# **AP1 - Portos**

# Hidráulica Marítimica

Aluno: Francisco José Matos Nogueira Filho

Matricula: 384962

```
In [1]: import numpy as np
from numpy import pi
from IPython.display import Markdown as md
```

## Questão 1

## Dados da onda em Alto Mar

```
In [2]: ## Dados da onda em Alto Mar

H0 = 2 #m
T = 142 #s
g = 9.81 #m/s^2
```

### Item A

Determinação do comprimento de onda  $L_0$ , celeridade e  $\sigma$  em águas profundas

$$L_0 = \frac{gT^2}{2\pi}$$

$$C = \frac{L}{T}$$

$$\sigma = \frac{2\pi}{T}$$

```
In [3]: def comprimentoDeOnda(Periodo):
             return (g * Periodo**2)/(2 * pi)
         def Celeridade(Comprimento, T):
             return Comprimento/T
         L0 = comprimentoDeOnda(T)
         C0 = Celeridade(L0,T)
         sigma = 2*pi/T
         #Resposta
         md("""
         L 0 = .2f m \n
         C 0 = %.2f m/s \n
         $\sigma = %.4f$ ciclos/seg
         """%(L0,C0,sigma))
Out[3]: L_0 = 31482.25 \text{ m}
         C_0 = 221.71 \text{ m/s}
         \sigma = 0.0442 ciclos/seg
```

Usarei uma função broyden1 do pacote de calculo númerico scipy

(https://docs.scipy.org/doc/scipy/reference/generated/scipy.optimize.broyden1.html) para minimizar a expressão:

$$\frac{L}{L0} = tanh\left(\frac{2\pi d}{L}\right)$$

```
In [4]: from scipy.optimize import broyden1
    #from scipy.optimize import minimize, newton_krylov, broyden1, curve_fit
    d1 = 10 #m
    def fu(1):
        return (1/L0 - np.tanh((2*pi*d1)/1))**2
    x0 = 125 #Palpite inicial
    solv = broyden1(fu,x0,iter=50)
    L10 = solv

def calcularK(L):
    return (2 * pi)/L

k10 = calcularK(L10)
    md("""
    $L = %.2f \; m $ \n
$K = %.5f \; $
""" % (L10,k10))
```

Out[4]: L = 1405.98 m

K = 0.00447

$$n = 0.5 \left( 1 + \frac{2Kd}{senh(2Kd)} \right)$$

```
In [5]: def calcularN(K,d):
            return 0.5 * (1 + (2*K*d)/np.sinh(2*K*d))
        n10 = calcularN(k10,d1)
        md("""
        n = .3f
        """ % n10)
```

Out[5]: n = 0.999

$$h = H_0 \sqrt{\frac{b_0}{b}} \sqrt{\frac{1}{2} \frac{1}{n} \frac{C_0}{C}}$$

Pode-se considerar  $\frac{b_0}{h} = 0$  uma vez que se estamos calculando para um cenário em Mar Aberto

```
In [6]: def calcularH(H0,n,C0,C):
            return H0 * (1 * 0.5* 1/n * C0/C)**0.5
        def VelocidadeOrbitalMax(a,K,sigma):
            return (a * g * K)/sigma
        C10 = Celeridade(L10,T)
        H10 = calcularH(H0,n10,C0,C10)
        a10 = H10/2
        u10 = VelocidadeOrbitalMax(a10,k10,sigma)
        md("""
        H = %.3f \ \ m \ \ n
        $u = %.3f \ \ m/s$
        """ % (H10, u10))
Out[6]: H = 6.694 m
        u = 3.316 \ m/s
```

### Item B

Usarei uma função broyden1 do pacote de calculo númerico scipy (https://docs.scipy.org/doc/scipy/reference/generated/scipy.optimize.broyden1.html) para minimizar a expressão:

$$\frac{L}{L0} = tanh\left(\frac{2\pi d}{L}\right)$$

```
In [7]: from scipy.optimize import minimize
    from scipy.optimize import minimize, newton_krylov, broyden1, curve_fit
    d2 = 5 #m
    def fu2(1):
        return (1/L0 - np.tanh((2*pi*d2)/1))**2
    x0 = 125 #Palpite inicial
    solv = broyden1(fu2,x0,iter=50)
    L5 = solv

    k5 = calcularK(L5)
    md("""
    $L = %.2f \; m $ \n
    $K = %.5f \; $
    """ % (L5,k5))
Out[7]: L = 994.34 m
```

