**UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARANÁ**

**ENGENHARIA MECÂNICA**

**JÉSSICA MENEGUEL**

**LEONARDO SIRINO**

**LOCALIZAÇÃO DE FONTES ACÚSTICAS EM CORPOS CILINDRÍCOS DE EXTREMIDADES ELIPSOIDAIS**

**CURITIBA**

**2018**

**JÉSSICA MENEGUEL**

**LEONARDO SIRINO**

****

**LOCALIZAÇÃO DE FONTES ACÚSTICAS EM CORPOS CILINDRÍCOS DE EXTREMIDADES ELIPSOIDAIS**

Trabalho de Conclusão do Curso de Graduação em Engenharia Mecânica da Universidade Federal do Paraná, apresentado como requisito parcial à obtenção do título de Bacharel em Engenharia Mecânica.

Orientador: Prof. Dr. Luciano Kiyoshi Araki

**CURITIBA**

**2018**

**TERMO DE APROVAÇÃO**

JÉSSICA MENEGUEL

LEONARDO SIRINO

LOCALIZAÇÃO DE FONTES ACÚSTICAS EM CORPOS CILINDRÍCOS DE EXTREMIDADES ELIPSOIDAIS

Trabalho de conclusão de curso aprovado como requisito parcial para obtenção do grau de Bacharel em Engenharia Mecânica pela Universidade Federal do Paraná.

BANCA EXAMINADORA

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. Dr./Ms……..

Departamento e Instituição onde atua o/a professor(a)

Presidente da Banca

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. Dr./Ms……..

Departamento e Instituição onde atua o/a professor(a)

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. Dr./Ms……..

Departamento e Instituição onde atua o/a professor(a)

Curitiba

2018DEDICATÓRIA

(OPCIONAL). É a menção em que o autor presta homenagem ou dedica o trabalho a alguém. É colocada em folha distinta, logo após a folha de rosto, geralmente no fim da página no canto direito ou no final da página, justificado a direita e em negrito.

Exemplo 1:

***Ao meu sonho de um sistema diferente***

***Dedico***

Exemplo 2:

***Dedico este trabalho aos colegas de cooperativa que xxxxxxxxxxxxxxxxx.***

AGRADECIMENTOS

(Opcional) São menções que o autor faz a pessoas e/ou instituições das quais eventualmente recebeu apoio para o desenvolvimento do trabalho. Os agradecimentos aparecem em folha distinta após a dedicatória, pode ser escrito no final da página, sendo o texto justificado a direita e em negrito.

Exemplo 1:

A

***Prof. Marcio Luiz Fernandes da UNIOESTE***

***pelas orientações xxxxxxxxxxxxxxxx.***

***Joaquim da Silva***

***por xxxxxxxxxxxxxxxxxx.***

***Carmem Cristina***

***devido xxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxx.***

***Exemplo 2:***

***A todos que, direta ou indiretamente, contribuíram para a realização deste trabalho, xxxxxx xxxx x x xxxxxxxxxxxxxxxxx xxxxxxx xx xxxx x xxx xxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxx.***

EPÍGRAFE

(Opcional) Folha onde o autor apresenta uma citação, seguida da indicação de autoria, relacionada com a matéria tratada no corpo do trabalho.

É a inscrição de um trecho em prosa ou composição poética que de certa forma embasou a construção do trabalho.

Exemplo:

***“Pouco conhecimento faz que as criaturas se sintam orgulhosas”.***

***Leonardo da Vinci***

LISTA DE ILUSTRAÇÕES

[Figura 1 - Processo de calandramento para confecção do corpo cilíndrico 13](#_Toc528090057)

[Figura 2 - Processo de conformação para fabricação de tampo elipsoidal 14](#_Toc528090058)

[Figura 3 - Elementos de um sensor de EA 15](#_Toc528090059)

[Figura 4 - Fluxograma do sinal de EA 16](#_Toc528090060)

[Figura 5 – Tempos de um sinal de EA 17](#_Toc528090061)

[Figura 6 – Alguma imagem relacionada aos parâmetros de um hit 17](#_Toc528090062)

[Figura 7 – Alguma imagem do programa com vários hits 17](#_Toc528090063)

[Figura 8 - Localização planar pelo método da hipérbole. T1, T2 e T3 são os tempos de chegada das ondas mecânicas nos sensores correspondentes 18](#_Toc528090064)

[Figura 9 - Localização planar com dois sensores 19](#_Toc528090065)

[Figura 10 - Identificação das coordenadas x e s 23](#_Toc528090066)

[Figura 11 - Vista superior do tampo - coordenadas x0' e y0' 24](#_Toc528090067)

[Figura 12 - Secante da elipse 25](#_Toc528090068)

[Figura 13 - Vista superior do plano de seccionamento 27](#_Toc528090069)

[Figura 14 - Elipse auxiliar 28](#_Toc528090070)

[Figura 15 - Regressão Posição x Comprimento do arco 29](#_Toc528090071)

[Figura 16 - Regressão Comprimento do arco x Posição 30](#_Toc528090072)

[Figura 17 - Distâncias entre pontos no tampo para diferentes métodos de cálculo 31](#_Toc528090073)

[Figura 18 – Erro no cálculo da distância entre pontos no tampo para diferentes métodos 32](#_Toc528090074)

[Figura 19 - Erro máximo do método de seccionamento 33](#_Toc528090075)

LISTA DE TABELAS

Nenhuma entrada de índice de ilustrações foi encontrada.

LISTA DE ABREVIATURAS E SIGLAS

|  |  |
| --- | --- |
| EA | Emissão acústica |
| END | Ensaio não destrutivo |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

SUMÁRIO

[1. Introdução 11](#_Toc529137122)

[2. Revisão bibliográfica 13](#_Toc529137123)

[2.1. Vasos de pressão 13](#_Toc529137124)

[2.2. Emissão acústica 14](#_Toc529137125)

[2.2.1. A origem da técnica 14](#_Toc529137126)

[2.2.1. Equipamentos 15](#_Toc529137127)

[2.2.1. processamento do sinal de EA 17](#_Toc529137128)

[2.3. Localização 17](#_Toc529137129)

[2.4. Geodésica 20](#_Toc529137130)

[3. Métodos 22](#_Toc529137131)

[3.1. Método de seccionamento 22](#_Toc529137132)

[3.1.1. Coordenadas auxiliares 22](#_Toc529137133)

[3.1.2. Plano de seccionamento e elipse auxiliar 26](#_Toc529137134)

[3.1.3. Aproximações 29](#_Toc529137135)

[3.1.4. Verificação 30](#_Toc529137136)

[4. Referências 34](#_Toc529137137)

RESUMO

A técnica de Emissão Acústica (EA) é um ensaio não destrutivo de grande aplicabilidade na engenharia mecânica, podendo ser usada para testes pontuais em equipamentos ou para o monitoramento continuado de grandes estruturas. Uma das grandes vantagens dessa técnica é a possibilidade de monitorar grandes regiões do equipamento em operação com uso de poucos sensores, detectando defeitos na estrutura e apontando sua localização. Os defeitos, que atuam como fontes acústicas durante a solicitação da estrutura, podem ser localizados a partir dos tempos de chegada do sinal nos sensores, recaindo em um problema geométrico que dependerá da forma da estrutura analisada. Quando se analisam vasos de pressão, caldeiras e tanques é comum encontrar geometrias na forma de corpos cilíndricos com extremidades elipsoidais; as técnicas atuais tratam esse tipo de geometria de maneira aproximada, promovendo distorção na geometria para se realizar a localização, gerando certa imprecisão nos resultados, principalmente para fontes sonoras nos tampos. O presente trabalho propõe uma alternativa para a técnica de localização em corpos cilíndricos com extremidades elipsoidais de modo a minimizar distorções na geometria e fornecer consequentemente resultados mais precisos.

**Palavras-chaves**: Algoritmo genético, Emissão acústica, Localização, Vasos de pressão

# Introdução

Estruturas de corpo cilíndrico com tampo elipsoidal, como vasos de pressão e tanques, são comumente empregadas no armazenamento de fluídos na indústria mecânica. Na fabricação esses equipamentos passam por processos de laminação, conformação e soldagem, que podem gerar defeitos e induzir tensões na estrutura. Durante a operação, frequentemente são submetidos a ciclos térmicos e mecânicos, propiciando que os defeitos gerados na fabricação cresçam. A falha desses equipamentos ocorre em geral por trincas e vazamentos, e pode acarretar consequências catastróficas, pelo fato de que essas estruturas frequentemente armazenam fluídos a alta temperatura e pressão. Para garantir uma operação segura os vasos de pressão devem ser obrigatoriamente submetidos ao teste hidrostático (TH) em sua fase de fabricação; o TH pode ser repetido durante a vida útil do equipamento para a verificação de vazamentos ou outros defeitos [CITAR NR13]. A pressão do TH deve ser definida pelo profissional responsável pelo vaso, e se situa geralmente em 1,5 vezes a pressão máxima de trabalho admissível (PMTA) [CITAS MESTRADO UFSC].

Através da técnica de Emissão Acústica (EA) é possível monitorar os ensaios hidrostáticos, podendo-se identificar o crescimento de trincas na estrutura e vazamento de pequena dimensão. É possível também monitorar vasos de pressão e tanques durante operação, identificando zonas críticas em tempo real, tornando a manutenção preventiva do equipamento mais eficiente.

Algumas das maiores vantagens da EA sobre as demais técnicas de ensaios não destrutivos é sua capacidade em monitorar uma estrutura de maneira global e não intrusiva, apontando a localização de regiões na estrutura que apresentam anomalias. Portanto, custos são reduzidos pelo fato de o ensaio interferir pouco na operação do equipamento e ter curta duração, e o reparo necessário devido aos eventuais defeitos encontrados ser restringido a uma área limitada indicada nos resultados. Além disso, há economia relacionada à não necessidade de escavar tubulações enterradas e remover revestimentos quando da aplicação da técnica, entre outros fatores.

