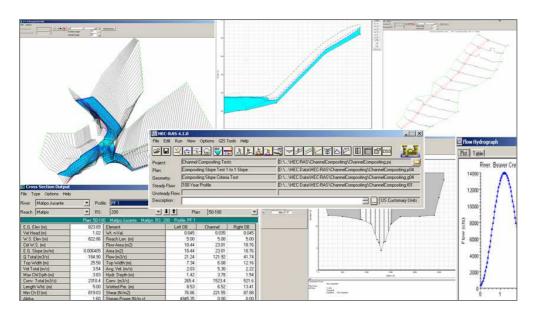
Curso Básico HEC-RAS

Elaborado por: Rubens Gomes Dias Campos

Engenheiro Civil – UFMG

Msc. Recursos Hídricos – UFMG

Apoio Logístico: Eng Marcos Jabor – DER MG



Versão 1.1

Belo Horizonte, 7 e 8 de Maio de 2011.

SUMÁRIO

SUMÁRIO	2
OBJETIVO	4
INTRODUÇÃO	4
INSTALANDO OS SOFTWARES	4
HEC-RAS	4
SOBRE O HEC-RAS	5
BASE TEÓRICA	5
FORMULAÇÃO MATEMÁTICA – ESCOAMENTO PERMANENTE	5
métodos numéricos para cálculo do escoamento permanente	7
FORMULAÇÃO MATEMÁTICA – ESCOAMENTO TRANSITÓRIO	8
métodos numéricos para cálculo do escoamento transitório	9
INTERFACES	14
INTERFACE PRIMÁRIA – PARTE I	14
INTERFACE PRIMÁRIA – PARTE II	15
GEOMETRIA	16
INTERFACE GEOMETRIA - INTRODUÇÃO	16
SEÇÃO GEOMÉTRICA	17
JUNÇÕES	20
O SISTEMA SIG E O HEC-RAS	21
FERRAMENTA INTERPOLAÇÃO	24
POR TRECHO	24
POR SEÇÃO	25
ENTRADA DE DADOS POR TABELAS	26
DADOS DE VAZÃO E CONDIÇÕES DE CONTORNO – REGIME PERMANENTE	30
ANÁLISE PERMANENTE	32
DADOS DE VAZÃO E CONDIÇÕES DE CONTORNO – REGIME TRANSITÓRIO	33
análise transitório	35
ERROS, ADVERTÊNCIAS E NOTAS	36
GEOMETRIA - FERRAMENTA PONTES E BUEIROS	37
LEVEES	41
RESULTADOS GRÁFICOS	42
PERFIS DOS TRECHOS DOS MODELOS	42
GRÁFICOS DE DADOS HIDRÁULICOS	43

TABELA DE PROPRIEDADES HIDRAULICAS	44
CURVA CHAVE	45
TABELA DE DADOS DE SAÍDA	46
VISUALIZAÇÃO 3D	47
FIGURAS DE FUNDO	48
PLANOS	49
REGIME PERMANENTE	49
regime transitório	49
APLICAÇÕES	50
ENTRADA DE DADOS	51
SUPERFÍCIE LÍQUIDA	52
BUEIROS	52
PONTES	53
ÁREAS BLOQUEADAS E ÁREAS INEFETIVAS	56
LIMITAÇÕES DO SOFTWARE	57
RIRI I CARAFIA	58

OBJETIVO

O Objetivo do curso é que, após este, cada engenheiro participante tenha domínio suficiente para desenvolver de forma plena o uso deste recurso computacional, de forma a ser capaz de entrar com dados proceder a análises e interpretar resultados.

Para tanto são abordados não somente feições sobre o software, mas também teoria sobre o funcionamento teórico dos mesmos.

INTRODUÇÃO

Esta apostila foi desenvolvida para ser utilizada durante o curso, com exposição simultânea, do software HEC-RAS e as instruções seguem anotadas em figuras que representam a interface do programa.

Procurou-se adotar a sequência de exposições destas figuras a serem seguidas no curso.

O objetivo do curso é fornecer aos alunos noções básicas do HEC-RAS para que, com os conhecimentos de engenharia, possam desenvolver de forma independente projetos e estudos com a utilização do mesmo.

Serão desenvolvidos, durante o curso, passo a passo com as interfaces expostas nesta apostila, exemplos. A apostila visa a descrever as principais interfaces que serão utilizadas.

INSTALANDO OS SOFTWARES

HEC-RAS

Executar o aplicativo e definir prioridades para instalação dos exemplos fornecidos e Sistema Internacional de Unidades.

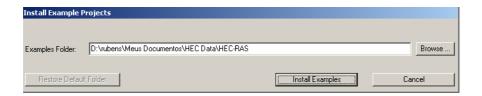


Figura 01 – Exemplos a serem instalados.



Figura 02 – Definição do sistema de unidades adotado.

SOBRE O HEC-RAS

Basicamente, possui uma interface primária por onde pode-se acessar várias outras interfaces para entrada, consulta e verificação de dados.

Este software armazena os dados em vários arquivos de forma independente. Assim, criam-se arquivos somente de geometria, vazões, sedimentos, etc.

Estes arquivos de dados podem ser analisados por diferentes combinações de forma a se criar vários planos de análise.

BASE TEÓRICA

FORMULAÇÃO MATEMÁTICA – ESCOAMENTO PERMANENTE

A equação de energia sentencia que:

Uma partícula de água em escoamento com peso específico γ, massa específica ρ, massa m e situada a uma cota z em relação a um Datum, e considerando esta partícula submetida a um campo gravitacional, levando-se em conta as energias cinéticas e potenciais de posição e de pressão.

Para a determinação do escoamento permanente a solução da equação de energia, creditada à Bernoulli, é dada pela seguinte formulação:

$$Y_2 + Z_2 + \frac{\alpha_2 V_2^2}{2g} = Y_1 + Z_1 + \frac{\alpha_1 V_1^2}{2g} + h_e$$
 (1)

Onde os termos são os seguintes, respectivamente;

 $Y_1, Y_2 \rightarrow \text{Profundidade líquida na seção;}$

 $Z_1, Z_2 \rightarrow \text{Cota}$ do fundo do canal em relação a um Datum;

 $V_{\scriptscriptstyle 1}, V_{\scriptscriptstyle 2} \mathop{
ightarrow}
olimits_{\scriptscriptstyle 1}$ Velocidade média na seção;

 $lpha_{\scriptscriptstyle 1},lpha_{\scriptscriptstyle 2}$ ightarrow Coeficientes de Coriolis;

 g \rightarrow Aceleração da gravidade;

 $h_e \rightarrow \text{Perda de carga no trecho}$.