 $n = 0.5 \left( 1 + \frac{2Kd}{senh(2Kd)} \right)$ 

K = 0.00632

```
In [8]: def calcularN(K,d):
    return 0.5 * (1 + (2*K*d)/np.sinh(2*K*d))

n5 = calcularN(k5,d2)
    md("""
    $n = %.7f$
    """ % n5)
```

Out[8]: n = 0.9996674

$$h = H_0 \sqrt{\frac{b_0}{b}} \sqrt{\frac{1}{2} \frac{1}{n} \frac{C_0}{C}}$$

Pode-se considerar  $\frac{b_0}{h}=0$  uma vez que se estamos calculando para um cenário em Mar Aberto

```
In [9]: C5 = Celeridade(L5,T)
    H5 = calcularH(H0,n5,C0,C5)
    a5 = H5/2
    u5 = VelocidadeOrbitalMax(a5,k5,sigma)
    md("""
    $H = %.3f \; m $ \n
    $u = %.3f \; m/s$
    """ % (H5, u5))
```

Out[9]: H = 7.959 mu = 5.575 m/s

Item C

```
sen(\alpha_2) = \frac{C_2}{C_1} sen(\alpha_1)
```

```
In [10]: def AnguloDeRefracao(C1, C2, alfa):
    return C2/C1* np.sin(2* pi* alfa/360)
    alfa1 = 35
    senAlfa2 = AnguloDeRefracao(C10,C5,alfa1)
    alfa2 = 360*np.arcsin(senAlfa2)/(2 * pi)
    md("""
    $ sen(α_2) = %.3f $ \n
$ α_2 = %.2f ° $

""" % (senAlfa2,alfa2))
Out[10]: sen(α<sub>2</sub>) = 0.406

α<sub>2</sub> = 23.93°
```

#### Item D

$$\xi_{M} = \frac{\pi^{2}H^{2}}{2gT^{2}} \left[ 1 + \frac{1.5}{senh\left(\frac{2\pi d}{L}\right)} \right]$$

```
In [11]: def sobrelevacaoNvlMedio(H, T, d, L):
    return (pi*H)**2/(2*g*T**2) * (1 + 1.5/np.sinh(2* pi * d/L))

xi5 = sobrelevacaoNvlMedio(H5, T, d2, L5)

md("""
    $\xi$ = %.5f \; m$

""" % xi5)
Out[11]: $\xi$ = 0.07659 m
```

Item E

```
In [12]: cotaIgreja = 3.5 #m

Honda = H5/2 + xi5

if Honda > cotaIgreja:
    print("A Onda atingirá a Igreja")
else:
    print("A Igreja não será atingida pela Onda")
```

A Onda atingirá a Igreja

### Questão 1

### Dados da onda em Alto Mar

```
In [13]: ## Dados da onda em Alto Mar

H0 = 6 #m

T = 8 #s

g = 9.81 #m/s^2
```

#### Item A

```
In [14]:  \begin{array}{l} \text{L0} = \text{comprimentoDeOnda}(\text{T}) \\ \text{C0} = \text{Celeridade}(\text{L0,T}) \\ \text{sigma} = 2*\text{pi}/\text{T} \\ \\ \#\text{Resposta} \\ \text{md}(""" \\ \$\text{L}\_0 = \$.2\text{f}\$ \text{ m /n} \\ \$\text{C}\_0 = \$.2\text{f}\$ \text{ m/s /n} \\ \$\text{sigma} = \$.4\text{f}\$ \text{ ciclos/seg} \\ \text{"""}\$ (\text{L0,C0,sigma}) ) \\ \\ \text{Out}[14]: \\ L_0 = 99.92 \text{ m} \\ \\ C_0 = 12.49 \text{ m/s} \\ \\ \sigma = 0.7854 \text{ ciclos/seg} \\ \end{array}
```

