

EXEMPLO MOTIVADOR IIMétodo da Aproximação Polinomial Aplicado a Problemas Unidirecionais sem Simetria1. Equações Diferenciais Ordinárias – Problemas de Valores no Contorno

Estrutura Geral do Problema:

$$\frac{dy(x)}{dx} = \lambda \cdot \frac{d^2 y(x)}{dx^2} - f[x, y(x)] \quad (1)$$

no domínio : $0 \leq x < 1$, λ : constante não negativa.

Sujeita às condições de contorno:

$$\text{CC1: } -\lambda \cdot \frac{dy(x)}{dx} \Big|_{x=0} + y(x) \Big|_{x=0} = 1 \quad (2-a)$$

$$\text{CC2: } \lambda \cdot \frac{dy(x)}{dx} \Big|_{x=1} = 0 \quad (2-b)$$

Propondo-se a aproximação polinomial de grau $\underline{n+1}$ em \underline{x} para $\underline{y(x)}$:

$$y(x) \cong y^{(n+1)}(x) = \sum_{j=0}^{n+1} \ell_j(x) \cdot y_j \quad (3)$$

onde: $\ell_j(x)$: polinômio em \underline{x} de grau $\underline{n+1}$, tal que:

$$\ell_j(x_i) = \delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{para } i = j \\ 0 & \text{para } i \neq j \end{cases} \text{ [função } \delta \text{ de Krönecker];}$$

$$y_j = y^{(n)}(x_j) \text{ e } 0 = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n < x_{n+1} \cong 1$$

Esta aproximação, satisfazendo a CC2 com $\lambda \neq 0$, pode também ser representada na forma:

$$y(x) \cong y^{(n+1)}(x) = c_0 + (1-x)^2 \sum_{j=1}^n c_j \cdot x^{j-1} \Rightarrow y(0) \cong y^{(n+1)}(0) = c_0 + c_1 \text{ e}$$

$$\frac{dy(x)}{dx} \Big|_{x=1} \cong \frac{dy^{(n+1)}(x)}{dx} \Big|_{x=0} = c_2 - 2 \cdot c_1$$

obrigando esta aproximação satisfazer a CC1, isto é: $-\lambda \cdot \frac{dy(x)}{dx} \Big|_{x=0} + y(x) \Big|_{x=0} = 1$,resulta: $-\lambda \cdot (c_2 - 2 \cdot c_1) + (c_0 + c_1) = 1 \Rightarrow c_0 = 1 - (1 + 2 \cdot \lambda) \cdot c_1 + \lambda \cdot c_2$, que substituído na expressão de $y^{(n+1)}(x)$, resulta em:

$$y^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) = 1 + \left[(1-x)^2 - (1+2\lambda) \right] \cdot c_1 + \left[(1-x)^2 \cdot x + \lambda \right] \cdot c_2 + (1-x)^2 \cdot \sum_{j=3}^n c_j \cdot x^{j-1} \quad (4)$$

$$\text{onde: } \mathbf{c} = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} \in \mathfrak{R}^n$$

Note que nesta forma, a aproximação polinomial $y^{(n+1)}(x)$ satisfaz às duas condições de contorno associadas ao problema!

A substituição da aproximação polinomial $y^{(n+1)}(x)$ na equação diferencial (1) dá origem à expressão do *Resíduo* da aproximação, definido por:

$$\mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) = \frac{dy^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx} - \lambda \cdot \frac{d^2 y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx^2} + f[x, y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})] \quad (5)$$

Este resíduo mede a qualidade da aproximação ponto a ponto do intervalo: $0 < x < 1$, para quantificá-lo globalmente, associa-se a seguinte forma integral:

$$\mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c}) = \int_{x=0}^{x=1} \omega_j(x) \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx \equiv 0 \quad (6)$$

para $j = 1, 2, \dots, n$

$\mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c})$ é chamado de *j*'ésimo *Resíduo Ponderado* da aproximação, onde $\omega_j(x)$ é o *j*'ésimo peso do resíduo e é o que caracteriza o tipo do método dentro da classe geral de métodos denominados como *Métodos dos Resíduos Ponderados*. Assim, $\omega_j(x)$ associa-se aos dois *Métodos dos Resíduos Ponderados*:

$\omega_j(x)$	Método dos Resíduos <i>Ponderados</i>	
x^{j-1}	Método dos <i>Momentos</i>	(7-a)
$\frac{\partial y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{\partial c_j} = \begin{cases} (1-x)^2 - (1+2\lambda) & \text{para } j=1 \\ (1-x)^2 \cdot x + \lambda & \text{para } j=2 \\ (1-x)^2 \cdot x^{j-1} & \text{para } j=3, \dots, n \end{cases}$	Método de Galerkin	(7-b)

O valor do **Valor Médio do Quadrado do Resíduo** será considerado na avaliação do desempenho do método, sendo este valor dado por:

$$\bar{\mathbf{R}}_{\text{quad}}(\mathbf{c}) = \int_{x=0}^{x=1} [\mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c})]^2 \cdot dx \quad (8)$$

1-) Método dos Momentos

Neste caso:

$$\mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c}) = \int_{x=0}^{x=1} x^{j-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx \equiv 0 \quad (9)$$

para $j = 1, 2, \dots, n$

Quando a função: $f[x, y(u)] = f[y(x)] = \alpha_0 + \alpha_1 \cdot y(x)$, sendo α_0 e α_1 constantes, o resíduo $\mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$ será uma função polinomial em x com o mesmo grau $n+1$ de $y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$. Desta forma, o integrando de (9) $x^{j-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$ será um polinômio em x de grau $n+j$ como j varia de 1 a n , o maior grau assumido por este termo é: $2n$. Desta forma a integral em (9) pode, no caso linear, ser avaliada **exatamente** por quadratura de Gauss-Lobatto, resultando na expressão:

$$\mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c}) \equiv \sum_{i=0}^{n+1} H_i \cdot x_i^{j-1} \cdot \mathbf{R}_i \equiv 0 \quad (10)$$

para $j = 1, 2, \dots, n$, onde $\mathbf{R}_i = \mathbf{R}^{(n+1)}(x_i, \mathbf{c})$

Onde: $0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n < 1$ são as n raízes de $P_n^{(1,1)}(x)$, $x_0=0$, $x_{n+1}=1$ e verificando-se a igualdade caso: $f[x, y(u)] = f[y(x)] = \alpha_0 + \alpha_1 \cdot y(x)$, sendo α_0 e α_1 constantes.

As Eq. (10) dão origem a um sistema linear de n equações e $n+2$ incógnitas: $\mathbf{R}_0, \mathbf{R}_1, \dots, \mathbf{R}_n, \mathbf{R}_{n+1}$. Resolvendo este sistema em $\mathbf{R}_1, \dots, \mathbf{R}_n$, expressando-os em termos de \mathbf{R}_0 e \mathbf{R}_{n+1} , tem-se:

$$\mathbf{R}_i = \mathbf{V}_{i,0} \cdot \mathbf{R}_0 + \mathbf{V}_{i,1} \cdot \mathbf{R}_{n+1} \text{ para } i=1, 2, \dots, n \quad (11)$$

$$\text{onde: } \mathbf{V} = \mathbf{G}^{-1} \cdot \mathbf{P} \text{ sendo: } \mathbf{G}_{i,j} = \mathbf{H}_j \cdot x_j^{i-1}, \mathbf{P} = - \begin{bmatrix} \mathbf{H}_0 & \mathbf{H}_{n+1} \\ 0 & \mathbf{H}_{n+1} \\ \vdots & \vdots \\ 0 & \mathbf{H}_{n+1} \end{bmatrix}$$

Se a Equação (11) for satisfeita, pode-se assegurar que todos os resíduos ponderados, $\mathbf{R}_j^{(n)}(\mathbf{c})$, são *aproximadamente* nulos, sendo estes *exatamente* nulos se $f[u, y(u)] = f[y(u)] = \alpha_0 + \alpha_1 \cdot y(u)$, onde α_0 e α_1 são constantes.

Substituindo em (11), as expressões dos resíduos, m vista de:

$$y^{(n+1)}(x_i) = y_i; \left. \frac{dy^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx} \right|_{x_i} = \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{i,j} \cdot y_j \text{ e } \left. \frac{d^2 y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx^2} \right|_{x_i} = \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{B}_{i,j} \cdot y_j, \text{ tem-}$$

$$\text{se: } \mathbf{R}_i = \mathbf{R}^{(n+1)}(x_i, \mathbf{c}) = \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j} \cdot y_j + f[x_i, y_i], \text{ onde: } \mathbf{C}_{i,j} = \mathbf{A}_{i,j} - \lambda \cdot \mathbf{B}_{i,j},$$

e, rearranjando a expressão resultante, resulta:

$$\sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j}^* \cdot y_j + f[x_i, y_i] - \mathbf{V}_{i,0} \cdot f[x_0, y_0] - \mathbf{V}_{i,1} \cdot f[x_{n+1}, y_{n+1}] = 0 \text{ para } i=1, 2, \dots \quad (12)$$

$$\text{onde: } \mathbf{C}_{i,j}^* = \mathbf{C}_{i,j} - \mathbf{V}_{i,0} \cdot \mathbf{C}_{i,0} - \mathbf{V}_{i,1} \cdot \mathbf{C}_{i,n+1}$$

