fluidos ao redor de um avião (ou submarino), dentro de tubulações, em meios porosos.
 - Interesse:
 - Obter distribuições de velocidades, pressões e temperatura na região do escoamento.

Aspectos Gerais - História

- Atividade que vem sendo desenvolvida há muitos séculos
- Exemplos:
 - Egípcios: relógio de água
 - Aristóteles: princípio da continuidade
 - Arquimedes: condições para que um corpo, quando mergulhado em um fluido, flutuasse ou não
 - Romanos: archedutos
 - Leonardo da Vinci (sec. XV): formas que reduzem o arrasto de barcos sobre a água
 - Simon Stevin (sec. XVI): publicou um tratado matemático denominado “Estática e Hidrostática”
- Característica: experimental e matemática

Aspectos Gerais - História

- Leonard Euler: um dos fundadores da hidrodinâmica (deduziu equações de movimentos dos fluidos) -> Equações de Euler
- Descrição matemática completa -> Equações de Navier-Stokes (sec. XIX) descritas pelos trabalhos de Claude Navier (1822), Simeon Poisson (1829) e George Stokes (1845)

Aspectos Gerais

Equações de Navier-Stokes

Escoamentos incompressíveis e isotérmicos bidimensionais:

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

Equação de Continuidade: princípio físico da conservação de massa

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial u^2}{\partial x} + \frac{\partial uv}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + \nu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right)$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + \frac{\partial v^2}{\partial y} + \frac{\partial uv}{\partial x} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} + \nu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} \right)$$

Equações de Momento: aplicação da lei de Newton ($F = m \cdot a$)

u, v : velocidades nas direções x e y , respectivamente

ρ : densidade

p : pressão

ν : viscosidade

Aspectos Gerais - Técnicas de Solução

Aspectos Gerais - Técnicas de Solução

Técnica	Vantagens	Desvantagens
Experimental	mais realista	Equipamento exigido, Problema de escala Dificuldade de medição, Custo operacional
Teórica	mais geral Fórmula fechada	Restrita a geometria e processos físicos simples Geralmente restrita a problemas lineares
Numérica	Não há restrição à linearidade Geometrias e processos complicados Evolução temporal do processo	Erros de truncamento Prescrição das condições de contorno apropriadas Custos computacionais

Etapas para uma solução numérica

Equações Diferenciais Parciais (EDP)

- Classificação matemática:
 - Parabólicas
 - Hiperbólicas
 - Elípticas
- Classificação Física:
 - Problemas de equilíbrio (não evoluem com o tempo)
 - Problemas de propagação (evoluem com o tempo) ou transientes

Classificação Matemática

$$A \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + B \frac{\partial^2 \phi}{\partial x \partial y} + C \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + D \frac{\partial \phi}{\partial x} + E \frac{\partial \phi}{\partial y} + F \phi = H$$

Elíptica se $B^2 - 4AC < 0$ (e.g. Laplace);

Parabólica se $B^2 - 4AC = 0$ (e.g. Calor);

Hiperbólica se $B^2 - 4AC > 0$ (e.g. Ondas);

EDP – Problemas de Equilíbrio

- Propriedade de interesse (pressão, velocidade, temperatura, etc ...) não se altera com o passar do tempo
- Matematicamente representados por equações diferenciais elípticas
- O domínio de interesse é fechado
- A solução em qualquer ponto no interior do domínio depende das condições em todos os pontos do contorno
- Perturbações se deslocam em todas as direções
- Equação modelo: *equação de Laplace*

EDP – Equação de Laplace / Equação de Poisson

$$\nabla^2 \varphi = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = 0$$

$$\nabla^2 \varphi = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = f(x, y)$$

Solução única $\leftrightarrow$ condições de contorno

EDP – Problemas Transientes

- Propriedade de interesse (pressão, velocidade, temperatura, etc ...) variam com o tempo
- Matematicamente representados por equações diferenciais hiperbólicas ou parabólicas
- O domínio de interesse é aberto
- Conhecidos como problema de valor inicial
- As condições de contorno são conhecidas em todo instante de tempo
- A solução é calculada partindo da suposição dos dados iniciais satisfazendo as condições de contorno

EDP – Problemas Transientes

$$t_0 + \Delta t, t_0 + 2\Delta t, t_0 + 3\Delta t, \dots, t_f - \Delta t, t_f$$

Condições Iniciais e de Fronteira

- Uma equação diferencial tem uma infinidade de soluções. Um problem é dito bem posto quando envolve:
 - um conjunto de equações diferenciais;
 - o domínio espacial e temporal onde se deseja obter a solução;
 - Um conjunto de condições iniciais e de contorno

Equação Parabólica - Problema bem posto

Exemplo

$$\frac{\partial u}{\partial t} - \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right) = f$$

Exemplo de um problema bem posto.

Dados f e g , determinar $u(x,y,t)$, tal que:

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} - \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right) = f, & \text{no interior do domínio} \\ u(x, y, t) = g(x, y, t), & \text{na fronteira do domínio} \\ u(x, y, 0) = h(x, y), & \text{no interior do domínio} \end{cases}$$

Equação Parabólica – Equação do Calor

$A = \text{área}$

$T = \text{temperatura}$

$q = \text{fluxo de calor} \quad q = -K \frac{\partial T}{\partial x}$

$\Delta t = \text{incremento de tempo}$

$c = \text{calor específico}$

$K = \text{condutividade térmica}$

$\kappa = K/(\rho c) \text{ difusividade térmica}$

$$\frac{\partial T}{\partial t} = \kappa \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$$

Varição da energia = entrada – saída

$$\Delta T (\rho V) c = A \Delta t [q(x_1) - q(x_2)] = -A \Delta t \Delta q$$

$$\Delta T (\rho A \Delta x) c = -A \Delta t [cq/cx \Delta x]$$

$$\Delta T (\rho A \Delta x) c = A \Delta t K [c^2 T / cx^2 \Delta x]$$

$$\Delta T / \Delta t (\rho c / K) = c^2 T / cx^2$$