A localização de anomalias que são fontes de EA é feita partindo-se do pressuposto de que a onda se propaga em frentes de onda esféricas, atingindo os sensores com diferentes tempos de chegada. A partir do tempo que o sinal demorou para chegar em diferentes sensores e da posição de cada um desses, é possível por triangulação calcular a posição da fonte causadora do sinal.

Entretanto, devido à complexidade geométrica de elementos cilíndricos com tampos elipsoidais, como os vasos de pressão, as técnicas atuais de localização aplicadas em sistemas comerciais empregam modelagens simplificadas dessas estruturas, geralmente planificando-a. Logo, é calculada a posição da fonte a partir de um caminho aproximado percorrido pela onda, gerando resultados imprecisos principalmente na região dos tampos, que é muito deformada na planificação.

Neste trabalho a trajetória das ondas sonoras em corpos cilíndricos com tampos elipsoidais é determinada através do cálculo da distância entre dois pontos pela aplicação de um método aqui denominado de Método do Seccionamento, que será comparada à menor distância entre pontos em um elipsoide de revolução, a geodésica. A partir dessas distâncias procura-se obter resultados mais acurados que os métodos tradicionais de planificação para a localização de defeitos através da técnica de EA, com resultados semelhantes à aplicação de geodésicas, mas com velocidade de processamento que permita sua aplicação em monitoramento em tempo real.

# Revisão bibliográfica

## Vasos de pressão

Vasos de pressão são reservatórios de diferentes tipos, dimensões ou finalidades, não sujeitos à chama, projetados para resistir com segurança a pressões internas diferentes da pressão atmosférica ou da pressão externa. A NR-13 é a norma regulamentadora que “estabelece os requisitos mínimos para gestão da integridade estrutural de caldeiras a vapor, vasos de pressão e suas tubulações de interligação nos aspectos relacionados à instalação, inspeção, operação e manutenção, visando à segurança e à saúde dos trabalhadores” (CITAR NR 13) e divide os vasos em quatro diferentes classes, de acordo com o fluído armazenado:

1. Classe A:
   * Fluídos inflamáveis;
   * Combustíveis com temperatura igual ou superior a 200ºC;
   * Fluídos tóxicos com limite de tolerância igual ou inferior a 20ppm;
   * Hidrogênio;
   * Acetileno.
2. Classe B:
   * Fluídos combustíveis com temperatura inferior a 200ºC;
   * Fluídos tóxicos com limite de tolerância superior a 20ppm.
3. Classe C:
   * Vapor de água;
   * Gases asfixiantes simples;
   * Ar comprimido.
4. Classe D:
   * Outros.

E em cinco diferentes grupos de acordo com o produto , onde é a pressão máxima de operação do vaso de pressão e o seu volume em m3:

* Grupo 1: ;
* Grupo 2: e ;
* Grupo 1: e ;
* Grupo 1: e ;
* Grupo 1: .

A partir dessas duas classificações, os vasos de pressão são divididos em cinco categorias, conforme a Tabela 1.

Tabela - Categorias de Vasos de Pressão

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | Grupo de potencial de risco | | | | |
| Classe de fluído | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| A | I | I | II | III | III |
| B | I | II | III | IV | IV |
| C | I | II | III | IV | V |
| D | II | III | IV | V | V |

Fonte: NR-13

Os vasos de pressão são fabricados a partir de chapas laminadas, que são calandradas para confecção do corpo cilíndrico (Figura 1) e conformadas para confecção do tampo (Figura 2). Aços ao carbono são frequentemente empregados na fabricação dessas estruturas devido às suas características de boa conformabilidade, boa soldabilidade, baixo custo, condição de serviço, natureza e grau dos esforços aplicados, disponibilidade e segurança.

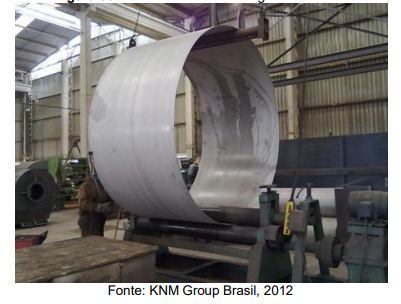


Figura 1 - Processo de calandramento para confecção do corpo cilíndrico

Fonte: KNM Group Brasil, 2012



Figura 2 - Processo de conformação para fabricação de tampo elipsoidal

Fonte: Gianturco, 2012

Os principais defeitos....

A NR-13 prescreve realização de inspeção inicial de segurança, no local de operação do vaso pressão e antes da entrada em funcionamento, inspeção periódica, em períodos definidos pela mesma norma de acordo com a categoria do vaso de pressão em questão, e inspeção após qualquer intervenção que exija mandrilamento ou soldagem, salvo casos em que há inviabilidade física de se realizar o ensaio [CITAR NR 13].

Tais inspeções contam com exame visual externo e interno da estrutura e teste de pressão hidrostático. No qual o vaso é preenchido com água e pressurizado até um dado valor de pressão, com a finalidade de avaliar a integridade, estanqueidade e a resistência estrutural dos componentes sujeitos à pressão, dentro das condições estabelecidas para a sua realização [CITAR NR 13].

A N-2688 - Teste de Pressão em Serviço de Vasos de Pressão e Caldeiras da Petrobrás define três grupos de risco para vasos de pressão, de acordo com a pressão de teste e volume da estrutura verificada, como mostrado na Figura 3, e estabelece os raios de isolamento para os equipamentos durante o ensaio hidrostático igual a quatro metros, para o grupo de risco 1, um metro para o grupo de risco 2, e a prescindibilidade de isolamento para vasos do grupo de risco 3.

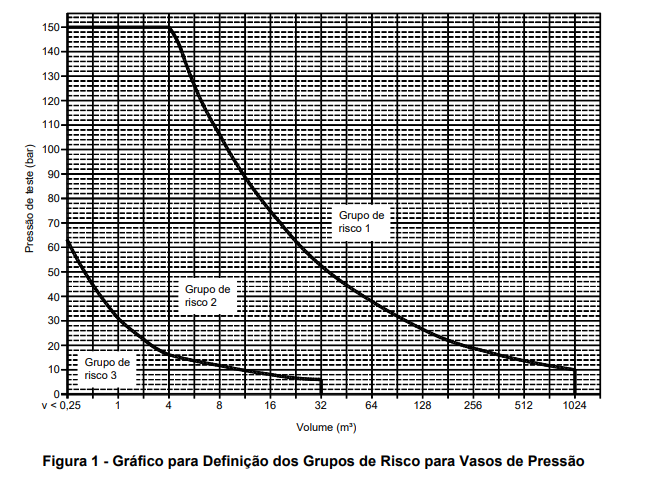


Figura 3 - Gráfico para definição dos grupos de risco para vasos de pressão

Segundo a N-2688, a pressão de teste é definida pelo profissional habilitado responsável pelo vaso de pressão e deve considerar os seguintes aspectos:

1. Código e norma de projeto de fabricação;
2. Código de inspeção em serviço aplicável;
3. Relação entre as condições de projeto e condições de operação;
4. Potencial de risco e localização do vaso na unidade industrial;
5. Histórico de resultado das inspeções de segurança internas e externas anteriores;
6. Histórico de resultado de testes de pressão anteriores;
7. Existência de descontinuidades no equipamento;
8. Avaliação da PMTA na condição atual do equipamento.

Geralmente, a pressão de teste situa entre 1,5 vezes a PMTA do vaso [CITAR MESTRADO UFSC] e deve ser aplicada na estrutura de acordo com o grau de risco, como apresentados nas figuras 4, 5 e 6.

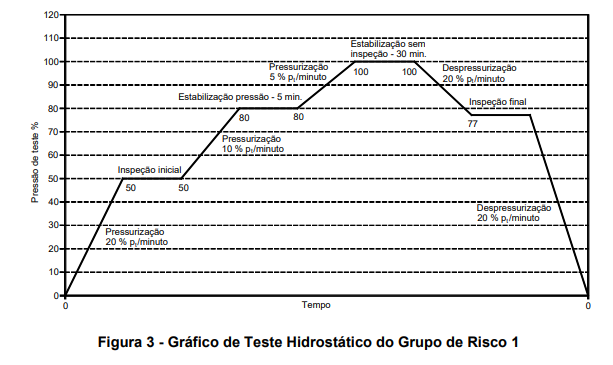


Figura 4 - Gráfico de teste hidrostático do grupo de risco 1

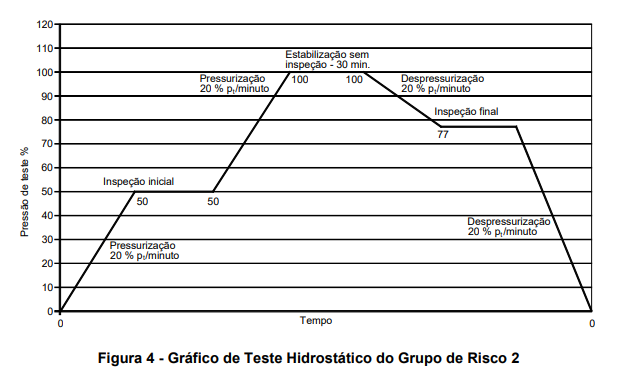


Figura 5 - Gráfico de teste hidrostático do grupo de risco 2

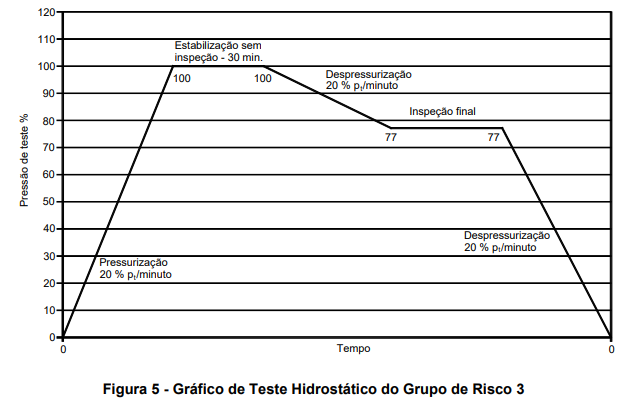


Figura 6 - Gráfico de teste hidrostático do grupo de risco 3

Após o ensaio hidrostático, deve ser realizada uma inspeção visual observando deformações, vazamentos e recalques, e é recomendada inspeção visual interna para avaliação da integridade do revestimento em equipamentos cladeados ou revestidos com tiras soldadas (“strip lining”) [Citar NR 2688].