A Figura a seguir demonstra os termos da equação de energia.

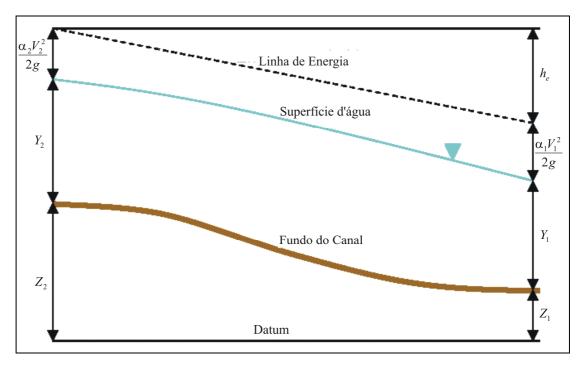


Figura 03 – Perfis das linhas de água e energia e termos da equação de energia.

MÉTODOS NUMÉRICOS PARA CÁLCULO DO ESCOAMENTO PERMANENTE

Os perfis da superfície líquida são calculados de uma seção para a próxima pela resolução da equação de energia por um processo iterativo conhecido como Método Passo Padrão, introduzido por CHOW (1959).

Para escoamentos na grande maioria dos canais naturais em condições normais, o perfil em trechos de canais curtos é muito semelhante ao perfil para o escoamento uniforme,

A determinação da superfície líquida é feita pelo uso das equações 1 e 2, em um processo iterativo, sendo este processo computacional o seguinte;

Calcula-se uma determinada elevação da superfície de água, WS1, na seção à montante (ou na seção à jusante se um perfil supercrítico está sendo calculado);

Baseado na elevação de superfície de água calculada determina-se a condutância e velocidade correspondente;

Com os valores do passo 2, podem se calcular \overline{S}_f e resolver a equação 2 para h_e ;

Com valores dos passos 2 e 3 é possível calcular a equação 1 para WS2;

Comparam-se os valores assumidos, WS1, e calculado, WS2, até o momento no qual a diferença convirja para 0,003 m, ou outro valor definido.

A perda de carga entre duas seções é devida às perdas por atrito e por perdas por contração e expansão. A equação de perda de carga proposta é a seguinte;

$$h_{e} = L\overline{S}_{f} + C \left| \frac{\alpha_{2}V_{2}^{2}}{2g} - \frac{\alpha_{1}V_{1}^{2}}{2g} \right|$$
 (2)

Onde;

 $L \rightarrow Comprimento do trecho;$

 \overline{S}_f \rightarrow Coeficiente de perda de carga representativo do trecho;

C \rightarrow Coeficientes representativo de perda de carga por contração e expansão;

O comprimento do trecho, L, é calculado como segue:

$$L = \frac{L_{lob}.\overline{Q}_{lob} + L_{ch}.\overline{Q}_{ch} + L_{rob}.\overline{Q}_{rob}}{\overline{Q}_{lob} + \overline{Q}_{ch} + \overline{Q}_{rob}}$$
(3)

Onde;

 L_{lob}, L_{ch}, L_{rob} \rightarrow Comprimentos dos trechos para as seções especificadas em suas margem esquerda, canal principal e margem direita.

 $\overline{Q}_{lob}, \overline{Q}_{ch}, \overline{Q}_{rob} \rightarrow M$ édia aritmética das vazões entre as seções especificadas em sua margem esquerda, canal principal e margem direita.

Em geral, quando não se consegue balancear a equação de energia em uma seção, as causas comuns disto são normalmente um número inadequado de seções (seções muito espaçadas) ou dados inconsistentes, presentes nas seções.

FORMULAÇÃO MATEMÁTICA – ESCOAMENTO TRANSITÓRIO

As premissas adotadas para a formulação das equações de Saint-Venant são as seguintes, de acordo com CHAUDHRY (1993):

A distribuição de pressões no escoamento é tratada como hidrostática. Esta premissa é válida se superfície líquida não tem curvatura acentuada.

A declividade do leito é pequena, o canal é de leito fixo e, portanto, a profundidade medida normalmente ao canal e verticalmente são praticamente a mesma.

O escoamento é unidimensional, ou seja, a velocidade (u) do escoamento é uniforme na seção.

O canal é prismático. A seção transversal do canal pode variar ao longo do escoamento, porém variações desse tipo são tratadas pela restrição de vários pequenos segmentos prismáticos.

Os coeficientes de rugosidade utilizados em equações de escoamento turbulento e uniforme são aplicáveis ao escoamento não permanente para cálculo da perda de carga. As equações de Manning ou Chézy podem ser utilizadas para descrever efeitos de rugosidade e perdas de carga;

O fluido é incompressível e de densidade constante.

Três leis da conservação – Massa, momento e energia – são usadas para descrever o escoamento em canais abertos, CHAUDHRY (1993). Duas variáveis do escoamento, como a profundidade e velocidade ou a profundidade e a vazão, são suficientes para descrever as condições do escoamento em uma

seção do canal. Entretanto, duas equações devem ser usadas para analisar uma situação típica de escoamento.

Para a forma reduzida temos a equação de conservação da quantidade de momento (TUCCI, 1998):

$$\frac{\partial v}{\partial t} + v \frac{\partial v}{\partial x} + g \frac{\partial y}{\partial x} = g(S_o - S_f)$$
(4)

Para a conservação de massa a equação é escrita como (TUCCI, 1998):

$$b\frac{\partial y}{\partial t} + A\frac{\partial y}{\partial x} + vb\frac{\partial y}{\partial x} = 0$$
(5)

Entre as simplificações das equações do escoamento as que possuem maior relevância quanto as suas influências sobre esta pesquisa é sobre o escoamento ser admitido como unidimensional e sobre a continuidade da função.

Segundo TUCCI (1998) nas deduções das equações foram desprezadas as variações de velocidade nas direções transversal e vertical, sendo assim, a velocidade média é representativa da variabilidade de velocidades na seção e o processo é considerado, preponderantemente, longitudinal, na direção do rio ou de uma declividade principal.

Tratando-se de uma região onde a planície de inundação tem uma seção larga, que foi ocupada por equipamentos urbanos e existem várias ilhas devido ao processo de assoreamento, pode-se observar a formação de vários trechos preferenciais de escoamento, bem como de áreas de armazenamento, caracterizadas aqui pelos equipamentos urbanos (quarteirões).

MÉTODOS NUMÉRICOS PARA CÁLCULO DO ESCOAMENTO TRANSITÓRIO

Segundo CHOW et al. (1988) as equações de Saint-Venant para escoamentos distribuídos não são facilmente resolvidas por soluções analíticas, exceto em poucos casos especiais muito simples.

