

Modelos dinámicos basados en balance de masa

1

Vamos a considerar sistemas del tipo tanque agitado. Para un componente de concentración C

$$\frac{d(VC)}{dt} = F_{in}C_{in} - F_{out}C \pm Vr$$

$$V \frac{dC}{dt} + C \frac{dV}{dt} = F_{in}C_{in} - F_{out}C \pm Vr$$

$$V \frac{dC}{dt} + C(F_{in} - F_{out}) = F_{in}C_{in} - F_{out}C \pm Vr$$

$$\frac{dC}{dt} = \frac{F_{in}}{V}C_{in} - \frac{F_{out}}{V}C \pm r$$

$$\frac{dC}{dt} = DC_{in} - DC \pm r$$

2

Un modelo biológico simple: $S \rightarrow X$

Supongamos la velocidad de formación de nuevas células es proporcional a la cantidad de células;

$$r_X = \mu X$$

Sea Y la relación entre la velocidad de formación de células y la velocidad de consumo de sustrato y asumamos que se mantiene constante. Supongamos además que no hay células en la corriente de entrada.

$$\frac{dX}{dt} = -DX + \mu X$$

$$\frac{dS}{dt} = DS_{in} - DS - \frac{1}{Y} \mu X$$

3

Tenemos muchas propuestas de leyes cinéticas. Supongamos se cumple la cinética de Monod:

$$\mu = \mu_m \frac{S}{K_s + S}$$

$$\frac{dX}{dt} = -DX + \mu X$$

$$\frac{dS}{dt} = DS_{in} - DS - \frac{1}{Y} \mu X$$

$$D = 0.3 \text{ h}^{-1}$$

$$S_{in} = 4.0 \text{ g/L}$$

Soluciones de estado estacionario:

Solución "trivial"

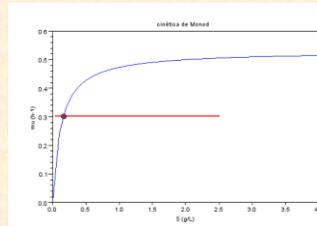
$$X_s = 0 \text{ g/L}$$

$$S_s = 4.0 \text{ g/L}$$

Otra solución

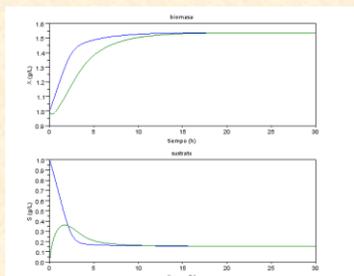
$$X_s = 1.5374 \text{ g/L}$$

$$S_s = 0.1565 \text{ g/L}$$

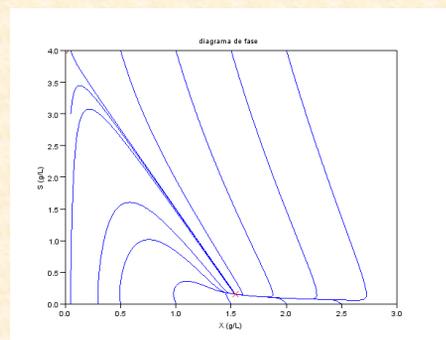


4

Trayectorias



5



6

Retomando el estudio de las soluciones de estado estacionario

$$0 = -D_1 X_1 + \mu_1 X_1$$

$$0 = D_1 S_{m,1} - D_1 S_1 - \frac{1}{Y} \mu_1 X_1$$

Solución trivial ("washout"): $X_s = 0 \text{ g/L}$, $S_s = 4.0 \text{ g/L}$

La solución no trivial: de la primera ecuación $(\mu_1 - D_1) X_1 = 0 \Rightarrow \mu_1 = D_1$

Sustituyendo en la segunda $X_1 = Y(S_{m,1} - S_1)$

Y de $\mu_1 = \frac{\mu_m S_1}{K_s + S_1}$ $S_1 = \frac{K_s \mu_m}{\mu_m - \mu_1}$

Observemos que debe cumplirse $D_1 < \frac{\mu_m S_{m,1}}{K_s + S_{m,1}}$

7

Estabilidad de los puntos de estado estacionario

$$\frac{dX}{dt} = -DX + \mu X$$

$$\frac{dS}{dt} = DS_m - DS - \frac{1}{Y} \mu X$$

Sistema no lineal \Rightarrow linealizamos $\Rightarrow \dot{z} = Az + Bu$
 $y = Cz$

donde $z_1 = X - X_1$
 $z_2 = S - S_1$
 $u_1 = D - D_1$
 $u_2 = S_m - S_{m,1}$

$$A = \begin{bmatrix} \mu_1 - D_1 & X_1 \mu_1' \\ -\frac{\mu_1}{Y} & -D_1 - \frac{X_1 \mu_1'}{Y} \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} -X_1 & 0 \\ S_m - S_{m,1} & D_1 \end{bmatrix}$$

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Los valores propios de A deben ser negativos

$$\det(\lambda I - A) = \lambda^2 - \text{tr}(A)\lambda + \det(A) = 0$$

$$\text{tr}(A) = (\mu_1 - D_1) - D_1 - \frac{\mu_1' X_1}{Y}$$

$$\det(A) = -(\mu_1 - D_1) \left(D_1 + \frac{\mu_1' X_1}{Y} \right) + \frac{\mu_1' \mu_1 X_1}{Y}$$