EA NO ENSAIO HIDROSTÁTICO

## Emissão acústica

Emissão Acústica (EA) é uma técnica de ensaio não destrutivo (END) fundamentada no princípio básico de que processos de degradação dos materiais geram ondas mecânicas transientes, passíveis de detecção por sensores piezelétricos. A principal fonte de sinais quando se trata de emissão acústica é a deformação plástica, que ocorre de maneira generalizada quando há sobrecarga na estrutura, ou localizada, na ponta de uma trinca em processo de propagação, por exemplo. Também existem as chamadas pseudofontes, tais como: vazamento, cavitação, descargas parciais, fricção, entre outros; todos esses eventos geram ondas mecânicas no material que também podem ser detectadas e localizadas.

### A origem da técnica

O primeiro registro do uso da técnica de EA data do século VIII pelo alquimista árabe Jabiribn Hayyan, que reportou que o estanho emite um “som áspero” quando trabalhado enquanto o ferro “soa muito” durante o forjamento. Esse foi o princípio do uso da técnica de EA, quando se analisavam apenas as fontes audíveis. Esse tipo de relato continuou com Robert Anderson testando corpos de prova de alumínio além de seu ponto de escoamento. Erich Scheil também relatou ruído audível durante a formação de martensita no aço [LIVRO DE EA].

O começo da era moderna da técnica de EA teve início com um dos trabalhos mais importante até hoje, o trabalho de PhD de Joseph Kaiser, intitulado Investigação da ocorrência de ruído durante o ensaio de tração (*Untersuchung über das Auftreten von Geräuschen beim Zugversuch*), que registrou o primeiro relato do que hoje é conhecido como efeito Kaiser. Jopseh Kaiser observou que amostras que já haviam sido submetidas a uma determinada força, quando solicitadas mecanicamente novamente, só voltavam a emitir ruído após a máxima força aplicada no teste anterior ser ultrapassada. Nos testes de Kaiser já foram usados sensores piezelétricos para a detecção de ruído, mesmo que de forma rudimentar se comparada à tecnologia atual.

### Equipamentos

O uso moderno de EA não se limita às fontes audíveis, sensores piezelétricos são usados para captar ondas mecânicas no material, isso torna possível a detecção de ondas com frequências muito mais elevadas e amplitude menores que o ouvido humano seria capaz de detectar. O sensor de EA é geralmente constituído de um cristal piezelétrico no interior de um invólucro de proteção, onde pode estar também o amplificador integrado, denominado pré-amplificador. Na Figura 3 são apresentados os componentes de um sensor de EA.

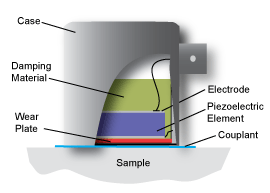


Figura 7 - Elementos de um sensor de EA

Fonte: https://www.nde-ed.org/EducationResources/CommunityCollege/Other%20Methods/AE/AE\_Equipment.php

Entre o sensor e a estruturada analisada há um meio acoplante, geralmente líquido e bastante viscoso; isso garante maior integridade na transmissão do sinal ao sensor.

O sinal de EA, ao passar para sensor, faz com que o cristal piezelétrico se deforme, então este produz uma diferença de potencial proporcional a esta deformação. Esse sinal elétrico é então amplificado e transmitido através de cabos, geralmente coaxiais.

Existem equipamentos comerciais especializados na aquisição e processamento de sinais de EA, mas todos seguem a mesma estrutura básica, conforme apresentado na Figura 4.

FIGURA DO FLUXOGRAMA DE SINAL – LIVRO UEGA



Figura 8 - Fluxograma do sinal de EA

O sinal, já amplificado pelo pré-amplificador chega ao equipamento e passa por um condicionamento, que consiste em filtros de frequência; então é amplificado novamente e enviado ao conversor analógico-digital (*Analog Digital Converter* – ADC). Este sinal, agora digitalizado, deve ser processado para que se retirem as informações pertinentes; esse processamento pode ser feito por um processador convencional, um circuito dedicado ou, mais frequentemente, um chip FPGA (*Field Programmable Gate Array*).

O processamento de sinais de EA é uma tarefa de grande custo computacional, já que as frequências de amostragem geralmente são elevadas (acima de 1 MHz) para que possa se registrar de maneira fidedignas sinais de EA com frequências bastante elevadas. Usar um processador convencional para esta tarefa pode limitar o número de canais de um sistema a um valor impraticável. Por esse motivo se torna interessante o uso de FPGA’s. Os FPGA’s são circuitos integrados programáveis que permitem que as operações realizadas no sinal de EA sejam diretamente implementadas em hardware, fazendo com que tenha desempenho semelhante à de circuitos dedicados, mas ainda com a flexibilidade próxima a de um processador. Outra vantagem do uso de FPGA’s é o de tornar o processamento distribuído, uma vez que podem ser adicionados mais chips conforme se aumente o número de canais, sendo esta uma prática comum entre as fornecedoras de equipamentos, sendo que cada placa de expansão de canais possui seu próprio FPGA.

### processamento do sinal de EA

Devido às altas taxas de amostragem utilizadas, é inviável a análise e registro contínuo do sinal de um sensor de EA. Por esse motivo usam-se as informações dos *hits.* Os *hits* são trechos do sinal de algum sensor que em algum momento ultrapassaram um valor pré-determinado, denominado limiar de detecção. A duração desses *hits* é definida com base em alguns parâmetros, que também são escolhidos previamente. A Figura 5 apresenta como esses parâmetros são observados em um sinal.



Figura 9 – Tempos de um sinal de EA

Definido um *hit*, deve se calcular algumas métricas para se caracterizar este trecho de sinal. Existe uma grande variedade de parâmetros que podem ser extraídos de um *hit,* mas os principais estão relacionados à sua intensidade, frequência, duração e energia.



Figura 10 – Alguma imagem relacionada aos parâmetros de um hit

A análise de um ensaio de EA se dá por meio destas métricas, suas correlações e sua evolução no decorrer do tempo. Portanto é muito comum o uso de gráficos durante a execução de algum ensaio para o acompanhamento em tempo real, a Figura 7 apresenta um exemplo de tela usada para o monitoramento de um ensaio.



Figura 11 – Alguma imagem do programa com vários hits

## Localização

Nos softwares comerciais de Emissão Acústica, a localização de defeitos em componentes de geometria cilíndrica com tampos elipsoidais é determinada pela adaptação dos algoritmos de localização planar. A localização planar nesses sistemas de EA emprega o método da diferença no tempo de chegada, ou do inglês (Time Difference of Arrival - TDOA) que localiza a fonte por cálculo geométrico em função das diferenças entre os tempos de chegada dos sinais detectados pelos diferentes sensores arranjados na estrutura. Uma interpretação geométrica do cálculo da localização planar são as hipérboles, que são definidas como curvas na quais é constante a diferença das distâncias de cada um dos seus pontos a dois pontos fixos ou focos. Logo, para fontes localizadas sobre uma hipérbole cujos focos são dois sensores i e j o valor da diferença entre os tempos de chegada detectados em tais sensores, ti e tj, é constante. Quando é inserido mais um sensor no arranjo é possível traçar mais duas hipérboles. A intersecção das três hipérboles assim geradas ocorre sobre a fonte de emissão acústica, como é mostrado na Figura 12.



Figura 12 - Localização planar pelo método da hipérbole. T1, T2 e T3 são os tempos de chegada das ondas mecânicas nos sensores correspondentes

Tal correlação geométrica é demonstrada matematicamente na sequência.



Figura 13 - Localização planar com dois sensores

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.1) |
|  |  | (2.2) |
|  |  | (2.3) |
|  |  | (2.4) |

Onde:

Distância entre sensores

Distância do sensor 1 à fonte

Distância do sensor 2 à fonte

Distância do plano de sensores à fonte

Ângulo

A resolução simultânea das equações, ou seja, a intersecção entre duas hipérboles resulta na posição da fonte de EA.

A localização planar de uma fonte de EA requer a utilização de no mínimo três sensores. Caso mais de três sensores forem usados se obtém um sistema sobredeterminado de equações, e métodos estatísticos, como o método dos mínimos quadrados podem ser empregados.

Para tanto é estabelecida uma função erro, calculada pela diferença entre os tempos de chegada medidos e os tempos de chegada calculados, pressupondo-se que o evento aconteceu em determinada posição (x,y).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (2.1) |
|  |  | (2.2) |
|  |  | (2.3) |
|  |  | (2.4) |

A localização da fonte é então calculada a partir da minimização da função erro, com um palpite inicial que pode ser a média geométrica da posição dos três sensores que apresentaram menor tempo de chegada. Entretanto, para calcular a distância relativa entre cada sensor emprega-se a planificação do corpo, gerando resultados insatisfatórios, principalmente para os tampos, que são as áreas mais deformadas. Para isso aplica-se nesse trabalho o conceito de geodésicas.

## Geodésica

Geodésica é a curva de menor comprimento que une dois pontos. No espaço euclidiano essa curva é um segmento de reta, mas na geometria riemanniana tal curva pode não ser uma reta.

As geodésicas são muito aplicadas em elipsoides de revolução, já que tal geometria representa adequadamente o formato da terra. Essa geometria representa adequadamente também os tampos esféricos e elipsoidais de elementos de corpo cilíndrico, abordados nesse trabalho.