Existem equações diferenciais parciais que, em geral, devem ser resolvidas utilizando-se métodos numéricos. Tais métodos são classificados como Métodos Numéricos Diretos ou Métodos Característicos. Para os Métodos Diretos as equações das diferenças finitas são formuladas a partir das equações diferenciais parciais originadas da continuidade e momento. A

solução para a taxa de escoamento e elevação da superfície líquida são então obtidas para tempos e distâncias incrementais ao longo do rio.

Em métodos numéricos para resolução das equações parciais os cálculos são executados em um malha localizada sobre o plano x-t. O plano x-t é uma rede de pontos definidos por incrementos de distância de comprimento Δx e incrementos de tempo de duração Δt .

A partir da Figura 4.2, os pontos de distância são denotados pelo índice i e os pontos de tempo pelo índice j. A linha do tempo seria uma linha paralela ao eixo x por todas as distâncias e para um valor de tempo concedido.

Esquemas numéricos transformam as equações diferenciais governantes em um esquema de equações de diferenças finitas algébricas, que pode ser linear ou não linear. As equações de diferenças finitas representam as derivadas espaciais e temporais em termos de variáveis desconhecidas em ambas as linhas do tempo, j + 1, e sua linha precedente, j, onde todos os valores são conhecidos de um cálculo anterior (ver Figura 4.2). A solução das equações de Saint-Venant avançam de uma linha do tempo para a próxima.

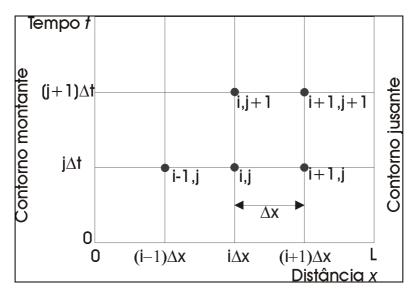


Figura 04 - Malha de plano x-t usada para solução numérica das equações de Saint-Venant por diferenças finitas - Adaptado de CHOW et al. (1988).

A aproximação para o esquema de diferenças finitas pode ser aproximado pela função u(x) como mostrado na Figura 4.3. Por um processo de expansão da série de Taylor de u(x) em um ponto $x + \Delta x$ produz:

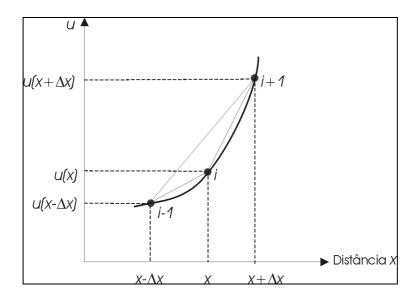


Figura 05 - Aproximações por diferenças finitas para a função u(x)-Adaptado de CHOW et al. (1988).

$$u(x + \Delta x) = u(x) + \Delta x u'(x) + \frac{1}{2} \Delta x^2 u''(x) + \frac{1}{6} \Delta x^3 u'''(x) + \dots$$
(6)

Onde u'(x) = $\partial u/\partial x$, u''(x) = $\partial 2u/\partial x2$, e daí em diante. A expansão da série de Taylor em x - Δx produz:

$$u(x - \Delta x) = u(x) - \Delta x u'(x) + \frac{1}{2} \Delta x^2 u''(x) - \frac{1}{6} \Delta x^3 u'''(x) + \dots$$
(7)

Uma aproximação pela Diferença Central utiliza a diferença subtraindo 4.7 de 4.6:

$$u(x + \Delta x) - u(x - \Delta x) = 2.\Delta x. u'(x) + 0.(\Delta x^{3})$$
(8)

Onde $0.(\Delta x^3)$ representa um residual contendo os temos de terceira e maiores ordens.

Resolvendo para u'(x) e assumindo $0.(\Delta x^3) \approx 0$ resulta em:

$$u'(x) \approx \frac{u(x + \Delta x) - u(x - \Delta x)}{2 \cdot \Delta x} \tag{9}$$

Que possui um erro de aproximação de ordem de $\Delta x2$. Este erro de aproximação, devido à eliminação dos termos de ordem maior, é também referido como erro truncado.

A aproximação para a Diferença Progressiva é definida pela subtração da equação 4.6 de u(x):

$$u(x + \Delta x) - u(x) = \Delta x \cdot u'(x) + 0 \cdot (\Delta x^{2})$$
(10)

Assumindo que termos de segunda e ordens maiores são negligenciáveis, solucionando para u'(x) resulta:

$$u'(x) \approx \frac{u(x + \Delta x) - u(x)}{\Delta x} \tag{11}$$

Que apresenta um erro de aproximação da ordem de Δx .

A aproximação para a Diferença Regressiva é definida pela subtração de u(x) da equação 4.7:

$$u(x) - u(x - \Delta x) = \Delta x.u'(x) + 0.(\Delta x^{2})$$
(12)

Assumindo que termos de segunda e ordens maiores são negligenciáveis, solucionando para u'(x) resulta:

$$u'(x) \approx \frac{u(x) - u(x - \Delta x)}{\Delta x} \tag{13}$$

O método das diferenças finitas pode utilizar o esquema implícito ou o esquema explícito. A principal diferença entre os dois é que para o método na forma explícita os valores desconhecidos são obtidos de forma sequencial ao longo do eixo do tempo de um ponto de distância para outro, enquanto que o método na forma implícita os valores desconhecidos em uma linha do tempo são todos obtidos simultaneamente.

A forma explícita é mais simples, mas pode ser instável, o que significa que valores de Δx e Δt pequenos são necessários para a convergência numérica do procedimento. A forma explícita é mais conveniente por que os resultados são fornecidos em pontos de uma malha, e assim pode-se tratar variações sutis do canal de uma seção para outra, mas, é menos eficiente que a forma implícita, e assim não adequado para simulação de vazões por longos períodos.

A forma implícita é matematicamente mais complicada, mas com o uso de computadores isto não é um problema sério quando se pode programar o método. Este método é estável para longos intervalos com baixa perda de precisão e assim trabalha mais rápido que o método explícito. Este método também pode suportar variações significativas entre as seções que descrevem o canal.

O software utilizado no trabalho proposto, HEC-RAS 4.1, possui em seus algoritmos, a forma implícita de quatro pontos para resolução do método das diferenças finitas, conhecido como esquema caixa (USACE a, 2008).

