

Ondas e Marés

Equações Básicas do Movimento

Olga T. Sato, Ph.D.

Instituto Oceanográfico da Universidade de São Paulo

São Paulo, 2022

Roteiro

1 Equações básicas do movimento

2 A Equação da Onda

Equações que governam o movimento

- $\frac{D\rho}{Dt} + \rho \vec{\nabla} \cdot \vec{u} = 0$ (Conservação de massa)
- $\rho \frac{D\vec{u}}{Dt} + \rho \mathbf{2} \vec{\Omega} \times \vec{u} = \rho[\vec{g} - \vec{\Omega} \times (\vec{\Omega} \times \vec{r})] - \vec{\nabla} p + \vec{F}$ (Momento)
- $\rho = \rho(p, T, S)$ (Estado)
- $\frac{D}{Dt}(\rho c_v T) = \vec{\nabla} \cdot (k_T \vec{\nabla} T) + Q_T$ (Conservação de Energia Interna)
- $\frac{DS}{Dt} = \vec{\nabla} \cdot (K_S \vec{\nabla} S) + Q_S$ (Conservação de Sal)

As incógnitas do problema são:

$u \quad v \quad w \quad p \quad \rho \quad T \quad S$

Equação da continuidade de massa

Apresentada na forma de derivada material.

$$\frac{D\rho}{Dt} + \rho \nabla \cdot \vec{u} = 0, \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \vec{u}) = 0$$

onde

$$\frac{D}{Dt} = \frac{\partial}{\partial t} + \vec{u} \cdot \vec{\nabla}$$

Para um fluido incompressível:

$$\frac{D\rho}{Dt} = 0.$$

Isso faz com que a equação da continuidade se reduza à:

$$\nabla \cdot \vec{u} = 0.$$

Equação do Momento

$$\rho \frac{D\vec{u}}{Dt} + \rho \mathbf{2} \vec{\Omega} \times \vec{u} = \rho [\vec{g} - \vec{\Omega} \times (\vec{\Omega} \times \vec{r})] - \vec{\nabla} p + \vec{F},$$

onde:

- $\vec{g} = -g\hat{z}$ é a aceleração da gravidade ($g = 9,81 m \cdot s^{-2}$) e \hat{z} é o versor na direção vertical;
- \vec{F} representa a soma de todas as outras forças por unidade de volume que agem sobre o fluido, incluindo as forças de maré, bem como as moleculares e as forças de fricção.

Outras Leis de Conservação

■ Energia Interna: $\frac{D}{Dt}(\rho c_v \theta) = \vec{\nabla} \cdot (k_T \vec{\nabla} \theta) + Q_T,$

onde c_v representa o calor específico a volume constante, k_T é a condutividade térmica e Q_T representa todas as fontes e sorvedouros de calor do sistema.

■ Conservação de sal: $\frac{DS}{Dt} = \vec{\nabla} \cdot (K_S \vec{\nabla} S) + Q_S,$

onde K_S denota o coeficiente de difusão molecular do sal e Q_S inclui todas as fontes e sorvedouros de sal como por exemplo o derretimento e formação de gelo, precipitação e evaporação.

Condições de Contorno

Somente com as equações gerais que governam o movimento não podemos ainda resolver problemas específicos, e.g. ondas que se propagam numa superfície. Precisamos conhecer algo mais: condições iniciais ou de contorno.

- Condições iniciais: relacionam-se com o valor que alguma propriedade tem num determinado tempo, no caso, no início. Por exemplo, qual era a velocidade do vento numa determinada localidade quando você começou a sua série temporal.
- Condições de contorno: relacionam-se com o valor de alguma propriedade num determinado ponto no espaço.

Condições de Contorno

- Contorno sólido: Sobre uma superfície sólida, a velocidade perpendicular à ela deve ser nula: $\vec{u} \cdot \vec{n} = 0$, onde \vec{n} é o vetor normal à superfície.
- Contorno material: superfície não sólida.

