UNIVERSIDADE FEDERAL DO PAMPA

PATRICK ROGGER GARCIA

DESENVOLVIMENTO E APLICAÇÃO DO SOFTWARE RIMT (ROPLUS INVERSION MAGNETOTELLURIC)

ORIENTADOR: VINICIUS ABREU DE OLIVEIRA
CO-ORIENTADORA: ANDREA CRISTINA LIMA DOS SANTOS MATOS

1 INTRODUÇÃO

Apoiado nas leis de Maxwell o método MT (Magnetotelúrico) usa a Terra como um condutor ôhmico e as variações do seu campo magnético promovido por ventos solares (PARKINSON, 1983) e tempestades equatoriais que interagem com a ionosfera para invertigar as estruturas internas da Terra e litologias rasas.

No Brasil o uso do método MT é insipiente, restrito ao meio acadêmico e pouco utilizado na industria, porém, pode ser bem aplicado na prospecção de hidrocarbonetos, tendo a sua resolução melhor que a magnetometria e gravimetria, também em estudos crustais apoiando a sismologia devido sua grande profundidade de investigação, mas o alto custo de processamento, a falta de *softwares* para trabalhar com os dados tem sido algumas das causas do fraco uso.

Esse trabalho foi pensado primeiramente para tornar o MT mais difuldido, construindo um *software* com interface gráfica amigável e distribuição livre. O RiMT (Roplus inversion Magnetotelluric) nasceu então com esse propósito, compreendendo o processamento de dados MT desde a coleta até a primeira visualização dos dados, como: escolha de bandas, plotagem de pseudo-secções em função de resistividade e fase tambem fazendo tratamentos estátisticos e processamento robusto proposto por EGBERT (1997).

O programa será construido usando a linguagem Python (PYTHON SOFTWARE FOUNDATION, 2018) e a construção da interface gráfica será desenvolvida usando a API Kivy (KIVY ORGANIZATION, 2018) dentre outros pacotes. A escolha por essa linguagem foi a vasta quantidade de pacotes, o crescente número de pessoas implementando e a facilidade com que é a construção de seu código.

2 MATERIAIS E MÉTODOS

O método MT proposto por TIKHONOV (1950) e CAGNIARD (1953), usa das propriedades eletromagnéticas para estudar a distribuição de resistividade na crosta, podendo variar a sua investigação em dezenas de metros como dezenas de quilômetros.

Fundamentos do Método

As flutuações no campo magnético da Terra e tempestades equatoriais geram correntes que penetram no interior da Terra, para simplificar os modelos, em forma de ondas planas ortogonais, por indução geram novas correntes chamadas de correntes telúricas, que trazem informações das características físicas das litologias.

Uma das características é a modulação da frenquência, causada por diferentes tipos de rochas e estruturas, esse fenômeno é diretamente relacionado a resistividade do meio.

Para construção do método algumas situações de contorno são propostas:

- 1. Ondas geradas na ionosfera, distantes o suficientes, penetram ortogonais à superfície da Terra.
- 2. A Terra se comporta como um condutor ôhmico.
- 3. A Terra é conciderada um semi-espaço isotrópico.

A equação 2.1 mostra a relação entre a profundidade (δ_f) , frequência (f) e a resistividade aparente (ρ_a) , essa profundidade é chamada de *skin-depth* (HAYT; BUCK, 2013), e decai com o inverso de e.

$$\delta_{\omega} = \sqrt{\frac{2}{\omega\mu\sigma}} \longrightarrow \delta_f = 0,564\sqrt{\frac{\rho_a}{f}}$$
 (2.1)

Essa relação mostra que para uma mesma profundidade variando a resistividade aparente a frequência é alterada.

Fundamento Matemático e Leis de Maxwell

Usando as leis de Maxwell (HAYT; BUCK, 2013) podemos medir os campos eletricos e magnéticos separadamento em diferentes componentes e assim unir para obter

as função de skin-depth.