Os esquemas implícitos usam as aproximações por diferenças finitas para ambas derivações temporal e espacial em termos da variável dependente em uma linha do tempo desconhecida. Com um exemplo simples as derivadas de tempo e espaço podem ser escritas para um ponto desconhecido (i+1,j+1) como:

$$\frac{\partial u_{i+1}^{j+1}}{\partial x} = \frac{u_{i+1}^{j+1} - u_i^{j+1}}{\Delta x} \tag{14}$$

$$\frac{\partial u_{i+1}^{j+1}}{\partial t} = \frac{u_{i+1}^{j+1} - u_{i+1}^{j}}{\Delta t} \tag{15}$$

INTERFACES

INTERFACE PRIMÁRIA – PARTE I

Interface por meio da qual pode se acessar as demais interfaces.

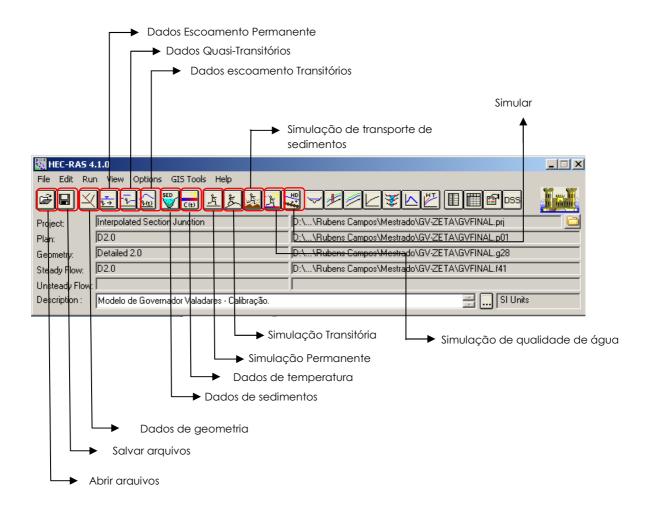


Figura 06 – Interface do HEC-RAS.

INTERFACE PRIMÁRIA – PARTE II

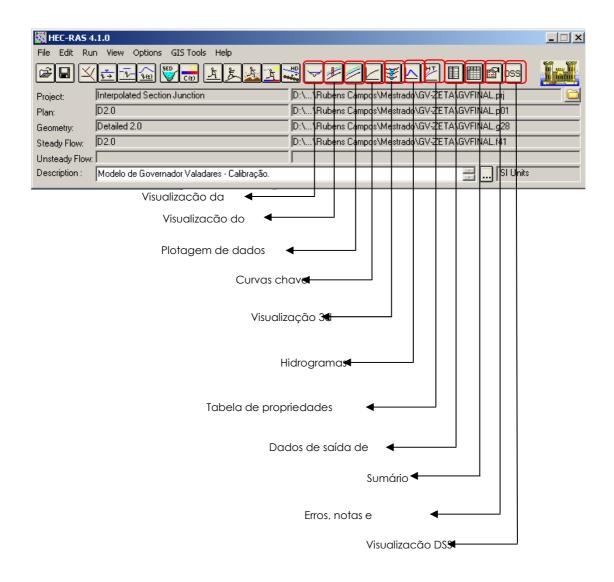


Figura 07 – Interface do HEC-RAS.

GEOMETRIA

INTERFACE GEOMETRIA - INTRODUÇÃO

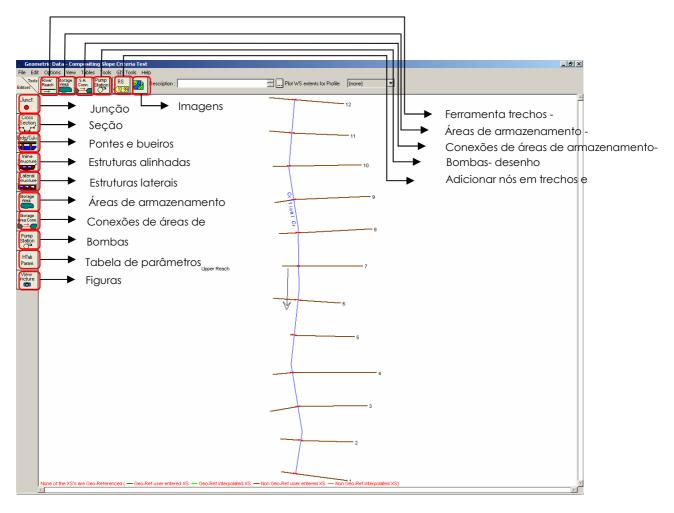


Figura 08 – Interface da geometria HEC-RAS.

SEÇÃO GEOMÉTRICA

Os coeficientes de Manning podem ser definidos por faixas ou pelas margens.

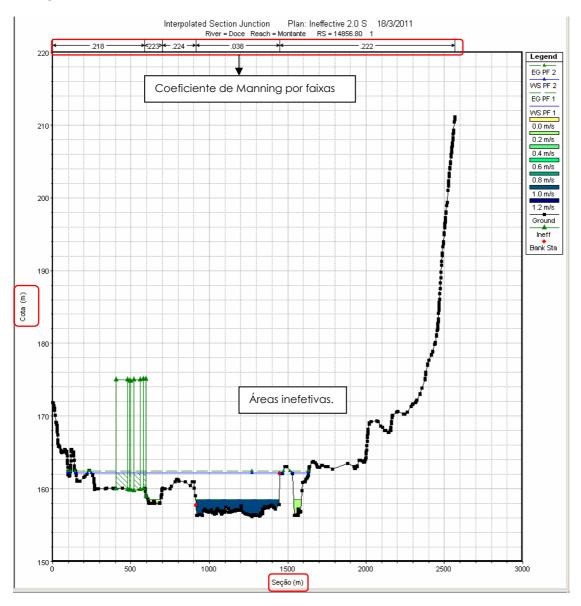


Figura 09 – Visualização das seções no HEC-RAS.

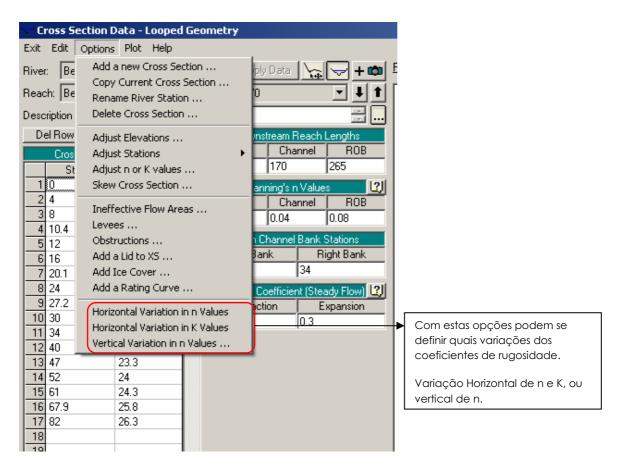
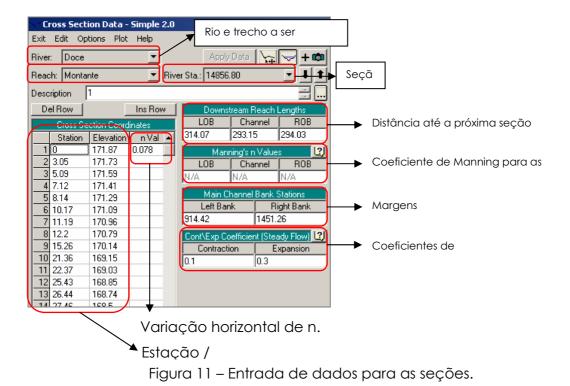


Figura 10 – Opções de variação coeficientes de rugosidade.