Usarei uma função broyden1 do pacote de calculo númerico <u>scipy</u> (<a href="https://docs.scipy.org/doc/scipy/reference/generated/scipy.optimize.broyden1.html">https://docs.scipy.org/doc/scipy/reference/generated/scipy.optimize.broyden1.html</a>) para minimizar a expressão:

$$\frac{L}{L0} = tanh\left(\frac{2\pi d}{L}\right)$$

```
In [15]: from scipy.optimize import broyden1
         #from scipy.optimize import minimize, newton_krylov, broyden1, curve_fit
         d1 = 7 \# m
         def fu(1):
            return (1/L0 - np.tanh((2*pi*d1)/1))**2
         x0 = 50 #Palpite inicial
         solv = broyden1(fu,x0,iter=50)
         L7 = solv
         def calcularK(L):
             return (2 * pi)/L
         k7 = calcularK(L7)
         md("""
         L = .2f \ m \ n
         """ % (L7,k7))
Out[15]: L = 61.41 m
```

 $n = 0.5 \left( 1 + \frac{2Kd}{senh(2Kd)} \right)$ 

K = 0.10232

```
In [16]: def calcularN(K,d):
    return 0.5 * (1 + (2*K*d)/np.sinh(2*K*d))

n7 = calcularN(k7,d1)
    md("""
    $n = %.3f$
    """ % n7)
```

Out[16]: n = 0.863

$$h = H_0 \sqrt{\frac{b_0}{b}} \sqrt{\frac{1}{2} \frac{1}{n} \frac{C_0}{C}}$$

Pode-se considerar  $\frac{b_0}{b}=0$  uma vez que se estamos calculando para um cenário em Mar Aberto

28/08/2020

```
AP1
 In [17]: def calcularH(H0,n,C0,C):
                return H0 * (1 * 0.5* 1/n * C0/C)**0.5
            def VelocidadeOrbitalMax(a,K,sigma):
                return (a * g * K)/sigma
            C7 = Celeridade(L7,T)
            H7 = calcularH(H0,n7,C0,C7)
            a7 = H7/2
            u7 = VelocidadeOrbitalMax(a7,k7,sigma)
            md("""
            H = .3f \ m \ n
            $u = %.3f \ \ m/s$
            """ % (H7, u7))
 Out[17]: H = 5.827 m
           u = 3.723 \ m/s
Item B
\Delta h = \frac{\pi H^2}{L} coth \left(\frac{2\pi d}{L}\right)
 In [18]: def DeltaH(H, L, d):
                return (pi * H**2)/L * (np.tanh((2 * pi * d)/L))**-1
```

```
def DeltaP(H,L,d):
              return H/(np.cosh((2 * pi * d)/L))
          dP = DeltaP(H7, L7, d1)
          dH = DeltaH(H7, L7, d1)
          md("""
          $\Delta p = %.2f \; m$ \n
          \theta = .2f \ m
          """ % (dP,dH))
Out[18]: \Delta p = 4.60 \ m
          \Delta h = 2.83 \ m
In [19]: | md("""
          H_{clapotis} = .2f \  \  m
          """ % (H7 * 2))
Out[19]: H_{clapotis} = 11.65 m
```

\$Cota = %.2f \; m\$ """ % (H7 + dH))

In [20]: | md("""

Out[20]: Cota = 8.65 m

#### Item C

$$E = EL = \frac{\rho g H^2 L}{8}$$

#### Item D

```
In [22]: def MomentoDeTombamento():
              return
          cota = H7 + dH
          A1 = 0.5 * cota**2
          A2 = d1*(cota - dP)/2
          A3 = dP * d1
          At = sum([A1,A2,A3])
          x1 = d1 + cota/3
          x2 = 2/3 *d1
          x3 = d1/2
          x = (np.array([A1,A2,A3]) @ np.array([x1,x2,x3]))/At
          x = .2f \ m \
          """ % X)
Out[22]: x = 6.55 m
In [23]: R = At * rho/1000
          Mt = R * x
          md("""
          $M_t = %.2f \; tf·m/m_{linear}$
          """ % Mt)
Out[23]: M_t = 567.62 \ tf \cdot m/m_{linear}
In [24]: R
Out[24]: 86.66562384202894
```