Além destas equações, tem-se, em vista de: $y(0) \cong y^{(n+1)}(x_0) = y_0$

$$y(1) \cong y^{(n+1)}(x_{n+1}) = y_{n+1} \quad ; \quad \left. \frac{dy(x)}{dx} \right|_{x=0} \cong \left. \frac{dy^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx} \right|_{x_0=0} = \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{0,j} \cdot y_j \quad \text{e}$$

$$\left. \frac{dy(x)}{dx} \right|_{x=1} \cong \left. \frac{dy^{(n+1)}(x, \mathbf{c})}{dx} \right|_{x_{n+1}=1} = \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{n+1,j} \cdot y_j \quad \text{que substituídas em (2-a) e (2-b) dá}$$

origem a: $-\lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{0,j} \cdot y_j + y_{n+1} = 1$ e $\lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{n+1,j} \cdot y_j = 0$ resulta no sistema algébrico

não linear de n+2 equações e n+2 incógnitas [$y_0, y_1, y_2, \dots, y_n, y_{n+1}$] :

$$\left\{ \begin{array}{l} -\lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{0,j} \cdot y_j + y_0 = 1 \\ \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j}^* \cdot y_j + f[y_i] - \mathbf{V}_{i,0} \cdot f[y_0] - \mathbf{V}_{i,1} \cdot f[y_{n+1}] = 0 \text{ para } i = 1, 2, \dots, n \\ \lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{n+1,j} \cdot y_j = 0 \end{array} \right. \quad (13)$$

que pode ser resolvido pelo método de Newton-Raphson.

2-) Método de Galerkin

Neste caso:

$$\begin{aligned} \mathbf{R}_1^{(n+1)}(\mathbf{c}) &= \int_{x=0}^{x=1} \left[(1-x)^2 - (1+2\lambda) \right] \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx \equiv 0 \\ \mathbf{R}_2^{(n+1)}(\mathbf{c}) &= \int_{x=0}^{x=1} \left[(1-x)^2 \cdot x + \lambda \right] \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx \equiv 0 \\ \mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c}) &= \int_{x=0}^{x=1} (1-x)^2 \cdot x^{j-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx \equiv 0 \end{aligned} \quad (14)$$

para $j = 3, \dots, n$

Quando a função: $f[x, y(u)] = f[y(x)] = \alpha_0 + \alpha_1 \cdot y(x)$, sendo α_0 e α_1 constantes, o resíduo $\mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$ será uma função polinomial em x com o mesmo grau n+1 de $y^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$. Desta forma, o integrando de (9) $(1-x)^2 \cdot x^{j-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c})$, para $n > 2$, será

um polinômio em x de grau $n+j+2$ como j varia de 3 a n , o maior grau assumido por este termo é: $2n+2$. Desta forma a integral em (14) pode, no caso linear, ser avaliada **exatamente** por quadratura de Gauss-Lobatto, até j igual a $n-1$, resultando na expressão:

$$\begin{aligned} \mathbf{R}_1^{(n+1)}(\mathbf{c}) &\cong \sum_{i=0}^{n+1} H_i \cdot \left[(1-x_i)^2 - (1+2\lambda) \right] \cdot \mathbf{R}_i \cong 0 \\ \mathbf{R}_2^{(n+1)}(\mathbf{c}) &\cong \sum_{i=0}^{n+1} H_i \cdot \left[(1-x_i)^2 \cdot x_i + \lambda \right] \cdot \mathbf{R}_i \cong 0 \\ \mathbf{R}_j^{(n+1)}(\mathbf{c}) &\cong \sum_{i=0}^{n+1} H_i \cdot (1-x_i)^2 \cdot x_i^{j-1} \cdot \mathbf{R}_i \cong 0 \quad \text{para } j = 3, \dots, n-1, \end{aligned} \quad (15)$$

$$\text{onde } \mathbf{R}_i = \mathbf{R}^{(n+1)}(x_i, \mathbf{c})$$

O último resíduo ponderado não pode ser computado pela aplicação direta do método de quadratura de Gauss-Lobatto, pois o integrando é, neste caso,

$$(1-x)^2 \cdot x^{n-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}), \text{ um polinômio em } x \text{ de grau } 2n+2 \text{ cujo coeficiente de } x^{2n+2}$$