18

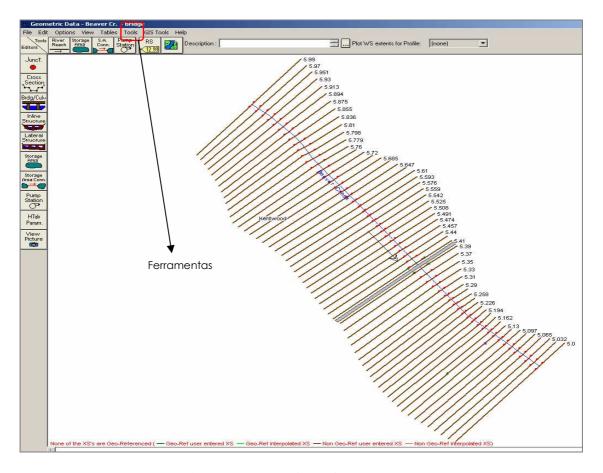


Figura 12 – Interface ferramentas.

JUNÇÕES

Devem ser delimitadas pára afluências e defluências.

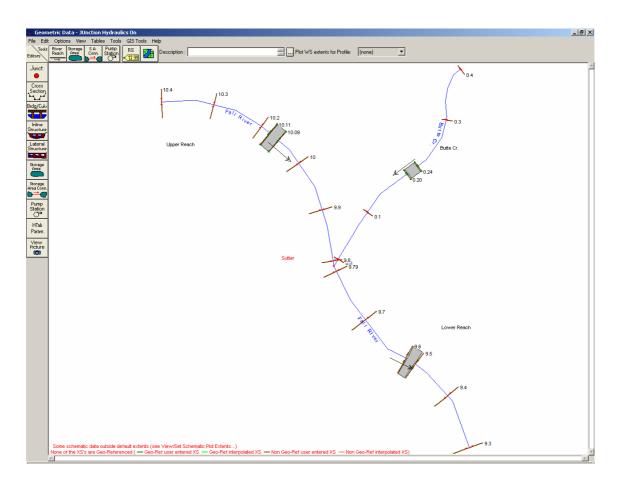


Figura 13 - Modelo com junção.

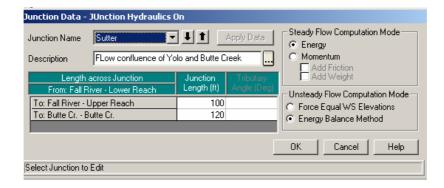


Figura 14 – Entrada de dados para as junções.

As seções de montante têm as distâncias para a próxima seção igual a zero. A distância deve ser inserida na junção, bem como o ângulo, se este for significativo e de acordo com o método.

O SISTEMA SIG E O HEC-RAS

O HEC-RAS utiliza as projeções UTM sem definir a zona de projeção, mas com definição das coordenadas dos pontos das seções.

Somente dados com definições SIG podem ser exportados, para uma posterior análise, em softwares SIG.

A Figura ilustra a idéia do sistema de projeções de Mercator (UTM).

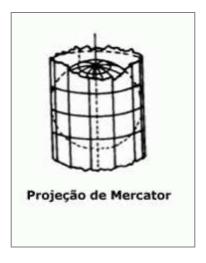


Figura 15 – Idealização da Projeção de Mercator.

A Figura ilustra as zonas que interceptam o Brasil, e em Minas Gerias. Porém, para o HEC-RAS somente são consideradas as coordenadas.

O HEC-RAS avisa sobre as condições de georreferenciamento das seções, Figura 16. Assim, podem haver seções georreferenciadas ou não, subtipos que podem ser originais ou interpoladas.



Figura 16 – Alerta sobre dados não georreferenciados.

O HEC-RAS 4.1 possui a ferramenta RAS-Mapper que necessita de arquivo .prj (com definições de projeção). No material fornecido segue o arquivo SAD_1969_UTM_Zone_23S.prj para ser utilizado com o RAS-Mapper. Obviamente outras projeções podem ser necessárias de acordo com a área de estudo.



Figura 17 – Zonas de projeção UTM sobre Brasil e Minas Gerais.

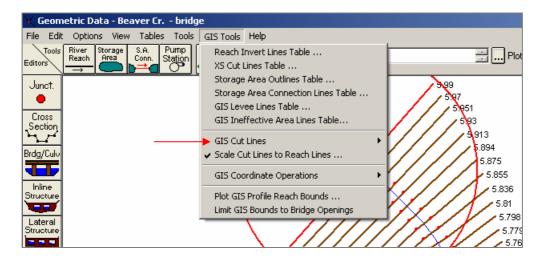


Figura 18 – Entrada da interface de coordenadas dos pontos das seções.

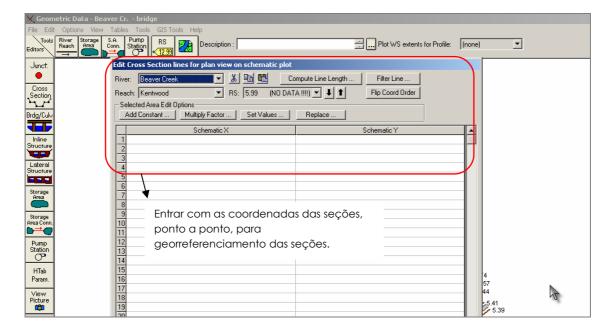


Figura 19 – Interface para inserir as coordenadas dos pontos das seções.

OBSERVAÇÃO: Se as seções não forem georreferenciadas os resultados não podem ser exportados para outras bases SIG, apesar de apresentarem resultados corretos hidraulicamente.

Dados que são importados de softwares de SIG, como o ArcGIS, pelo HEC-GeoRAS, já possuem dados de

coordenadas, e podem ser exportados diretamente para geração de mapas ou figuras.