Para o cálculo de distâncias nesses elementos foi usada a biblioteca para Python "*Geographiclib*". Pacotes dessa, o "*Geodesic*" e "*GeodesicLine*" são baseados na expansão de Taylor das integrais geodésicas válidas quando o achatamento f é pequeno. Já os pacotes *GeodesicExact* e *GeodesicLineExact* apresentam o cálculo exato dessas integrais. Para achatamentos pequenos o cálculo aproximado é 2-3 vezes mais rápido e 2-3 vezes mais acurado, já que é mais fácil de controlar erros round-off com solução em séries. Para aplicações em que o achatamento absoluto é maior que 0.02 deve-se usar as classes exatas.

# Métodos

Descrever método de localização no software comercial, como entrar com as coordenadas e tudo mais

## Método de seccionamento

O uso da biblioteca *Geographiclib* se mostrou inviável devido ao tempo de execução das rotinas, isso impossibilitaria o uso desta biblioteca para o cálculo de distâncias em tempo real.

Em vista disso, nesse trabalho será proposta uma nova técnica para o cálculo de distâncias nestes elipsoides. Essa técnica será referenciada no decorrer do trabalho como Seccionamento.

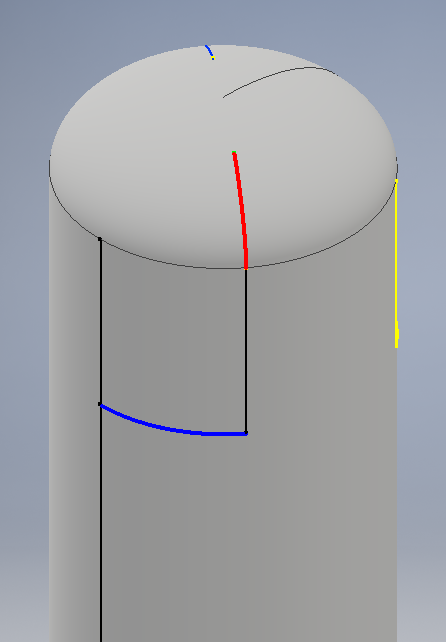
O método de seccionamento consiste em assumir que a geodésica entre dois pontos no elipsoide está contida em um plano que seja paralelo ao eixo de revolução do elipsoide e que contenha os dois pontos. Esta abordagem, é descrita na sequência.

### Coordenadas auxiliares

A primeira etapa consiste em determinar algumas coordenadas auxiliares dos pontos dos quais se deseja calcular a distância. Essas coordenadas referenciam os pontos na vista superior do tampo e determinam sua altura relativa neste.

Estes pontos devem ser determinados a partir das informações conhecidas dos pontos, as quais são a distância do ponto a uma geratriz do corpo cilíndrico e a distância do ponto à interface tampo/corpo. Estas são as informações usadas para se localizar um ponto na superfície do tampo por serem as mais fáceis de se obter. Em uma situação de trabalho em campo, estas informações podem ser obtidas com o auxílio de uma fita métrica flexível.

No decorrer do presente trabalho essas coordenadas serão denominadas x e s, respectivamente. Na Figura 14 há uma representação dessas coordenadas em um modelo de vaso de pressão de tampo elipsoidal para um certo ponto P0.



s

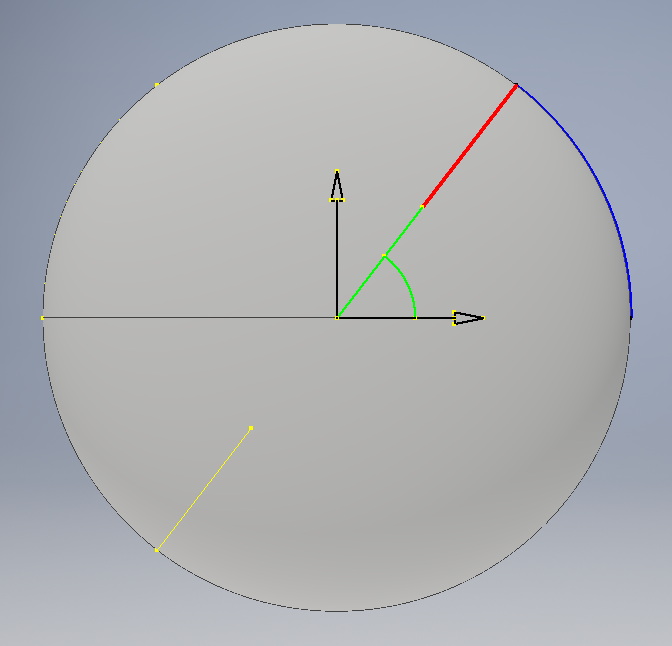
x

P0

Figura 14 - Identificação das coordenadas x e s

Quando o tampo é observado a partir de uma vista superior, o ponto P0 possuirá coordenadas diferentes. Essas coordenadas serão denominadas x0’ e y0’, como pode ser observado na Figura 15.

Essas coordenadas serão posteriormente utilizadas para se determinar o plano que contém a geodésica.



**x’**

**y’**

P0: (x0’, y0’)

**λ**

**R**

Figura 15 - Vista superior do tampo - coordenadas x0' e y0'

Para a determinação de x0’ e y0’, são usadas duas informações: a distância do ponto P0 até o centro do sistema de coordenadas, denominada R, e o ângulo que este forma com o eixo x’, denominado de λ, que é a longitude do ponto no elipsoide.

A longitude λ pode ser determinada com o valor de x a partir da equação (3.1)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.1) |

Onde D é o diâmetro externo do cilindro.

Para a determinação de R é necessário um método incremental para o cálculo do comprimento de arco de elipse. Este método consiste em aproximar o comprimento do arco de elipse a partir a soma do comprimento de secantes. Na Figura 16 é apresentada a definição de uma secante da elipse.

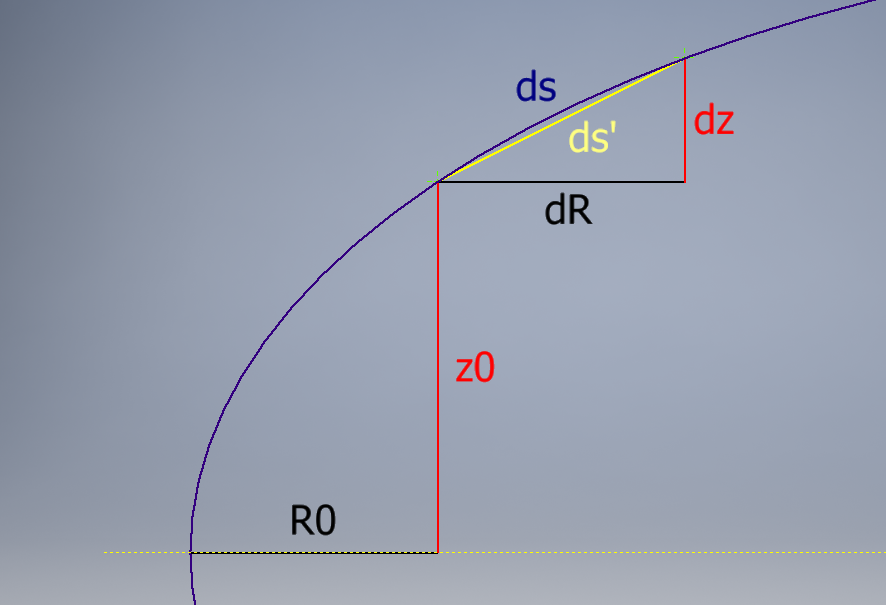


Figura 16 - Secante da elipse

Para um dR suficientemente pequeno, pode-se aproximar o valor de ds como sendo igual a ds’, sendo que este é calculado a partir das equações abaixo.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.2) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.3) |

Onde:

Definir essas grandezas na seção de geodésicas, definir todas as variáveis e as letras usadas para elas

O valor de R é determinado a partir do procedimento incremental descrito no pseudocódigo a seguir:

R = -a

s’ = 0

z0 = 0

ENQUANTO s’ < s:

R = R + dR

z = a \* f \* (1 – R^2 / a^2)^(1/2)

dz = z - z0

ds = (dR^2 + dz^2)^(1/2)

s’ = s’ + ds

z0 = z

FIM ENQUANTO

RETORNE R, z

Este algoritmo retornará o valor de R e z, que serão usados para calcular as coordenadas auxiliares a partir das seguintes equações:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.4) |
|  |  | (3.5) |
|  |  | (3.6) |

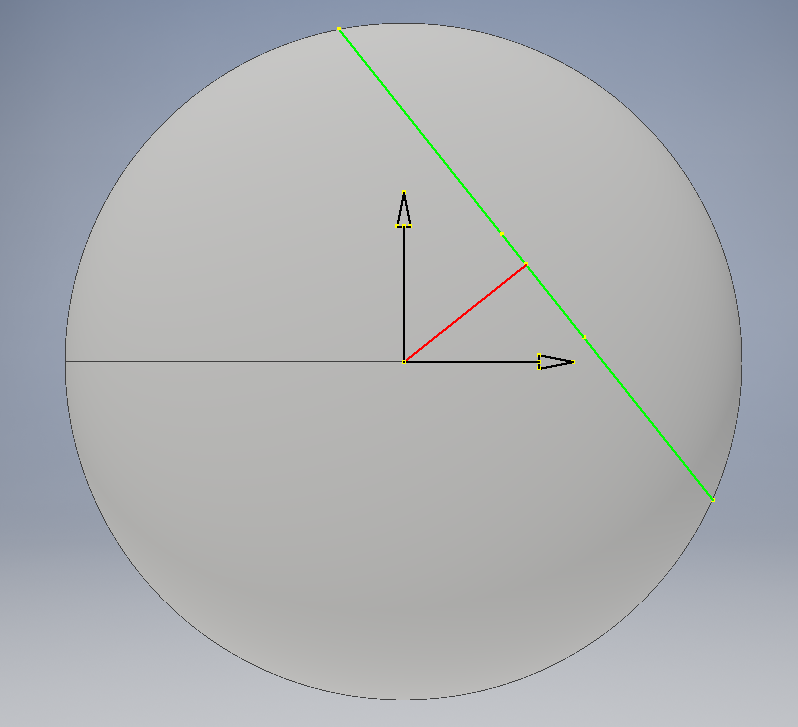
### Plano de seccionamento e elipse auxiliar

Com a informação das coordenadas auxiliares de dois pontos no elipsoide, pode-se determinar a distância do plano que contém esses pontos até o eixo de revolução do elipsoide. Para isso, é observada a vista superior do elipsoide, onde o plano que contém os dois pontos é observado como uma reta e o problema se reduz à determinação da distância entre reta e ponto.