é: $\sum_{j=0}^{n+1} \frac{\mathbf{R}_j}{\alpha_j}$, onde: $\alpha_j = \left. \frac{dp_{\text{nodal}}(x)}{dx} \right|_{x_j}$ para $j = 0, 1, \dots, n, (n+1)$ e

$$p_{\text{nodal}}(x) = (x-x_0) \cdot (x-x_1) \cdot \dots \cdot (x-x_n) \cdot (x-x_{n+1}) = x \cdot (x-1) \cdot p_n^{(1,1)}(x)$$

sendo: $0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n < 1$ as n raízes de $p_n^{(1,1)}(x)$, $x_0=0$, $x_{n+1}=1$.

$$\text{Assim: } (1-x)^2 \cdot x^{n-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) = \left(\sum_{j=0}^{n+1} \frac{\mathbf{R}_j}{\alpha_j} \right) \cdot x^{2n+2} + \dots$$

$$\text{e } \frac{1}{(2n+2)!} \cdot \frac{d^{2n+2} \left[(1-x)^2 \cdot x^{n-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \right]}{dx^{2n+2}} = \left(\sum_{j=0}^{n+1} \frac{\mathbf{R}_j}{\alpha_j} \right).$$

mas da expressão geral da quadratura de Gauss-Lobatto:

$$\int_{x=0}^{x=1} f(x) \cdot dx = \sum_{j=0}^{n+1} H_j \cdot f(x_j) + \frac{1}{(2n+2)!} \cdot \left. \frac{d^{2n+2} f(t)}{dt^{2n+2}} \right|_{t=\bar{\xi}} \cdot \int_{x=0}^{x=1} x \cdot (x-1) \cdot \left[p_n^{(1,1)}(x) \right]^2 \cdot dx, \text{ assim:}$$

$$\mathbf{R}_n^{(n+1)}(\mathbf{c}) = \int_{x=0}^{x=1} (1-x)^2 \cdot x^{n-1} \cdot \mathbf{R}^{(n+1)}(x, \mathbf{c}) \cdot dx = \sum_{j=0}^{n+1} H_j \cdot (1-x_j)^2 \cdot x_j^{n-1} \cdot \mathbf{R}_j +$$

$$+ \left(\sum_{j=0}^{n+1} \frac{\mathbf{R}_j}{\alpha_j} \right) \cdot \int_{x=0}^{x=1} x \cdot (x-1) \cdot [p_n^{(1,1)}(x)]^2 \cdot dx$$

Identificando:

$$(1-x_0)^2 \cdot x_0^{n-1} = 0 ; (1-x_{n+1})^2 \cdot x_{n+1}^{n-1} = 0 \text{ e}$$

$$\int_{x=0}^{x=1} x \cdot (1-x) \cdot [p_n^{(1,1)}(x)]^2 \cdot dx = \mathbf{C}_n^{(1,1)} = \frac{n! \cdot [(n+1)!]^2 \cdot (n+2)!}{(2 \cdot n+2)! \cdot (2 \cdot n+3)!}$$

tem-se:

$$\mathbf{R}_n^{(n+1)}(\mathbf{c}) = -\frac{\mathbf{C}_n^{(1,1)}}{\alpha_0} \cdot \mathbf{R}_0 + \sum_{j=1}^n \left[H_j \cdot (1-x_j)^2 \cdot x_j^{n-1} - \frac{\mathbf{C}_n^{(1,1)}}{\alpha_j} \right] \cdot \mathbf{R}_j - \frac{\mathbf{C}_n^{(1,1)}}{\alpha_{n+1}} \cdot \mathbf{R}_{n+1} = 0$$

Deste modo, é possível representar os dois métodos na forma geral:

$$\mathbf{R}_i^{(n+1)}(\mathbf{c}) \cong \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{G}_{i,j} \cdot \mathbf{R}_j \equiv 0 \text{ para } i = 1, \dots, n \quad (16)$$

$$\text{onde } \mathbf{R}_j = \mathbf{R}^{(n+1)}(x_j, \mathbf{c})$$

Os elementos da matriz \mathbf{G} são:

- **Método dos Momentos**

$$\mathbf{G}_{i,j} = H_j \cdot x_j^{i-1} \text{ para } i = 1, 2, \dots, n$$

- **Método de Galerkin**

$$\mathbf{G}_{1,j} = H_j \cdot [(1-x_j)^2 - (1+2\lambda)]$$

$$\mathbf{G}_{2,j} = H_j \cdot [(1-x_j)^2 \cdot x_j + \lambda]$$

$$\mathbf{G}_{i,j} = H_j \cdot (1-x_j)^2 \cdot x_j^{i-1} \text{ para } i = 3, 4, \dots, n-1$$

$$\mathbf{G}_{n,j} = H_j \cdot (1-x_j)^2 \cdot x_j^{n-1} - \frac{\mathbf{C}_n^{(1,1)}}{\alpha_j}$$

O sistema linear (16) pode ser resolvido em : $\mathbf{R}_1, \mathbf{R}_2, \dots, \mathbf{R}_n$, resultando em:

$$\mathbf{R}_i = \mathbf{V}_{i,0} \cdot \mathbf{R}_0 + \mathbf{V}_{i,1} \cdot \mathbf{R}_{n+1} \text{ para } i=1, 2, \dots, n \quad (17)$$

$$\text{onde: } \mathbf{V} = \mathbf{Q}^{-1} \cdot \mathbf{P}$$

$$\text{sendo: } \mathbf{Q}_{i,j} = \mathbf{G}_{i,j} \text{ para } i, j=1, \dots, n \text{ e } \mathbf{P} = - \begin{bmatrix} \mathbf{G}_{1,0} & \mathbf{G}_{1,n+1} \\ \mathbf{G}_{2,0} & \mathbf{G}_{2,n+1} \\ \vdots & \vdots \\ \mathbf{G}_{n,0} & \mathbf{G}_{n,n+1} \end{bmatrix}$$

Resultando no sistema algébrico não linear de $n+2$ equações e $n+2$ incógnitas [$y_0, y_1, y_2, \dots, y_n, y_{n+1}$] :

$$\left\{ \begin{array}{l} \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j}^* \cdot y_j = f[x_i, y_i] - \mathbf{V}_{i,0} \cdot f[x_0, y_0] - \mathbf{V}_{i,1} \cdot f[x_{n+1}, y_{n+1}] \text{ para } i = 1, 2, \dots, n \\ -\lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{0,j} \cdot y_j + y_0 = 1 \\ \lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{n+1,j} \cdot y_j = 0 \end{array} \right. \quad (18)$$

$$\text{Onde: } \mathbf{C}_{i,j}^* = \mathbf{C}_{i,j} - \mathbf{V}_{i,0} \cdot \mathbf{C}_{i,0} - \mathbf{V}_{i,1} \cdot \mathbf{C}_{i,n+1}$$

que pode ser resolvido pelo método de Newton-Raphson.

2. Equações Diferenciais Parciais Parabólicas – o Método das Linhas

Estrutura Geral do Problema:

$$\frac{\partial y(x, t)}{\partial t} + \frac{\partial y(x, t)}{\partial x} = \lambda \cdot \frac{\partial^2 y(x, t)}{\partial x^2} - f[x, y(x, t)] \quad (1)$$

no domínio : $0 < x < 1$ e $t > 0$.

Sujeita às condições :

$$\text{Condições de contorno: } \left\{ \begin{array}{l} \text{CC1: } -\lambda \cdot \frac{\partial y(x, t)}{\partial x} \Big|_{x=0} + y(x, t) \Big|_{x=0} = y_f(t) \\ \text{CC2: } \lambda \cdot \frac{\partial y(x, t)}{\partial x} \Big|_{x=1} = 0 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} (2-a) \\ (2-b) \end{array}$$

para $t > 0$

$$\text{Condição Inicial: } y(x, t)|_{t=0} = y_{\text{inic}}(x) \text{ para } 0 \leq x < 1 \quad (2-c)$$