FERRAMENTA INTERPOLAÇÃO

POR TRECHO

São dois tipos de interpolação; entre duas seções ou em um trecho completo e a escolha depende da qualidade dos dados, da geometria a ser interpolada e do objetivo em estudo.

Na interpolação por trecho o controle é menor. Basicamente escolhe-se a distância entre as seções, tipo de coordenadas SIG que serão adotadas, e as casas decimais.

Permite-se que sejam apagadas a qualquer momento se não forem convertidas em definitivas.

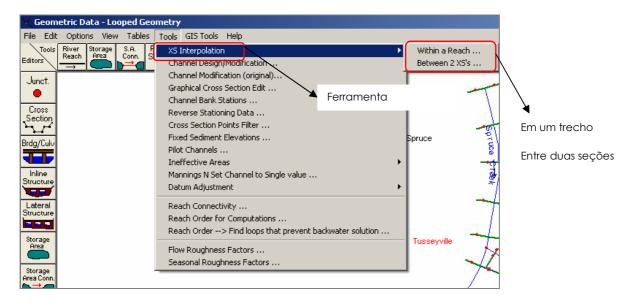


Figura 20 – Interface da ferramenta de interpolação.

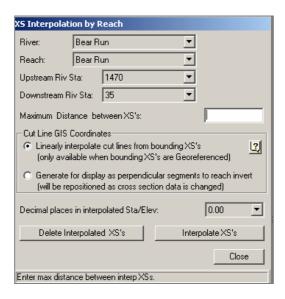


Figura 21 – Interpolação por trecho.

POR SEÇÃO

Na interpolação por seção o controle é muito mais definido. Podem-se definir os pontos que serão ligados para direcionar a interpolação.

As condições de controle são as mesmas: Basicamente escolhe-se a distância entre as seções, tipo de coordenadas SIG que serão adotadas, e as casas decimais.

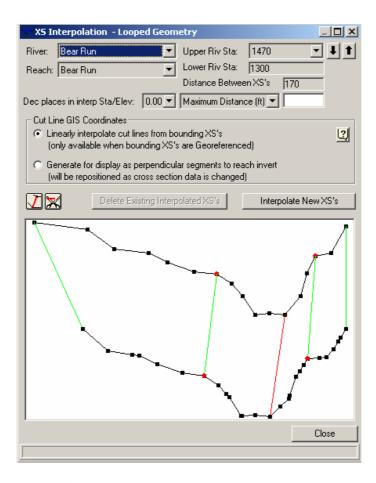


Figura 22 – Interpolação por seção.

ENTRADA DE DADOS POR TABELAS

Uma opção muito interessante para trabalhar com um grande número de seções é o trabalho com tabelas, que permite a entrada de dados de forma massiva.

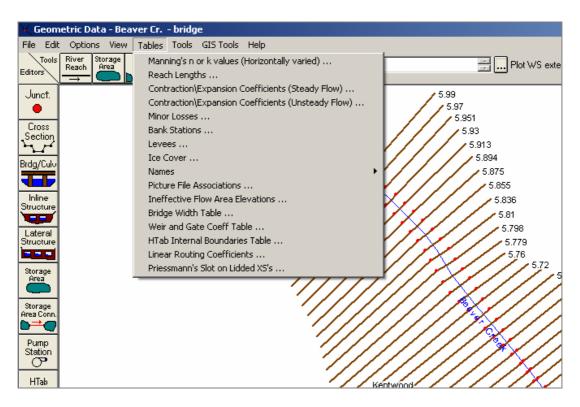


Figura 23 – Entrada de dados por tabelas.

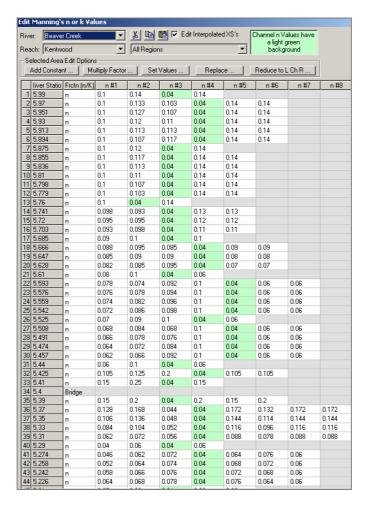


Figura 24 – Entrada de dados por tabelas – Coeficientes de Manning.

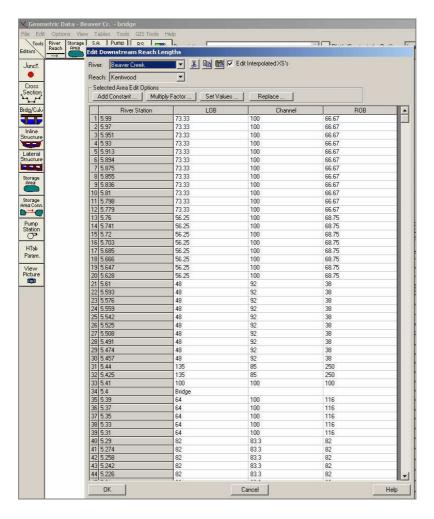


Figura 25 – Entrada de dados por tabelas – distância para seção de jusante.

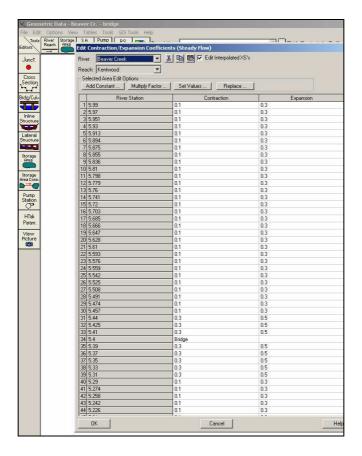


Figura 26 – Entrada de dados por tabelas – coeficientes de expansão e contração.

DADOS DE VAZÃO E CONDIÇÕES DE CONTORNO – REGIME PERMANENTE

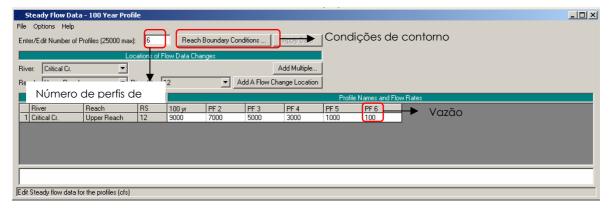


Figura 27 – Definição do número de dados e vazões e valores.