Nesse sistema de coordenadas, o eixo de revolução do elipsoide se resume à origem do sistema de coordenadas e a distância *d* pode ser determinada a partir da equação (3.6).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.6) |

A intersecção deste plano com o elipsoide resultará em uma elipse menor ou igual à elipse que deu origem ao elipsoide. Por se tratar de um elipsoide de revolução, as dimensões da elipse formada na interseção com o plano dependerão apenas da distância do plano até o eixo de revolução. Além disso, a razão de achatamento será a mesma para qualquer distância *d*, portanto só é preciso determinar um novo valor de raio maior (*a’*) para a elipse formada.



**x’**

**y’**

P1: (x1’, y1’)

P2: (x2’, y2’)

**d**

Figura 17 - Vista superior do plano de seccionamento

O valor de *a’* pode ser determinado fazendo o plano de intersecção normal a um dos eixos do sistema de coordenadas original e combinando a equação deste plano com a equação do elipsoide.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Plano: |  | (3.7) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Elipsoide: |  | (3.8) |
|  |  |  |

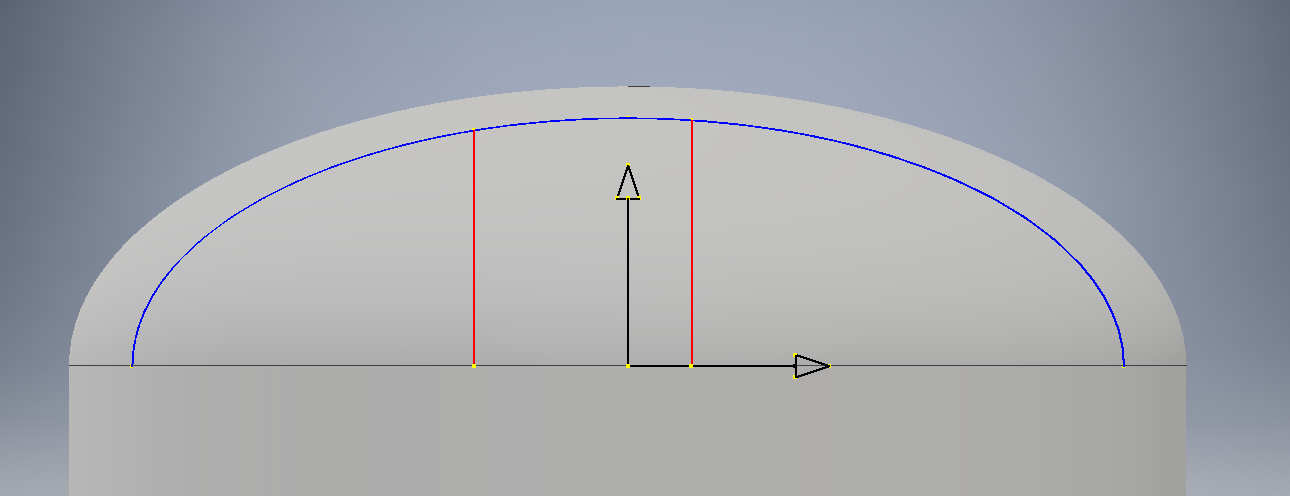
Combinando essas duas equações e realizando algumas manipulações algébricas se chega a:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.9) |

Portanto, os semieixos da elipse serão:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.10) |
|  |  | (3.11) |

Assim, observa-se que a razão de achatamento se mantém e os dois semieixos são reduzidos por um mesmo fator.



P1: (R1’, z1’)

P2: (R2’, z2’)

**z’**

**R’**

Figura 18 - Elipse auxiliar

Nessa elipse os pontos P1 e P2 possuirão coordenadas R’ e z’. A coordenada R’ pode ser determinada a partir do procedimento incremental descrito anteriormente para a determinação das coordenadas auxiliares; a coordenada z’ não se altera.

Agora pode-se calcular o comprimento do arco de elipse que liga os pontos P1 e P2. Para isso é utilizado o procedimento descrito pelo pseudocódigo a seguir.

Ri = mínimo(R1, R2)

Rf = máximo(R1, R2)

R = Ri

z0 = a’ \* f \* (1 – R^2 / a’^2)^(1/2)

s = 0

ENQUANTO R < Rf:

R = R + dR

z = a \* f \* (1 – R^2 / a^2)^(1/2)

dz = z - z0

ds = (dR^2 + dz^2)^(1/2)

s = s + ds

z0 = z

FIM ENQUANTO

RETORNA s

O valor retornado por esse procedimento será a distância entre os pontos P1 e P2 no elipsoide, que, para este método, será assumido como sendo a geodésica entre os pontos.

### Aproximações

Os procedimentos incrementais descritos anteriormente podem demandar grande custo computacional e tempo de processamento elevado se o incremento escolhido for muito pequeno. Entretanto, se o incremento for muito grande, isso resultará em erros elevados.

Para se contornar essa situação, foram ajustadas funções polinomiais para se representar os dados obtidos por esses procedimentos incrementais. Essas funções dependem do valor de *a* e *f.* A dependência com *a* é linear, portanto podem ser obtidas curvas normalizadas cujo resultado é posteriormente multiplicado por *a*. Para *f* não existe uma relação simples, portanto as curvas foram obtidas para um valor de 0.5, que é o valor mais comum para tampos elípticos de vasos de pressão industriais.

A regressão da posição pode ser observada na Figura 19.

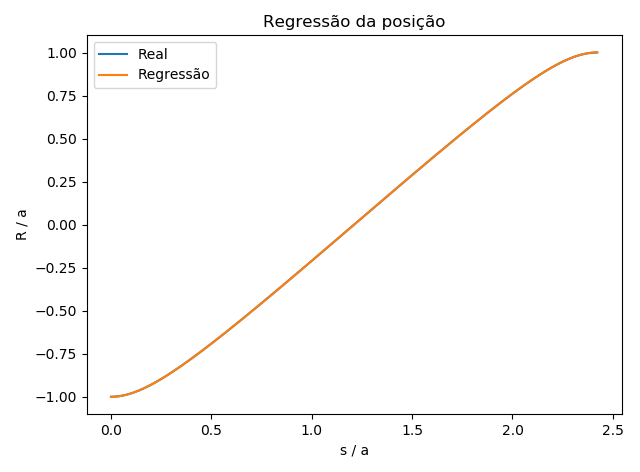


Figura 19 - Regressão Posição x Comprimento do arco

A função encontrada foi:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.13) |

A regressão do arco pode ser observada na Figura 20.

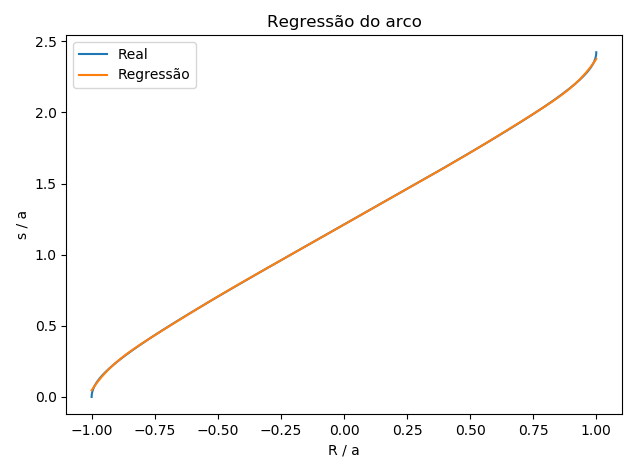


Figura 20 - Regressão Comprimento do arco x Posição

A função encontrada foi:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  | (3.13) |

Com essas funções, não há a necessidade do procedimento incremental e a determinação da distância entre os pontos é muito mais rápida, conforme será mostrado na sequência do trabalho.

### Verificação

Para se verificar a precisão do método proposto para se calcular a distância entre pontos no elipsoide foi realizado o seguinte procedimento:

* Foi definido um ponto de referência com coordenadas (0, 0). Esse ponto fica na interface entre o tampo e o corpo cilíndrico.
* O segundo ponto teve suas coordenadas variadas de forma a cobrir todo o tampo. Para cada coordenada foi calculada a distância real (através da biblioteca *Geographiclib)*, a distância através do método de seccionamento e através do método de planificação
* O diâmetro foi mantido constante e todos os valores de distância e erro serão apresentados normalizados em relação ao diâmetro. A razão de achatamento foi mantida constante e igual a 0,5

Na Figura 17 são apresentadas as distâncias calculadas pelos diferentes métodos, sendo cada um representado por uma cor.

Para cada método existem 5 curvas, cada uma relativa a uma coordenada S do ponto variável. Essa coordenada foi variada de 0 até o semiperímetro do tampo, ou seja, até o vértice do tampo.

O eixo x está relacionado com a posição X normalizada do ponto variável.

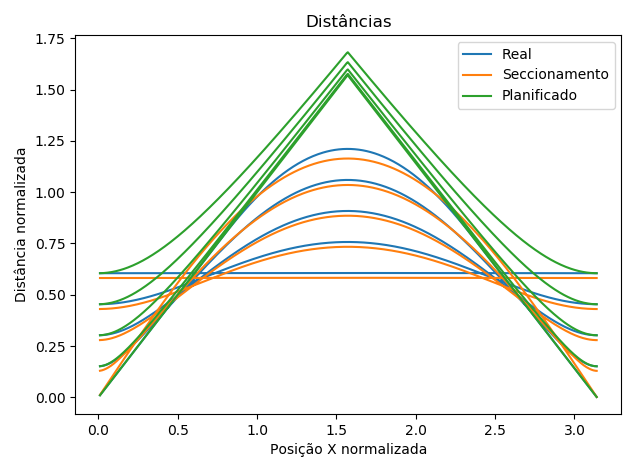


Figura 21 - Distâncias entre pontos no tampo para diferentes métodos de cálculo

Na Figura 18 é apresentado o erro absoluto normalizado para os diferentes métodos. Novamente são apresentadas 5 curvas por método, cada uma relativa a uma coordenada S do ponto variável.