Os campos podem ser descritos pelas equações para carga e corrente livre (macroscópica):

$$\nabla \times \vec{\mathbf{E}} = -\frac{\partial \vec{\mathbf{B}}}{\partial t} \tag{2.2}$$

$$\nabla \times \vec{\mathbf{H}} = \vec{\mathbf{J}} + \frac{\partial \vec{\mathbf{D}}}{\partial t} \tag{2.3}$$

$$\nabla \cdot \vec{\mathbf{B}} = 0 \tag{2.4}$$

$$\nabla \cdot \vec{\mathbf{D}} = \rho \tag{2.5}$$

 $\vec{E} \rightarrow \text{Campo Elétrico } [V/m]$

 $\vec{B} \rightarrow \text{Campo Magnético } [T]$

 $\vec{H} \rightarrow \text{Campo Magnetizante } [A/m]$

 $\vec{J} \rightarrow \text{Densidade de Corrente } [A/m^2]$

 $\vec{D} \rightarrow$ Campo de Deslocamento Elétrico $[C/m^2]$

 $\rho \to \text{Densidade de Carga } [C/m^3]$

 $t \to \text{Tempo}[s]$

Obedecendo as situações de contorno para um meio isotrópico temos as seguintes relações (equações constitutivas):

$$\vec{\mathbf{B}} = \mu \vec{\mathbf{H}} \tag{2.6}$$

$$\vec{\mathbf{D}} = \varepsilon \vec{\mathbf{E}} \tag{2.7}$$

$$\vec{J} = \sigma \vec{E} \tag{2.8}$$

 $\mu \rightarrow$ Permeabilidade Magnética [H/m]

 $\varepsilon \to \text{Permissividade Elétrica } [F/m]$

 $\sigma \rightarrow$ Condutividade Elétrica [S/m]

Cada escalar das equações anteriores são caracteristicas que dependem do meio que se propagam.

Para a crosta $\mu=1,2566 \text{x} 10^{-6} H/m$ e $\varepsilon=8,85 \text{x} 10^{-12} F/m$ esses parâmetros funcionam como tensores em um meio anisotrópico que variam em função do tempo, já considerando para os trabalhos de investigação o meio supõe-se ser isotrópico, assim, tornando estáticos os tensores.

Outro conceito importante é o tensor Impedância, ele é descrito como uma relação entre os campos elétricos e magnéticos, análogo a Lei de Ohm (HAYT; BUCK, 2013) que apresentara uma resistência a corrente.

$$\begin{pmatrix} E_{x} \\ E_{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Z_{xx} & Z_{xy} \\ Z_{yx} & Z_{yy} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} H_{x} \\ H_{y} \end{pmatrix}$$
(2.9)

$$E_x(\omega) = Z_{xx}(\omega)H_x(\omega) + Z_{xy}(\omega)H_y(\omega)$$
 (2.10)

$$E_{v}(\omega) = Z_{vx}(\omega)H_{x}(\omega) + Z_{vy}(\omega)H_{y}(\omega)$$
 (2.11)

Podemos então reescrever as equações 2.2 e 2.3 usando as equações constitutivas 2.6, 2.7 e 2.8.

$$\nabla \times \vec{\mathbf{E}} = -\mu \frac{\partial \vec{\mathbf{H}}}{\partial t} \tag{2.12}$$

$$\nabla \times \vec{\mathbf{H}} = \sigma \vec{\mathbf{E}} + \varepsilon \frac{\partial \vec{\mathbf{E}}}{\partial t}$$
 (2.13)

O desenvolvimento das equações estão bem descrita no trabalho de DIDANA(2010).

Teoria 1D

O modelo de resistividade para a Terra 1D é descrita como a variação da resistividade apenas em profundidade, assim o tensor impedância é escrito da seguinte forma:

$$Z_{1D} = \begin{pmatrix} 0 & Z_{xy} \\ -Z_{xy} & 0 \end{pmatrix}$$
 (2.14)

Assim a partir das soluções das equações diferenciais temos:

$$Z_{xy}(\omega) = \frac{E_x(\omega)}{H_x(\omega)} = \frac{\omega\mu_0}{k}$$
 (2.15)

Onde $k^2 = i\omega\mu_0\sigma$,

Teoria 2D

O modelo de Terra 2D é caracterizado pelo contato vertical entre meios de diferentes resistividades. Se o contato é paralelo ao eixo *x* então é definido a direção do *strik* no eixo *y*, onde a direção deve ser perpendicular ao plano de contato.

Devido a essa diferença entre as resistividades polarizamos os campos em TE

(Transversal Elétrico) e TM (Transversal Magnético). Para esse modelo temos o tensor impedância como:

$$Z_{2D} = \begin{pmatrix} 0 & Z_{xy} \\ Z_{yx} & 0 \end{pmatrix} \tag{2.16}$$

Assim cada polarização pode ser escrita como:

$$TE = \begin{cases} \frac{\partial \mathbf{E}_{x}}{\partial y} = \frac{\partial \mathbf{B}_{z}}{\partial t} = -i\omega \mathbf{B}_{z} \\ \frac{\partial \mathbf{E}_{x}}{\partial z} = \frac{\partial \mathbf{B}_{y}}{\partial t} = i\omega \mathbf{B}_{y} \\ \frac{\partial \mathbf{B}_{z}}{\partial y} - \frac{\partial \mathbf{B}_{y}}{\partial z} = \mu \sigma \mathbf{E}_{x} \end{cases}$$
(2.17)

$$TM = \begin{cases} \frac{\partial \mathbf{B}_{x}}{\partial y} = \mu \boldsymbol{\sigma} \mathbf{E}_{z} \\ -\frac{\partial \mathbf{B}_{x}}{\partial z} = \mu \boldsymbol{\sigma} \mathbf{E}_{y} \\ \frac{\partial \mathbf{E}_{z}}{\partial y} - \frac{\partial \mathbf{E}_{y}}{\partial z} = i \boldsymbol{\omega} \mathbf{B}_{x} \end{cases}$$
(2.18)

Teoria 3D

Continuação Teoria

Estrutura do software (RiMT)

O RiMT será desenvolvido em linguagem Python na sua terceira versão, a compatibilidade, a vasta quantidade de pacotes e o grande crescimento foram os fatores que ajudaram na escolha da linguagem. Os resursos e APIs utilizadas na construção do programação serão:

- 1. Kivy 1.10.0 → Para a construção da interface gráfica
- 2. MatplotLib 2.2.2 → Plotagem dos gráficos em conjunto com a API Kivy
- 3. Numpy e Scipy \rightarrow Processamento dos dados
- 4. Python $3.5 \rightarrow \text{Linguagem base}$

A figura 2.1 mostra o fluxograma da construção do RiMT e a interação das APIs. O programa será desenvolvido para distribuições Linux baseadas no Debian.

Continuação Teoria

Continuação Teoria

Figura 2.1: Fluxograma e interação entre as APIs



Fonte: O autor

Continuação Teoria

3 RESULTADOS ESPERADOS

4 CRONOGRAMA DE ATIVIDADES

1º Semestre

Tabela 4.1: Cronograma - 1º Semestre 2018

Tarefa	Jan	Fev	Mar	Abr	Mai	Jun
1. Revisão Bibliográfica	X					
1.1 Magnetotelúrico	X	X	X			
1.2 Python 3.5			X	X		
1.2.1 Linguagem			X	X		
1.2.2 Kivy 1.10.0			X	X		
1.2.3 Numpy, Scipy, MatplotLib			X	X		
1.3 Pacote PROC-MT (INPE)					X	X
1.3.1 Ats2asc					X	
1.3.2 ProcessamentoZ						X
1.3.3 Tojones						X

Fonte: O autor

2º Semestre

Tabela 4.2: Cronograma - 2º Semestre 2018

Tarefa	Jul	Ago	Set	Out	Nov	Dez
1. Construção da Interface Gráfica	X	X				
2. Desenvolvimento dos Scripts			X			
3. Fase de testes com Dados Sintéticos				X		
4. Fase de testes com Dados Reais					X	
5. Liberação do Código						X

Fonte: O autor

REFERÊNCIAS

CAGNIARD, L. Basic theory of the magneto-telluric method of geophysical prospecting. v. 18(3), p. 605–635, 1953.

DIDANA, Y. L. Multidimensional Inversion of MT data from Krýsuvík High Temperature Geothermal Field, SW Iceland, and study of how 1D and 2D Inversion can Reproduce a given 2D/3D Resistivity Structures Using Synthetic MT Data. 136 p. Dissertation (Masters Thesis) — Faculty of Earth Sciences University of Iceland, Reykjavík, Iceland, Abril 2010.

EGBERT, G. D. Robust multiple-station magnetotelluric data processing. **Geophysical Journal International**, v. 130, p. 475–496, 1997.

HAYT, W. H.; BUCK, J. A. **Eletromagnetismo**. 8. ed. Porto Alegre, Brazil: AMGH Editora Ltda., 2013.

KIVY ORGANIZATION. **Kivy 1.10.1 documendation**. [S.l.], 2018. Available at < https://kivy.org/>. Visited in March, 2018.

PARKINSON, W. D. **Introduction to Geomagnetism**. Edinburgh: Scotish Academic Press, 1983.

PYTHON SOFTWARE FOUNDATION. **Python 3.6.5 documendation**. [S.l.], 2018. Available at < https: //docs.python.org/3/>. Visited in March, 2018.

TIKHONOV, A. N. On determining electrical characteristics of the deep layers of the earth's crust. **Doklady Akademii Nauk SSSR**, v. 73, p. 295–297, 1950.