A aplicação do método da aproximação polinomial é no caso transiente análoga à do caso estacionário, isto é: aplica-se a aproximação polinomial à variável $y(x, t)$ na variável x e a equação diferencial parcial original se transforma em um sistema de n equações diferenciais ordinárias em t acoplado a duas equações algébricas relativas às condições de contorno 1 e 2. Então a aproximação polinomial de grau $n+1$ em x de $y(x, t)$ será:

$$y(x, t) \cong y^{(n+1)}(x, t) = \sum_{j=0}^{n+1} \ell_j(x) \cdot y_j(t) \quad (3)$$

Assim, identifica-se a expressão do resíduo por:

$$\mathbf{R}^{(n+1)}(x, y) = \frac{\partial y^{(n+1)}(x, y)}{\partial t} + \frac{\partial y^{(n+1)}(x, y)}{\partial x} - \lambda \cdot \frac{\partial^2 y^{(n+1)}(x, y)}{\partial x^2} + f[x, y^{(n+1)}(x, y)] \quad (4)$$

e de (3), tem-se: $\mathbf{R}_i = \mathbf{R}^{(n+1)}(x_i, y) = \frac{dy_i(t)}{dt} + \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j} \cdot y_j(t) + f[x_i, y_i(t)]$

onde: $\mathbf{C}_{i,j} = \mathbf{A}_{i,j} - \lambda \cdot \mathbf{B}_{i,j}$.

A aplicação do método do resíduo ponderado aplicado à aproximação polinomial (3), dá origem ao sistema de equações algébrico diferenciais:

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dy_i(t)}{dt} - \mathbf{V}_{i,0} \cdot \frac{dy_0(t)}{dt} - \mathbf{V}_{i,1} \cdot \frac{dy_{n+1}(t)}{dt} + \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{C}_{i,j}^* \cdot y_j(t) = \\ = f[x_i, y_i(t)] - \mathbf{V}_{i,0} \cdot f[x_0, y_0(t)] - \mathbf{V}_{i,1} \cdot f[x_{n+1}, y_{n+1}(t)] \text{ para } i = 1, 2, \dots, n \\ -\lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{0,j} \cdot y_j(t) + y_0(t) = 1 \\ \lambda \cdot \sum_{j=0}^{n+1} \mathbf{A}_{n+1,j} \cdot y_j(t) = 0 \end{array} \right. \quad (5)$$

sujeito às condições iniciais: $y_i(0) = y_{\text{inic}}(x_i)$ para $i = 0, 1, \dots, n, n+1$

Onde: $\mathbf{C}_{i,j}^* = \mathbf{C}_{i,j} - \mathbf{V}_{i,0} \cdot \mathbf{C}_{i,0} - \mathbf{V}_{i,1} \cdot \mathbf{C}_{i,n+1}$ e as demais matrizes envolvidas expressas e/ou calculadas de formas análogas às apresentadas no caso estacionário.

EXERCÍCIO DE TREINAMENTO

Resolver o problema (simulação da partida de um reator com dispersão axial e isotérmico):

$$\frac{\partial y(x,t)}{\partial t} + \frac{\partial y(x,t)}{\partial x} = \lambda \cdot \frac{\partial^2 y(x,t)}{\partial x^2} - f[x, y(x,t)] \quad (1)$$

no domínio : $0 < x < 1$ e $t > 0$.

Sujeita às condições :

$$\text{Condições de contorno: } \begin{cases} \text{CC1: } -\lambda \cdot \frac{\partial y(x,t)}{\partial x} \Big|_{x=0} + y(x,t) \Big|_{x=0} = 1 \\ \text{CC2: } \lambda \cdot \frac{\partial y(x,t)}{\partial x} \Big|_{x=1} = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} \text{(2-a)} \\ \text{para } t > 0 \\ \text{(2-b)} \end{matrix}$$

$$\text{Condição Inicial: } y(x,t) \Big|_{t=0} = 0 \quad \text{para } 0 \leq x < 1$$

(2-c)

Resolva seu problema por aproximação polinomial **global**, para diferentes valores do parâmetro λ (analise também os casos extremos: $\lambda=0$ e $\lambda \rightarrow \infty$).

Considere as duas formas de $f(x,y)$:

$$f[x, y(x,t)] = \begin{cases} Da \cdot y(x,t) & \text{(caso linear!)} \\ Da \cdot [y(x,t)]^m & \text{(reação irreversível de ordem } m > 0) \end{cases}$$

e diferentes valores de Da (número de Damköhler: parâmetro positivo!) e m (ordem da reação).

Verifique em que casos as oscilações nos perfis de concentração, advindos da aproximação polinomial, são significativas.