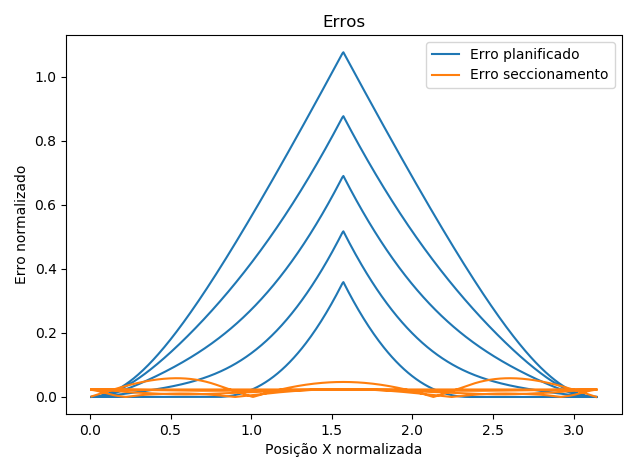


Figura 22 – Erro no cálculo da distância entre pontos no tampo para diferentes métodos

Na Figura 19 é apresentado o erro normalizado máximo no cálculo da distância pelo método de seccionamento. Esse erro representa o máximo erro encontrado para qualquer coordenada X para uma coordenada S fixa. Neste gráfico pode se observar que foram encontrados erros relativamente pequenos, chegando no máximo a 6% do valor do diâmetro.



Figura 23 - Erro máximo do método de seccionamento

# REFERÊNCIAS

ANEXOS

Código Python

import geographiclib.geodesic as geo

import matplotlib.pyplot as plt

import scipy.optimize as opt

import math as m

import numpy as np

import copy

import time

from mpl\_toolkits.mplot3d import Axes3D

from matplotlib import cm

from matplotlib.ticker import LinearLocator, FormatStrFormatter

class VesselPoint():

"""Classe para definir as propriedades de um ponto no vaso

"""

def \_\_init\_\_(self, Xcord, Ycord, ID):

self.Xcord = Xcord

self.Ycord = Ycord

self.ID = ID

def SetXcord(self, Xcord):

self.Xcord = Xcord

def SetLon(self, Lon):

self.Lon = Lon

def SetLat(self, Lat):

self.Lat = Lat

def SetOnCap(self, OnCap):

self.OnCap = OnCap

def SetCap(self, Cap):

self.Cap = Cap

def SetXcap(self, X):

self.Xcap = X

def SetYcap(self, Y):

self.Ycap = Y

def SetZcap(self, Z):

self.Zcap = Z

def \_\_str\_\_(self):

text = "ID: " + \

str(self.ID) + " x: " + str(self.Xcord) + " y: " + str(self.Ycord)

return text

class CylindricalLocation():

def \_\_init\_\_(self, diameter, height):

self.diameter = diameter

self.height = height

self.SensorList = []

self.veloc = 1

self.\_\_SensorID = -1

self.\_\_tempSensorList = None

self.CalcMode = 'geodesic'

"""Modos:

geodesic - usando biblioteca do Python - GeoplotLib

section - usando seccionamento do tampo

"""

self.SectionMode = 'reg'

"""Modos:

reg: usa regressão para calcular arco

inc: usa método incremental para calcular o arco

"""

self.\_\_ellipseDivs = 500

self.\_\_DivsTolerance = 100

def setCalcMode(self, mode):

self.CalcMode = mode

"""Modos:

geodesic - usando biblioteca do Python - GeoplotLib

section - usando seccionamento do tampo

"""

def setSectionMode(self, mode):

self.SectionMode = mode

"""Modos:

reg: usa regressão para calcular arco

inc: usa método incremental para calcular o arco

"""

def set\_f(self, f):

self.f = f

self.cap = geo.Geodesic(self.diameter / 2, f)

result = self.cap.Inverse(lat1=0, lon1=0, lat2=90, lon2=0)

self.SemiPerimeter = result.get("s12")

def set\_semiPerimeter(self, SemiPerimeter):

"""Definição do valor do semiperímetro e calculo do valor de f correspondente

Arguments:

SemiPerimeter {[float]} -- [medida do semiperímetro]

Returns:

f[float] -- [razão de achatamento]

"""

self.SemiPerimeter = SemiPerimeter

def CalcSemiPerimeter(f):

cap = geo.Geodesic(self.diameter / 2, f)

result = cap.Inverse(lat1=0, lon1=0, lat2=90, lon2=0)

CalcSP = result.get('s12')

return CalcSP

res = opt.minimize(lambda x: (CalcSemiPerimeter(

x) - SemiPerimeter)\*\*2, bounds=[(0, 0.999)], method='L-BFGS-B', x0=0.5)

self.f = res.get("x")[0]

self.cap = geo.Geodesic(self.diameter / 2, self.f)

def SetVelocity(self, velocity):

"Definição da velocidade em mm/s"

self.veloc = velocity

def PrintAllSensors(self):

print("Sensores originais:")

for sensor in self.SensorList:

print(sensor)

def \_\_getSensorbyID(self, ID):

for sensor in self.SensorList:

if sensor.ID == ID:

return sensor

return None

def \_\_sectionPos(self, s):

if self.SectionMode == "reg":

a = self.diameter / 2

f = self.f

s = s / a

pol = [-0.04520616, 0.38323073, -1.36785798, 2.66208137, -3.10204898, 2.24771868,

0.01275433, -1.00151578]

R = np.polyval(pol, s) \* a

try:

z = a \* f \* m.sqrt(1 - R\*\*2 / a\*\*2)

except ValueError:

if abs(a - abs(R)) < (a / self.\_\_DivsTolerance):

R = a

z = 0

else:

print("SectionPos")

print("a: " + str(a))

print("s: " + str(s))

print("R: " + str(R))

z = np.nan

R = np.nan

elif self.SectionMode == "inc":

sf = s

f = self.f

a = self.diameter / 2

R1 = a

s = 0

z1 = 0

dR = 2 \* a / self.\_\_ellipseDivs

while s < sf:

R2 = R1 - dR

z2 = a \* f \* m.sqrt(1 - R2\*\*2 / a\*\*2)

ds = m.sqrt((R2 - R1)\*\*2 + (z2 - z1)\*\*2)

s += ds

R1 = R2

z1 = z2

R = R1

z = z1

else:

print("Modo inexistente")

return (R, z)

def \_\_sectionArc(self, a, R1, R2):

Ri = min([R1, R2])

Rf = max([R1, R2])

f = self.f

if self.SectionMode == "reg":

Ri = Ri / a

Rf = Rf / a

pol = [9.94406631e-01, -5.42331127e-13, -1.67276958e+00, 9.30333908e-13,

9.92271096e-01, -4.52365676e-13, -1.60763495e-01, 8.69627507e-14,

1.01106572e+00, 1.21105713e+00]

si = np.polyval(pol, Ri) \* a

sf = np.polyval(pol, Rf) \* a

s = sf - si

elif self.SectionMode == "inc":

s = 0

z1 = a \* f \* m.sqrt(1 - Ri\*\*2 / a\*\*2)

dR = (Rf - Ri) / self.\_\_ellipseDivs

radius = np.linspace(Ri, Rf, num=self.\_\_ellipseDivs)

for R in radius:

z2 = a \* f \* m.sqrt(1 - R\*\*2 / a\*\*2)

ds = m.sqrt(dR\*\*2 + (z2 - z1)\*\*2)

s += ds

z1 = z2

else:

print("Modo inexistente")

return s

def \_\_centerLineDistance(self, point1, point2):

a = self.diameter / 2

N = self.\_\_DivsTolerance

x1 = point1.Xcap

y1 = point1.Ycap

x2 = point2.Xcap

y2 = point2.Ycap

if abs(x1 - x2) < a / N and abs(y1 - y2) < a / N:

# Evita erros no cálculo da distância até o centro quando P1 e P2 estão muito próximos

d = a

else:

d = np.abs(x2 \* y1 - y2 \* x1) / \

np.sqrt((y2 - y1)\*\*2 + (x2 - x1)\*\*2)

return d

def \_\_reductionFactor(self, point1, point2):

"""Redução do diâmetro da elipse em função da sua distância do centro

"""

a = self.diameter / 2

d = self.\_\_centerLineDistance(point1, point2)

redF = np.sqrt((a\*\*2 - d\*\*2) / a\*\*2)

if np.isnan(redF) or a == d:

redF = 0

return redF, d

def \_\_AuxCoords(self, Coords):

"""

Função para calcular as coordenadas auxliares (latitude e longitude) quando a coordenada estiver no tampo

"""

if Coords.Ycord >= self.height or Coords.Ycord <= 0:

if self.CalcMode == 'geodesic':

"""Calculo de variáveis auxiliares necessárias para o uso da geodésicas

"""

lon = Coords.Xcord / (self.diameter \* m.pi) \* 360 - 180

if Coords.Ycord >= self.height:

Coords.SetCap("sup")

s12 = Coords.Ycord - self.height

else:

s12 = abs(Coords.Ycord)

Coords.SetCap("inf")

EndCap = self.cap.Direct(lat1=0, lon1=lon, s12=s12, azi1=0)

lat = EndCap.get("lat2")

Coords.SetLat(lat)

Coords.SetLon(lon)

elif self.CalcMode == 'section':

"""Cálculo de variáveis auxiliares para o uso do seccionamento do tampo

"""

lon = Coords.Xcord / (self.diameter \* m.pi) \* 2 \* m.pi - m.pi

if Coords.Ycord >= self.height:

Coords.SetCap("sup")

s = Coords.Ycord - self.height

else:

s = abs(Coords.Ycord)

Coords.SetCap("inf")