① No equilíbrio, a pressão de cada lado do contorno deve ser a mesma:

$$p_1 = p_2. \text{ Na interface ar-mar (} z = \eta \text{): } p_{\text{oceano}} = p_{\text{atmosfera}}.$$

② Em $z = \eta$, a altura da superfície varia com a velocidade vertical w :

$$\frac{D}{Dt}(z - \eta) = 0 \rightarrow z = \eta.$$

Como $Dz/Dt = w$, esta segunda condição pode ser escrita como:

$$w = \frac{D\eta}{Dt} \rightarrow z = \eta,$$

Roteiro

1 Equações básicas do movimento

2 A Equação da Onda

A Equação de Onda: suposições

- Ondas são perturbações pequenas e por isso, o efeito produzido por elas por ser **linearizado**.
- Amplitude da onda η deve ser pequena.
- Velocidade das partículas da água devido à passagem da onda é pequena.
- Cuidados! 'Pequeno' é um termo relativo. Veremos mais tarde qual deve ser a comparação.
- Vantagem: termos quadráticos nas equações podem ser desprezadas.

A Equação de Onda

$$\frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2} = c^2 \nabla^2 \eta,$$

onde η é qualquer tipo de perturbação:

- deslocamento da superfície livre de um líquido,
- variação da densidade num meio compressível, ou a
- vibração de uma corda ou membrana.

e c é uma constante.

Matematicamente, essa é uma equação diferencial parcial linear hiperbólica.



Solução da Equação de Onda

Ondas que se propagam somente na direção x podem ser descritas como:

$$\frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 \eta}{\partial x^2} = 0.$$

A solução da equação de onda é: $\eta(x, t) = f(x - ct)$. Mas $\eta(x, t) = g(x + ct)$ também resolve a equação de onda. Então, a soma das duas também é solução:

$$\eta(x, t) = f(x - ct) + g(x + ct).$$

onde f e g são funções arbitrárias. Essa é a solução de D'Alembert.

A Equação de Onda Senoidal

$$\eta = a \sin \left[\frac{2\pi}{\lambda} (x - ct) \right].$$

Podemos definir:

■ k é o número de onda, onde $k = \frac{2\pi}{\lambda}$.

■ ω é a frequência, onde $\omega = \frac{2\pi}{T}$.

■ c é a velocidade de fase, onde $c = \frac{\lambda}{T} = \frac{\omega}{k}$

$$\eta = a \sin (kx - \omega t).$$

Demonstração!

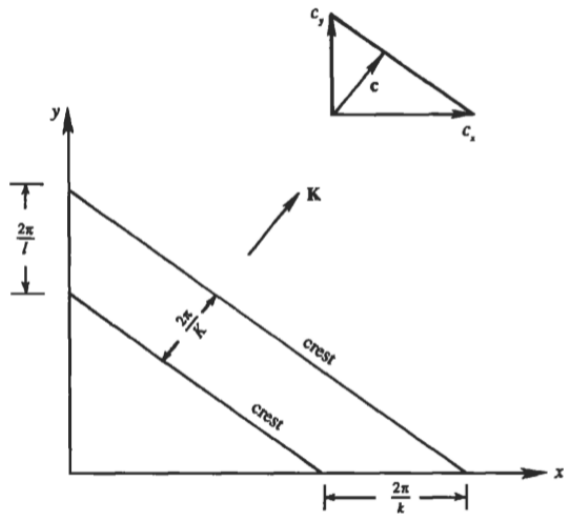
Onda em 3D

Lembrando sempre que na forma completa temos:

$$\eta = a \sin(kx + ly + mz - \omega t) = a \sin(\vec{K} \cdot \vec{x} - \omega t),$$

onde $\vec{K} = (k, l, m)$ é um vetor conhecido como o vetor número de onda cuja magnitude é dada por $K^2 = k^2 + l^2 + m^2$.

Representação gráfica de uma frente de onda



A velocidade de fase
como vetor:

$$\vec{c} = \frac{\omega}{K} \frac{\vec{K}}{K},$$

onde \vec{K}/K representa o
vetor unitário na direção
 \vec{K} . As componentes são:

$$c_x = \frac{\omega}{k}, \quad c_y = \frac{\omega}{l}, \quad c_z = \frac{\omega}{m}.$$