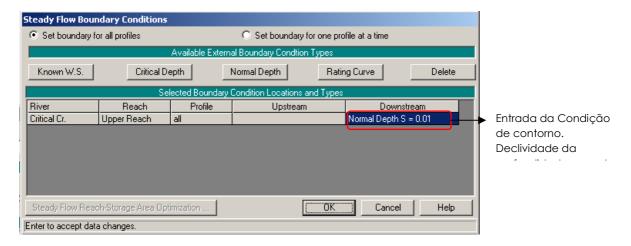


Figura 28 – Condições de contorno para os dados de vazões definidos.

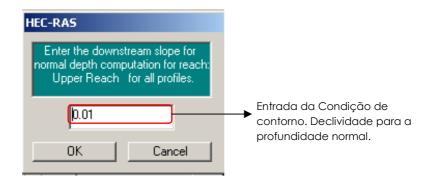


Figura 29 – Condições de contorno para os dados de vazões definidos.

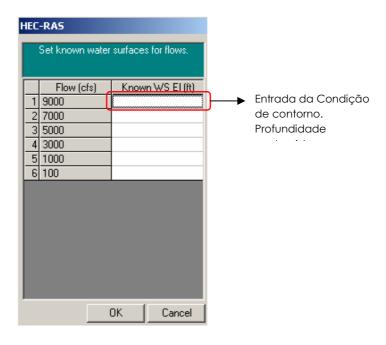
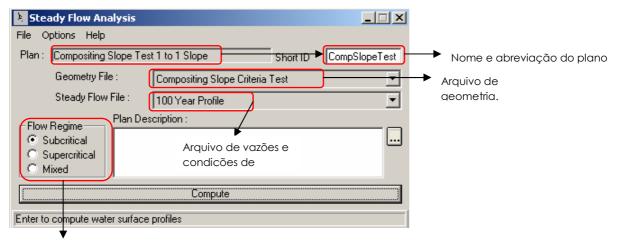


Figura 30 – Condições de contorno para os dados de vazões definidos.

ANÁLISE PERMANENTE



Regime de análise que deve ser selecionado pelo usuário de acordo com critérios hidráulicos.

Figura 31 – Interface para análise permanente.

DADOS DE VAZÃO E CONDIÇÕES DE CONTORNO – REGIME TRANSITÓRIO

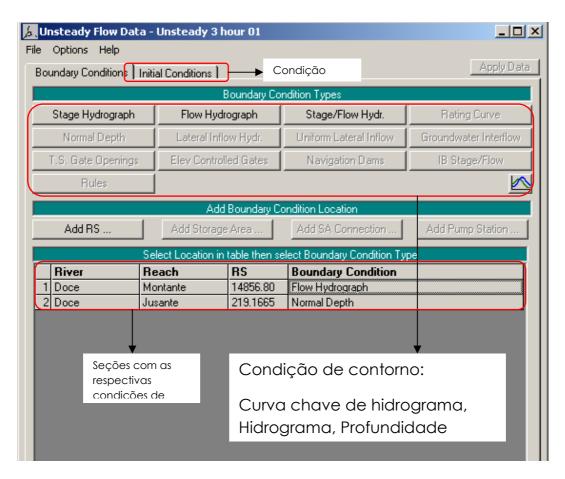


Figura 32 – Condições de contorno para análise transitória.

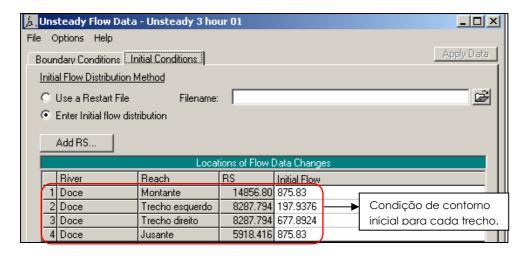


Figura 33 – Condições iniciais para análise transitória.

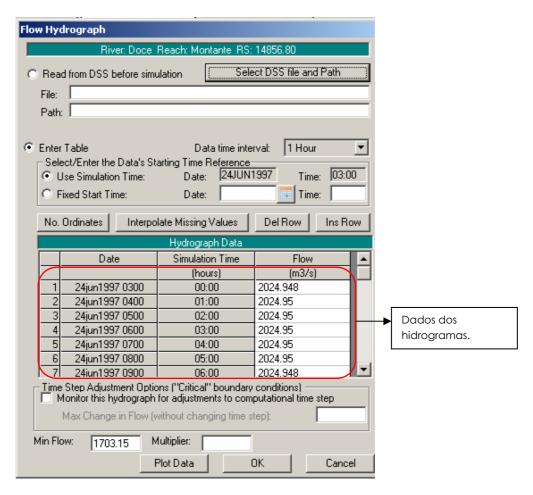


Figura 34 – Definição do hidrograma para análise transitória.

ANÁLISE TRANSITÓRIO

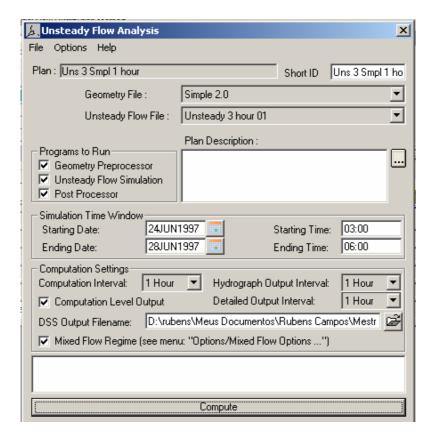


Figura 35 – Interface para análise transitória.

ERROS, ADVERTÊNCIAS E NOTAS

Ao final de uma simulação em regimes permanentes ou transitório deve-se procurar avaliar possíveis erros, advertências ou notas que o HEC-RAS verifica durante os cálculos, como por exemplo, a distância entre as seções.

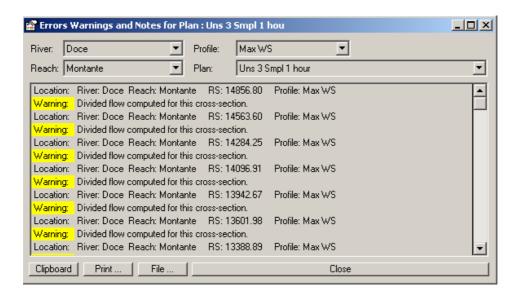


Figura 36 – Interface de erros, advertências e notas.

GEOMETRIA - FERRAMENTA PONTES E BUEIROS

Interface para entrada de dados de bueiros e pontes.