(R, z) = self.\_\_sectionPos(s)

R = abs(R)

Coords.Xcap = R \* m.cos(lon)

Coords.Ycap = R \* m.sin(lon)

Coords.Zcap = z

"""

print("Coordenada auxiliar tampo X: " + str(Coords.Xcap))

print("Coordenada auxiliar tampo Y: " + str(Coords.Ycap))

print("Coordenada auxiliar tampo Z: " + str(Coords.Zcap))

"""

else:

print("Modo inválido")

Coords.SetOnCap(True)

else:

Coords.SetOnCap(False)

def \_\_AllSensorsAuxCoords(self):

for sensor in self.SensorList:

self.\_\_AuxCoords(sensor)

def \_\_calcDist(self, P1, P2):

"""

Função para calcular distância entre dois pontos em posições quaisquer do vaso

"""

if P1.OnCap and P2.OnCap:

if P1.Cap == P2.Cap: # Dois pontos no mesmo tampo

dist = self.\_\_DistSameCap(P1, P2)

else: # Pontos em tampos opostos

if P1.Cap == "sup":

Psup = P1

Pinf = P2

else:

Psup = P2

Pinf = P1

dist = self.\_\_DistCaptoCap(Psup, Pinf)

# Distância entre um ponto no casco e outro no tampo

elif P1.OnCap ^ P2.OnCap:

dist = self.\_\_DistWalltoCap(P1, P2)

else: # Distãncia entre pontos no casco

dist1 = m.sqrt((P1.Xcord - P2.Xcord) \*\*

2 + (P1.Ycord - P2.Ycord)\*\*2)

# Clone à direita

dist2 = m.sqrt((P1.Xcord - P2.Xcord + self.diameter \*

m.pi) \*\* 2 + (P1.Ycord - P2.Ycord)\*\*2)

# Clone à esquerda

dist3 = m.sqrt((P1.Xcord - P2.Xcord - self.diameter \*

m.pi) \*\* 2 + (P1.Ycord - P2.Ycord)\*\*2)

dist = np.min([dist1, dist2, dist3])

return dist

def \_\_DistSameCap(self, P1, P2):

if self.CalcMode == 'geodesic':

res = self.cap.Inverse(

lat1=P1.Lat, lat2=P2.Lat, lon1=P1.Lon, lon2=P2.Lon)

dist = res.get("s12")

elif self.CalcMode == 'section':

redF, d = self.\_\_reductionFactor(P1, P2)

if redF != 0:

r1q = P1.Xcap\*\*2 + P1.Ycap\*\*2

try:

u1 = m.sqrt(r1q - d\*\*2)

except ValueError:

if abs(r1q - d) < self.diameter / self.\_\_DivsTolerance:

u1 = 0

else:

u1 = np.nan

r2q = P2.Xcap\*\*2 + P2.Ycap\*\*2

try:

u2 = m.sqrt(r2q - d\*\*2)

except ValueError:

if abs(r2q - d) < self.diameter / self.\_\_DivsTolerance:

u2 = 0

else:

u2 = np.nan

v1c = np.array([-P1.Xcap, -P1.Ycap])

v2c = np.array([-P2.Xcap, -P2.Ycap])

v12 = np.array([P2.Xcap - P1.Xcap, P2.Ycap - P1.Ycap])

cosTheta1 = np.dot(v1c, v12) / \

(np.linalg.norm(v1c) \* np.linalg.norm(v12))

if cosTheta1 < -1:

cosTheta1 = -1

elif cosTheta1 > 1:

cosTheta1 = 1

cosTheta2 = np.dot(v2c, v12) / \

(np.linalg.norm(v2c) \* np.linalg.norm(v12))

if cosTheta2 < -1:

cosTheta2 = -1

elif cosTheta2 > 1:

cosTheta2 = 1

theta1 = np.arccos(cosTheta1)

theta2 = np.arccos(cosTheta2)

if theta1 > m.pi / 2:

u1 = -u1

if theta2 > m.pi / 2:

u2 = -u2

a = redF \* self.diameter / 2

dist = self.\_\_sectionArc(a, u1, u2)

else:

dist = 0

else:

print("Modo inexistente")

return dist

def \_\_DistWalltoCap(self, P1, P2):

if P1.OnCap:

Pcap = P1

Pwall = P2

else:

Pcap = P2

Pwall = P1

if Pcap.Cap == "sup":

Yaux = self.height

else:

Yaux = 0

AuxPoint = VesselPoint(0, Yaux, -2)

def CalcWallToCap(Xaux):

"""[Função para cálculo de distância entre um ponto no casco e outro no tampo]

Arguments:

Xaux {[float]} -- [Posição x do ponto auxiliar: ponto de transição casco-tampo]

Returns:

[totalDist] -- [Distância total entre pontos]

"""

AuxPoint.SetXcord(Xaux)

self.\_\_AuxCoords(AuxPoint)

AuxPoint.SetOnCap(False)

dist1 = self.\_\_calcDist(Pwall, AuxPoint)

AuxPoint.SetOnCap(True)

dist2 = self.\_\_calcDist(AuxPoint, Pcap)

totalDist = dist1 + dist2

return totalDist

t0 = time.time()

InitGuess = opt.brute(

CalcWallToCap, ((0, m.pi \* self.diameter),), Ns=6)

t1 = time.time()

FinalSearch = opt.minimize(CalcWallToCap, x0=InitGuess, method="BFGS")

t2 = time.time()

# print("Brute: " + str(t1 - t0) + " - BFGS: " + str(t2 - t1))

# print(FinalSearch) -- Resultado da minimização

dist = FinalSearch.get("fun")

MinPos = FinalSearch.get("x")[0]

AuxPoint.SetXcord(MinPos)

BestPoint = AuxPoint # Ponto de interface

return dist

def \_\_DistCaptoCap(self, Psup, Pinf):

AuxPoint1 = VesselPoint(0, self.height, -2)

AuxPoint2 = VesselPoint(0, 0, -2)

def CalcCaptoCap(Xaux):

"""[Função para calcular a distância entre pontos em tampos opostos]

Arguments:

Xaux {[float array]} -- [vetor com as coordenadas x dos pontos auxiliares]

Returns:

[dist] -- [distância entre os pontos]

"""

AuxPoint1.SetXcord(Xaux[0])

AuxPoint2.SetXcord(Xaux[1])

self.\_\_AuxCoords(AuxPoint1)

self.\_\_AuxCoords(AuxPoint2)

AuxPoint1.SetOnCap(True)

dist1 = self.\_\_calcDist(Psup, AuxPoint1)

AuxPoint1.SetOnCap(False)

AuxPoint2.SetOnCap(False)

dist2 = self.\_\_calcDist(AuxPoint1, AuxPoint2)

AuxPoint2.SetOnCap(True)

dist3 = self.\_\_calcDist(AuxPoint2, Pinf)

totalDist = dist1 + dist2 + dist3

return totalDist

# -- Chute inicial com otimização bruta

SearchRange = (0, m.pi \* self.diameter)

InitGuess = opt.brute(CalcCaptoCap, (SearchRange, SearchRange), Ns=6)

FinalSearch = opt.minimize(CalcCaptoCap, x0=InitGuess, method="BFGS")

# print(FinalSearch) # -- Resultado da minimização

dist = FinalSearch.get("fun")

MinPosSup = FinalSearch.get("x")[0]

MinPosInf = FinalSearch.get("x")[1]

AuxPoint1.SetXcord(MinPosSup)

AuxPoint2.SetXcord(MinPosInf)

return dist

def \_\_DistVClone(self, Source, Sensor):

SemiHeight = self.height / 2

Cond1 = (Source.Ycord > SemiHeight and Sensor.Ycord > SemiHeight) or (

Source.Ycord < SemiHeight and Sensor.Ycord < SemiHeight)

Cond2 = not (Source.OnCap or Sensor.OnCap)

if Cond1 and Cond2:

if Source.Ycord > SemiHeight:

YAuxCord = self.height

else:

YAuxCord = 0

AuxPoint1 = VesselPoint(0, YAuxCord, -2)

AuxPoint2 = VesselPoint(0, YAuxCord, -2)

self.\_\_GenPlot = False # Desabilitando temporariamente os gráficos para melhor desempenho

def CalcVerticalClone(Xaux):

"""Função auxiliar a distância entre dois pontos no casco, mas de forma que o caminho passe pelo tampo.

Arguments:

Xaux {[float array]} -- [vetor com as coordenadas x dos pontos auxiliares]

Returns:

[dist] -- [distância calculada]

"""

AuxPoint1.SetXcord(Xaux[0])

AuxPoint2.SetXcord(Xaux[1])

self.\_\_AuxCoords(AuxPoint1)

self.\_\_AuxCoords(AuxPoint2)

AuxPoint1.SetOnCap(False)

dist1 = self.\_\_calcDist(Source, AuxPoint1)

AuxPoint1.SetOnCap(True)

AuxPoint2.SetOnCap(True)

dist2 = self.\_\_calcDist(AuxPoint1, AuxPoint2)

AuxPoint2.SetOnCap(False)

dist3 = self.\_\_calcDist(AuxPoint2, Sensor)

totalDist = dist1 + dist2 + dist3

return totalDist

SearchRange = (0, self.diameter \* m.pi)

InitGuess = opt.brute(

CalcVerticalClone, (SearchRange, SearchRange), Ns=6)

FinalSearch = opt.minimize(

CalcVerticalClone, x0=InitGuess, method="BFGS")

# print(FinalSearch) -- Resultado da minimização

dist = FinalSearch.get("fun")

MinPos1 = FinalSearch.get("x")[0]

MinPos2 = FinalSearch.get("x")[1]

AuxPoint1.SetXcord(MinPos1)

AuxPoint2.SetXcord(MinPos2)

else:

dist = -1

return dist

def AddSensor(self, Xcord, Ycord):