Para el wash out: $S_1 = S_{m,1}$ y $X_1 = 0$

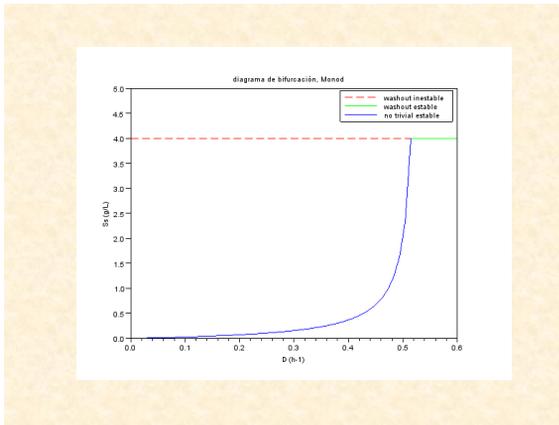
$$\mu_1 - D_1 - D_1 < 0 \Rightarrow D_1 > \mu_1 \Rightarrow D_1 > \frac{\mu_m S_{m,1}}{K_s + S_{m,1}}$$

Para la solución no trivial: $D_1 = \mu_1$

$$-D_1 - \frac{\mu_1' X_1}{Y} < 0 \Rightarrow \mu_1' > 0 \Rightarrow \text{Siempre estable}$$

$$\frac{\mu_1' \mu_1 X_1}{Y} > 0$$

8



9

Tenemos muchas propuestas de leyes cinéticas. Supongamos se cumple la cinética de inhibición:

$$\mu = \mu_m \frac{S}{K_s + S + K_i S^2}$$

$$\frac{dX}{dt} = -DX + \mu X$$

$$\frac{dS}{dt} = DS_m - DS - \frac{1}{Y} \mu X$$

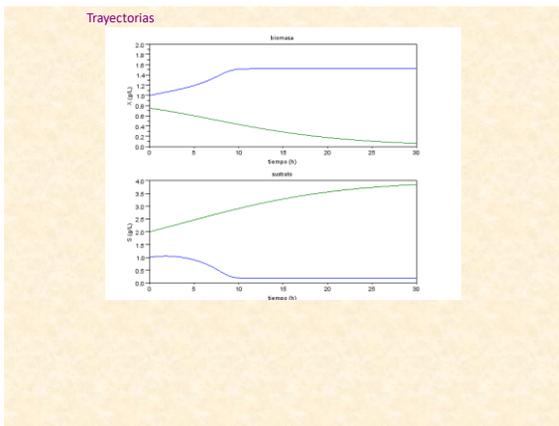
$D = 0.3 \text{ h}^{-1}$
 $S_{in} = 4.0 \text{ g/L}$
 Soluciones de estado estacionario:

Solución "trivial"
 $X_s = 0 \text{ g/L}$
 $S_s = 4.0 \text{ g/L}$

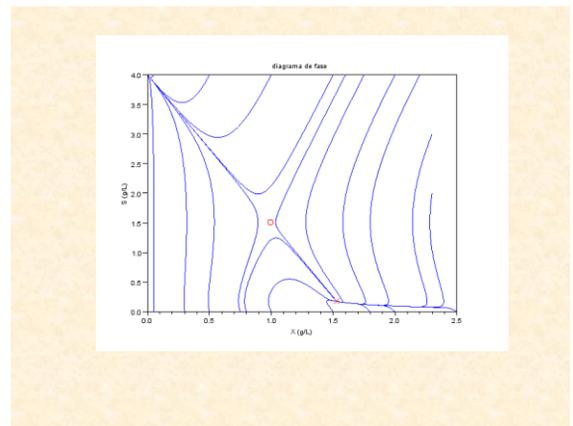
Otras 2 soluciones
 $X_s = 0.9951 \text{ g/L}$ $X_s = 1.5302 \text{ g/L}$
 $S_s = 1.5123 \text{ g/L}$ $S_s = 0.1745 \text{ g/L}$

cinética de inhibición

10



11



12

Balances en un CSTR:

$$\frac{dX_1}{dt} = \mu_1 X_1 - DX_1$$

$$\frac{dX_2}{dt} = \mu_2 X_2 - DX_2$$

$$\frac{dX_3}{dt} = \mu_3 X_3 - DX_3$$

$$\frac{dX_4}{dt} = \mu_4 X_4 - DX_4$$

$$\frac{dS_1}{dt} = -\frac{1}{Y_{11}} \mu_1 X_1 + DS_{1,in} - DS_1$$

$$\frac{dS_2}{dt} = Y_{21} \mu_1 X_1 - \frac{1}{Y_{22}} \mu_2 X_2 - DS_2$$

$$\frac{dS_3}{dt} = Y_{31} \mu_1 X_1 + Y_{32} \mu_2 X_2 - \frac{1}{Y_{33}} \mu_3 X_3 - DS_3$$

$$\frac{dS_4}{dt} = Y_{41} \mu_1 X_1 + Y_{42} \mu_2 X_2 - \frac{1}{Y_{44}} \mu_4 X_4 - DS_4 - Q_1$$

$$\frac{dS_5}{dt} = Y_{51} \mu_1 X_1 + Y_{52} \mu_2 X_2 + Y_{53} \mu_3 X_3 - \frac{1}{Y_{54}} \mu_4 X_4 - DS_5 - Q_2$$

$$\frac{dP_1}{dt} = Y_{01} \mu_1 X_1 + Y_{04} \mu_4 X_4 - DP_1 - Q_3$$