

HEMODAXIS1D - Um Programa de Hemodinâmica para calcular o Campo de Velocidades numa Artéria Axissimétrica

Hádrian G. da R. Santos¹

DMEC/UFS, São Cristóvão, SE

Álvaro H. C. Lisboa²

DMA/UFS, São Cristóvão, SE

Maria S. F. Nunes³

DME/UFS, Aracaju, SE

Juliana L. dos Santos⁴

DME/UFS, Aracaju, SE

David S. P. Júnior⁵

DMA/UFS, São Cristóvão, SE

Neste trabalho, um modelo analítico para o campo de velocidades, deduzido das Equações Diferenciais de Navier-Stokes em coordenadas cilíndricas, é aplicado para construir a discretização por diferenças finitas de uma artéria finita, rígida e axissimétrica com a qual é determinado o campo $\vec{v} = \vec{v}(r, z, t) = v_r(r, z, t)\vec{i}_r + v_z(r, z, t)\vec{i}_z$, em que r é a variável radial, z é a variável coaxial com o eixo central da artéria e t é a variável temporal conforme as equações em [3]:

$$\rho \left(\frac{\partial v_r}{\partial t} + v_r \frac{\partial v_r}{\partial r} + v_z \frac{\partial v_r}{\partial z} \right) = -\frac{\partial p}{\partial r} + \mu \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial v_r}{\partial r} \right) - \frac{v_r}{r^2} + \frac{\partial^2 v_r}{\partial z^2} \right] + \rho g_r \quad (1)$$

$$\rho \left(\frac{\partial v_z}{\partial t} + v_r \frac{\partial v_z}{\partial r} + v_z \frac{\partial v_z}{\partial z} \right) = -\frac{\partial p}{\partial z} + \mu \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial v_z}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 v_z}{\partial z^2} \right] + \rho g_z, \quad (2)$$

em que ρ e μ são a densidade e a viscosidade sanguíneas, $\nabla p = \left(\frac{\partial p}{\partial r}, \frac{\partial p}{\partial z} \right)$ é o gradiente de pressão aplicado e $\vec{g} = (g_r, g_z)$ é o campo gravitacional. Neste modelo discreto-computacional, o campo de velocidades na artéria é calculado utilizando valores fisiológicos reais para a viscosidade e densidade sanguíneas e para os parâmetros geométricos da artéria, tais como R_a (raio da artéria) e ℓ_a (comprimento da artéria).

Neste modelo matemático, por hipótese, são assumidos: a) a axissimetria da artéria rígida, cilíndrica com $R_a \ll \ell_a$; b) independência angular do campo de velocidades \vec{v} ; c) a predominância do momento linear na direção z com $v_r \ll v_z$.

Simbolicamente, o modelo hemodinâmico é governado pelo problema de valor de contorno e

¹hadrianrocha@hotmail.com

²alvaro3@academico.ufs.br

³msabrinafn@gmail.com

⁴julianalimamed@outlook.com

⁵davidx@academico.ufs.br

inicial [2]:

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = \vec{F}(\vec{v}(r, z, t)), \forall t > 0, \forall (r, z) \in \Omega_a, \\ \vec{v}(r, z, 0) = \vec{V}_0(r, z), \forall (r, z) \in \bar{\Omega}_a, \\ \vec{v}(r, z, t)|_{\partial\Omega_a} = \vec{q}_0(r, z, t), \forall t \geq 0, \forall (r, z) \in \partial\Omega_a, \end{array} \right. \quad (3)$$

em que \vec{V}_0 é a condição inicial prescrita e \vec{q}_0 é a condição de contorno prescrita, $\bar{\Omega}_a = [0, R_a] \times [0, \ell_a]$ e $\partial\Omega_a$ é o contorno lateral da artéria.

Para a simulação do fluxo sanguíneo na artéria são aplicadas as condições de contorno e iniciais [2]:

$$\left\{ \begin{array}{l} v_r = 0, v_z = V_0 \left(1 - \frac{r^2}{R_a^2}\right), z = 0, 0 \leq r \leq R_a, \forall t \geq 0, V_0 = 0.66 \text{ m/s} \\ v_r = 0, \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0, 0 \leq r \leq R_a, z = \ell_a, \forall t \geq 0, R_a = 1.2 \text{ cm}, \ell_a = 20 \text{ cm}, \\ v_r = 0, v_z = 0, r = R_a, 0 \leq z \leq \ell_a, \forall t \geq 0, \\ v_r = 0, v_z = 0, 0 < r < R_a, 0 < z < \ell_a, t = 0. \end{array} \right. \quad (4)$$

É importante notar que a implementação computacional das equações de diferenças finitas associadas ao problema de valor de contorno e inicial, posto e governado pelo modelo analítico, segue-se da variação incremental temporal e espacial sobre o campo de velocidades discretas $\vec{v}_{i,j}^n = \vec{v}(r_i, z_j, t_n)$ num ponto genérico (r_i, z_j, t_n) :

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{v}_{i,j}^{n+1} = \vec{v}_{i,j}^n + \vec{F}(\vec{v}_{i,j}^n) \cdot \Delta t; \\ n = 0, 1, 2, 3, \dots, n_t; i = 0, 1, 2, 3, \dots, n_r; j = 0, 1, 2, 3, \dots, n_z, \end{array} \right. \quad (5)$$

em que Δt é o incremento temporal, n_t é o número de divisões temporais, n_r é o número de divisões radiais e n_z é o número de divisões coaxiais.

Uma simulação típica do fluxo sanguíneo com dados fisiológicos, humanos, reais será apresentada e a descrição do programa será discutida, evidenciando sua simplicidade.

O modelo discreto implementado é versátil, sendo possível estendê-lo para o fluxo sanguíneo numa artéria com estenose ou aneurisma [1].

Agradecimentos

Os ligantes da XMAM - Liga Acadêmica de Matemática Aplicada à Medicina/DMA/UFS agradecem ao Professor Titular David Soares pela orientação.

Referências

- [1] D. S. Pinto Jr. **Noções da Teoria Matemática do Método de Elementos Finitos na Engenharia Estrutural**. 1a. ed. Sergipe: Criação Editora, 2022. ISBN: 9788584132621.
- [2] D. S. Pinto Jr. **Soluções em Série e Soluções Integrais de Equações Diferenciais Parciais Clássicas**. Editora Criação, 2014.
- [3] D. S. Pinto Jr., H. G. Da Rocha Santos e P. L. M. Soares Souza. "Solução analítica do fluxo sanguíneo de Womersley 1D". Em: **Proceeding Series of the Brazilian Society of Computational and Applied Mathematics**. 2021, pp. 010297-1-2.