# Conditions

C1 = Xcord >= 0 and Xcord <= self.diameter \* m.pi

C2 = Ycord > - self.SemiPerimeter \* \

1.01 and Ycord < (self.height + self.SemiPerimeter) \* 1.01

if C1 and C2:

self.\_\_SensorID += 1

ID = self.\_\_SensorID

SensorCoords = VesselPoint(Xcord, Ycord, ID)

self.\_\_AuxCoords(SensorCoords)

self.SensorList.append(SensorCoords)

else:

print("As coordenadas deste ponto estão fora do vaso")

def StructuredSensorDistribution(self, lines, sensorsInLine, x0, y0, dx, dy, aligned):

for i in range(0, lines):

if not aligned and (-1)\*\*(i + 1) == 1:

x1 = x0 + dx / 2

else:

x1 = x0

y1 = y0 + i \* dy

for j in range(0, sensorsInLine):

x = x1 + j \* dx

y = y1

self.AddSensor(Xcord=x, Ycord=y)

def FindFurthestPoint(self):

# Revisar este função

def CalcDistRemotePoint(x):

distances = self.calcAllDist(SourceX=x[0], SourceY=x[1], IDs=[-1])

return np.min(distances)

def CallBack(xk):

print(xk)

maxDist = CalcDistRemotePoint(xk)

print("Max distance: " + str(maxDist))

BruteRes = opt.brute(lambda x: -CalcDistRemotePoint(x), ranges=[(

0, self.diameter \* m.pi), (-self.SemiPerimeter, self.height + self.SemiPerimeter)], Ns=5)

# print(BruteRes)

res = opt.minimize(lambda x: -CalcDistRemotePoint(x), method='L-BFGS-B', bounds=[(

0, self.diameter \* m.pi), (-self.SemiPerimeter, self.height + self.SemiPerimeter)], x0=BruteRes, callback=CallBack, options={'maxfun': 200, 'ftol': 0.0000001})

return res.get('x')

def \_\_removeSensors(self, IDs):

# Remove os sensores que não estão na lista de IDs

if IDs == [-1]:

pass

else:

ValidSensors = []

InvalidSensors = []

for sensor in self.SensorList:

try:

IDs.index(sensor.ID)

ValidSensors.append(sensor)

except:

InvalidSensors.append(sensor)

self.SensorList = ValidSensors

self.\_\_tempSensorList = InvalidSensors

def \_\_returnSensors(self):

# Os sensores sempre voltam ordenados às suas posições

if not self.\_\_tempSensorList == None:

temp = self.SensorList + self.\_\_tempSensorList

self.SensorList = [None] \* len(temp)

for sensor in temp:

self.SensorList[sensor.ID] = sensor

def calcAllDist(self, SourceX, SourceY, IDs):

self.\_\_removeSensors(IDs)

Source = VesselPoint(SourceX, SourceY, -1)

self.\_\_AuxCoords(Source)

MinDistances = []

i = -1

for sensor in self.SensorList:

i += 1

distDirect = self.\_\_calcDist(Source, sensor)

distVClone = self.\_\_DistVClone(Source, sensor)

if distVClone == -1:

distVClone = distDirect \* 10

Distances = [distDirect, distVClone]

MinDistances.append(np.min(Distances))

self.\_\_returnSensors()

return MinDistances

def \_\_SimplifiedDistances(self, x, y, IDs):

self.\_\_removeSensors(IDs)

distances = []

for sensor in self.SensorList:

dist1 = np.sqrt((x - sensor.Xcord)\*\*2 + (y - sensor.Ycord)\*\*2)

dist2 = np.sqrt((x - sensor.Xcord + self.diameter \*

m.pi)\*\*2 + (y - sensor.Ycord)\*\*2)

dist3 = np.sqrt((x - sensor.Xcord - self.diameter \*

m.pi)\*\*2 + (y - sensor.Ycord)\*\*2)

minDist = np.min([dist1, dist2, dist3])

distances.append(minDist)

self.\_\_returnSensors()

return distances

def returnDeltaT(self, x, y, IDs, mode):

auxMode = self.CalcMode

auxSection = self.SectionMode

if mode == 'geodesic':

self.setCalcMode('geodesic')

self.\_\_AllSensorsAuxCoords()

distances = self.calcAllDist(x, y, IDs)

elif mode == 'reg':

self.setCalcMode('section')

self.setSectionMode('reg')

self.\_\_AllSensorsAuxCoords()

distances = self.calcAllDist(x, y, IDs)

elif mode == 'inc':

self.setCalcMode('section')

self.setSectionMode('inc')

self.\_\_AllSensorsAuxCoords()

distances = self.calcAllDist(x, y, IDs)

elif mode == 'simple':

"Modo simplificado - planificado"

distances = self.\_\_SimplifiedDistances(x, y, IDs)

elif mode == 'original':

"Usar modo atual"

distances = self.calcAllDist(x, y, IDs)

else:

print("Modo inexistente")

if mode != 'original' and mode != 'simple':

self.setCalcMode(auxMode)

self.setSectionMode(auxSection)

self.\_\_AllSensorsAuxCoords()

NPdist = np.array(distances)

NPdist += -np.min(NPdist)

times = NPdist / self.veloc

return times

def \_\_orderMembers(self, TimesToSensors):

IDs = []

for member in TimesToSensors:

(ID, time) = member

IDs.append(ID)

IDs.sort()

OrderedMembers = [0] \* len(IDs)

for member in TimesToSensors:

(ID, time) = member

i = IDs.index(ID)

OrderedMembers[i] = member

return OrderedMembers

def \_\_orderByTime(self, TimesToSensors):

dtype = [("ID", int), ("time", float)]

NPtimes = np.array(TimesToSensors, dtype=dtype)

NPtimes = np.sort(NPtimes, order="time")

return NPtimes

def \_\_InitialKick(self, TimesToSensors):

temp = self.\_\_orderByTime(TimesToSensors)

times = []

Nsensors = 3

for element in temp[:Nsensors]:

(ID, time) = element

times.append(time)

weights = np.array(times / np.max(times))

weights += 1

x = 0

y = 0

j = 0

sum = 0

for element in temp[:Nsensors]:

(ID, time) = element

sensor = self.\_\_getSensorbyID(ID)

x += sensor.Xcord / weights[j]

y += sensor.Ycord / weights[j]

sum += 1 / weights[j]

j += 1

x0 = [x / sum, y / sum]

"""

# Definindo como sendo o sensor mais próximo

(ID, time) = temp[0]

sensor = self.\_\_getSensorbyID(ID)

x0 = [sensor.Xcord, sensor.Ycord]

"""

return (x0)

def simpleLocation(self, TimesToSensors):

x0 = self.\_\_InitialKick(TimesToSensors)

data = self.\_\_orderMembers(TimesToSensors)

IDs = []

MeasTimes = []

for member in data:

(ID, time) = member

IDs.append(ID)

MeasTimes.append(time)

MeasTimes = np.array(MeasTimes)

normalizer = 1 / (np.max(MeasTimes) + 1)

def CalcResidue(x):

tcalc = self.returnDeltaT(x[0], x[1], IDs, 'simple')

tcalc = np.array(tcalc)

residue = np.sqrt(np.sum(((tcalc - MeasTimes) \* normalizer)\*\*2))

f = np.log10(residue)

return f

res = opt.minimize(CalcResidue, x0, method='BFGS')

# print("Localização simplificada:")

# print(res.get("x"))

return res.get("x")

def completeLocation(self, TimesToSensors):

x0 = self.\_\_InitialKick(TimesToSensors)

data = self.\_\_orderMembers(TimesToSensors)

IDs = []

MeasTimes = []

for member in data:

(ID, time) = member

IDs.append(ID)

MeasTimes.append(time)

MeasTimes = np.array(MeasTimes)

normalizer = 1 / (np.max(MeasTimes) + 1)

def CalcResidue(x):

tcalc = self.returnDeltaT(x[0], x[1], IDs, 'original')

tcalc = np.array(tcalc)

residue = np.sqrt(np.sum(((tcalc - MeasTimes) \* normalizer)\*\*2))

f = np.log10(residue)

return f

# options={"gtol": 1E-4}

res = opt.minimize(CalcResidue, x0=x0, method='L-BFGS-B', bounds=[

(-0.01 \* self.diameter \* m.pi, 1.01 \* self.diameter \* m.pi), (-1.01 \* self.SemiPerimeter, 1.01 \* (self.height + self.SemiPerimeter))])

"""

res = opt.differential\_evolution(CalcResidue, bounds=[

(-0.01 \* self.diameter \* m.pi, 1.01 \* self.diameter \* m.pi), (-1.01 \* self.SemiPerimeter, 1.01 \* (self.height + self.SemiPerimeter))])

"""

# print(res) # - Resultado da otimização

return res.get("x")

def fCostMap(self, TimesToSensors):

data = self.\_\_orderMembers(TimesToSensors)

IDs = []

MeasTimes = []

for member in data:

(ID, time) = member

IDs.append(ID)

MeasTimes.append(time)

MeasTimes = np.array(MeasTimes)

def CalcResidue(x):

tcalc = self.returnDeltaT(x[0], x[1], IDs, 'original')

tcalc = np.array(tcalc)

residue = np.sqrt(np.sum((tcalc - MeasTimes)\*\*2))

return residue

N = 20

"""

x\_array = np.linspace(0, self.diameter \* m.pi, num=N)

y\_array = np.linspace(-self.SemiPerimeter,

self.height + self.SemiPerimeter, num=N)

"""

x\_array = np.linspace(0, self.diameter \* m.pi, num=N)

y\_array = np.linspace(self.height \* 0, self.height +

self.SemiPerimeter \* 0, num=N)

map = np.zeros((N, N))

i = 0

for x in x\_array:

j = 0

for y in y\_array:

map[i, j] = CalcResidue([x, y])

print("i: " + str(i) + " - j: " + str(j))

j += 1

i += 1

fig = plt.figure()

ax = fig.gca(projection='3d')

x\_array, y\_array = np.meshgrid(x\_array, y\_array)

surf = ax.plot\_surface(x\_array, y\_array, map, cmap=cm.coolwarm,

linewidth=0, antialiased=False)

plt.show()