Determinação da Viscosidade do Ar

Iago Braz Mendes, Hugo Danilo Santos Alkimim, Gabriel Oliveira Mota, e Marcos Aurélio Duarte Carvalho

Resumo

Neste artigo, explora-se um arranjo experimental de um oscilador massa-mola para investigar a oscilação harmônica amortecida. A determinação da amplitude da oscilação como uma função temporal foi determinada precisa e economicamente, utilizando vídeos obtidos por meio de um celular, a ferramenta Tracker – Video Analysis and Modeling Tool for Physics Education – e algoritmos em MATLAB. Assim, foi possível determinar o coeficiente de amortecimento, que foi usado para encontrar a viscosidade do ar.

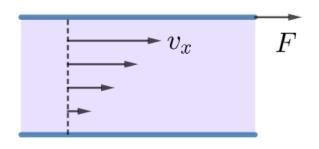
1. Introdução

A teoria acerca de sistemas oscilatórios amortecidos é aprofundada por alguns artigos [referência(s)]. Contudo, é comum encontrar discrepâncias entre as previsões e os resultados obtidos em laboratórios. Nesse sentido, este artigo apresenta um modelo experimental de fácil implementação para determinar a viscosidade do ar a partir de uma oscilação massamola amortecida. Com os dados coletados, fazemos 3 análises a fim de encontrar qual método mais se aproxima da realidade.

Na seção 2, a parte teórica sobre viscosidade e oscilações amortecidas é rapidamente exposta. Na seção 3, o modelo experimental usado para obter dados é explicado. Na seção 4, a análise de dados e seus resultados são discutidos, abrangendo 3 métodos distintos. Por fim, as conclusões são apresentadas na seção 5.

2. Teoria

Em primeira instância, viscosidade (η) é a propriedade física que descreve a resistência de um fluido para escoar, que é geralmente expressa usando a Lei de Newton da Viscosidade:



$$\frac{F}{A} = \eta \frac{dv_x}{du} \tag{1}$$

em que F é a força aplicada, A é a área em y e z, e $\frac{dv_x}{dy}$ é a derivada espacial da velocidade. No

Sistema Internacional, a viscosidade possui pascalsegundo $[Pa \cdot s]$ como unidade de medida.

Além disso, quando estudamos a mecânica de fluidos, devemos sempre considerar o número de Reynolds, um coeficiente adimensional utilizado para o cálculo do regime de escoamento de um fluido sobre uma superfície. Esse coeficiente é dado por:

$$Re = \frac{\rho vl}{\eta} \tag{2}$$

em que ρ é a densidade do fluido e l é a dimensão linear característica do objeto oscilante (para uma esfera, l = 2r, em que r é o raio).

Finalmente, quando analizamos oscilações harmônicas simples no mundo real, precisamos considerar a energia dissipada devido à força de atrito. Para pequenos números de Reynolds, a força de atrito na esfera é dada pela Lei de Stoke:

$$F = 6\pi r \eta v \tag{3}$$

Nesse caso, a equação do movimento para uma esfera com massa m e uma mola com constante elástica k é dada por

$$\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \tag{4}$$

em que as constantes são dadas por

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m} \qquad \gamma = \frac{3\pi\eta r}{m} \tag{5}$$

Portanto, quando $\omega_0 > \gamma$ (caso de sub-amortecimento), a solução é

$$x = A e^{-\gamma t} \cos(\omega t + \phi) \tag{6}$$

em que A, ϕ e ω são, respectivamente, a amplitude, a fase, e a frequência da oscilação.

Contudo, quando os números de Reynolds não são pequenos, podemos usar a equação desenvolvida por Landau e Lifshitz:

$$F = 6\pi \eta r \left(1 + \frac{r}{\delta} \right) v + 3\pi r^2 \left(1 + \frac{2r}{9\delta} \right) \rho \delta \frac{dv}{dt}$$
 (7)

em que δ a profundidade de penetração dentro do fluido ao redor do objeto oscilante, que é dada por

$$\delta = \sqrt{\frac{2\eta}{\rho\omega}} \tag{8}$$

Quando resolvemos essa equação, encontramos uma solução análoga à anterior:

$$x = A e^{-\gamma t} \cos(\omega t + \phi) \tag{9}$$

Todavia, agora as constantes são determinadas por

$$\omega_0^2 = \frac{k}{f_2 3\pi r^2 \left(1 + \frac{2r}{9\delta}\right) + m}$$

$$\gamma = \frac{3\pi \eta r \left(1 + \frac{r}{\delta}\right)}{f_1 \left[f_2 3\pi r^2 \left(1 + \frac{2r}{9\delta}\right) \rho \delta + m\right]}$$
(10)

em que f_1 e f_2 são coeficientes semi-empíricos.

3. Experimento

A configuração experimental é simples e pode ser facilmente repetida (figuras 1 e 2). Ela consiste de uma bola com uma massa conhecida, uma mola, um suporte com uma escala de comprimento, um dispositivo para gravar partes da oscilação, um suporte para o dispositivo, e um cronômetro que nos dá o tempo real no vídeo em câmera lenta gerado.

Inicialmente, nós fizemos o experimento usando uma bola de tênis e filmando toda a oscilação (figura 1). Depois de fazermos a análise de dados dessa configuração, decidimos que seria melhor usar uma bola mais lisa, pois se adequaria melhor aos modelos matmáticos utilizados, que consideram uma esfera sem rugosidades. Além disso, optamos por gravar trechos mais curtos, a fim de obtermos vários vídeos para serem analisados separadamente, facilitando o procedimento.

Portanto, nós fizemos um segundo experimento usando uma bola de metal (figura 2) e filmando entre 5 e 10 segundos em intervalos de 1 minuto.

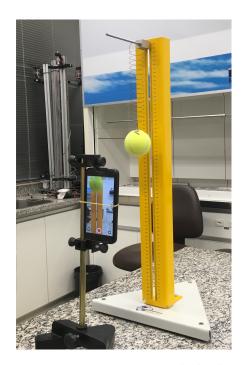


Figura 1: Experimento com bola de tênis.

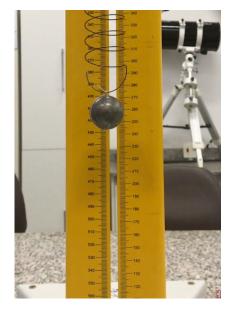


Figura 2: Experimento com bola de metal.

4. Análise de Dados

Com os dados da última configuração, fizemos duas análises para determinar o valor da viscosidade do ar: uma utilizando a maior amplitude de cada vídeo curto e outra fazendo a média aritmética das amplitudes máxima e mínima em cada vídeo.

No primeiro método, analisamos cada gravação – quadro a quadro –, com o auxílio de um editor de vídeo (figura 3), para encontrar a maior amplitude atingida e o correspondente tempo no cronômetro em tela. Com isso, conseguimos encontrar o valor da viscosidade do ar como $2.78 \cdot 10^{-5} \, Pa \cdot s$ (ignorando as incertezas). Apesar de esse método ter sido efe-

tivo, ele poderia ser mais preciso, motivo pelo qual fizemos a segunda análise.

No segundo método, usamos o programa Tracker – video~analysis~and~modelling~tool – para conseguir mais posições em cada vídeo e depois calcular a média aritmética das amplitudes máxima e mínima atingidas nesse intervalo. Como consequência dessa nova análise, conseguimos determinar o valor da viscosidade do ar como $2.02 \cdot 10^{-5}~Pa \cdot s$ (ignorando a incerteza novamente).

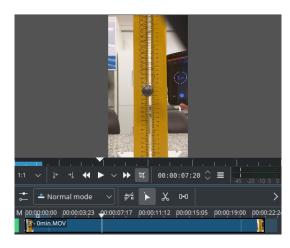


Figura 3: Análise da gravação quadro a quadro.

- 5. Conclusão
- 6. Referências