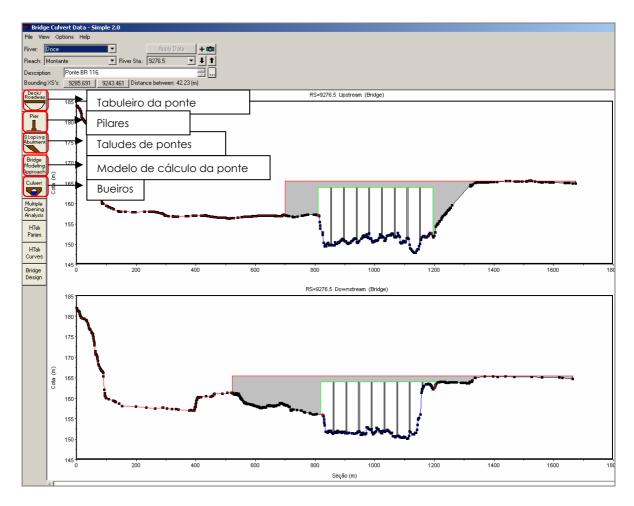


Figura 37 – Interface de pontes e bueiros.

Utilize os campos Station, low chord e high chord para definir os tabuleiros das pontes e bueiros.

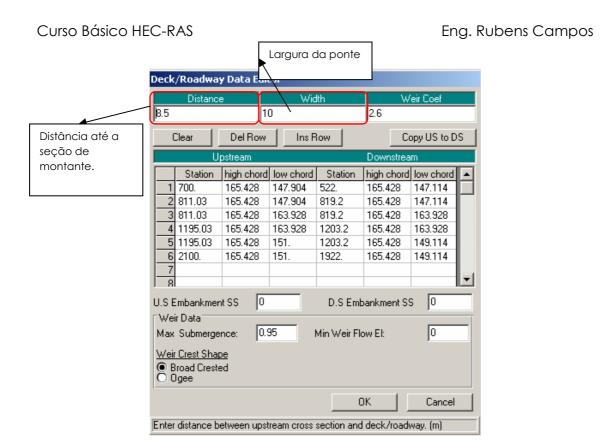


Figura 38 – Interface para entrada de dados das pontes.

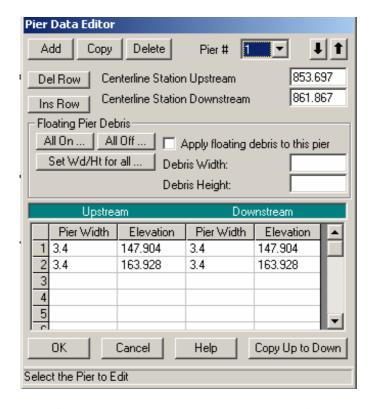


Figura 39 - Interface para entrada de dados dos pilares das pontes.

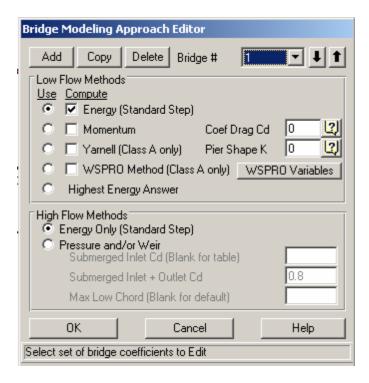


Figura 40 – Interface para tipo de modelagem das pontes.

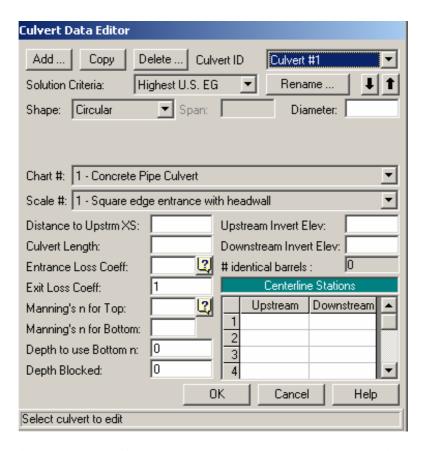


Figura 41 – Interface para entrada de dados de Bueiros.

LEVEES

Levees não são os diques, como sugere a tradução literal, mas sim um recurso para que não ocorra o extravasamento para regiões da geometria que esteja fora de análise. NÃO CONFUNDIR COM DIQUES (TRADUÇÃO).

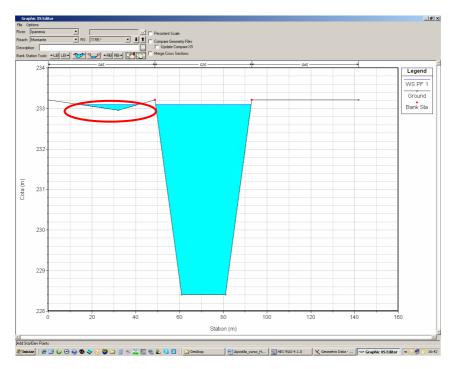


Figura 42 – Resultado sem o uso da ferramenta Levee.

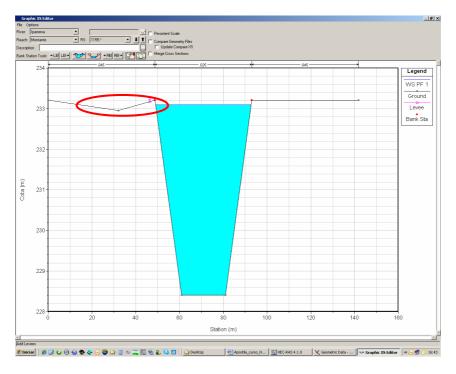


Figura 43 – Resultado com o uso da ferramenta Levee.

RESULTADOS GRÁFICOS

Existem várias formas gráficas de visualização dos resultados. A seguir segue como operar para esta visualização.

PERFIS DOS TRECHOS DOS MODELOS

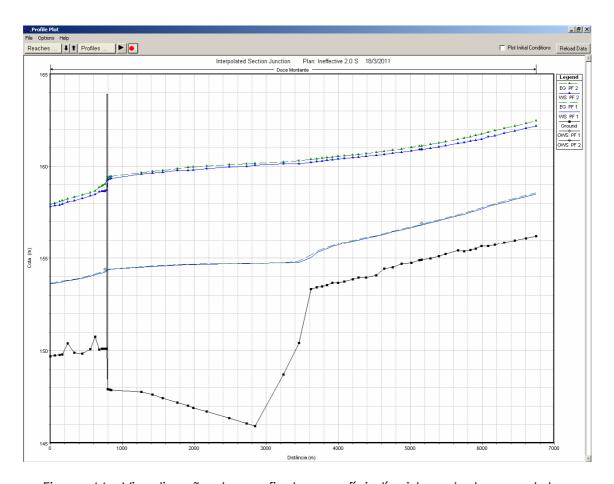


Figura 44 – Visualização dos perfis de superfície líquida e dados correlatos.

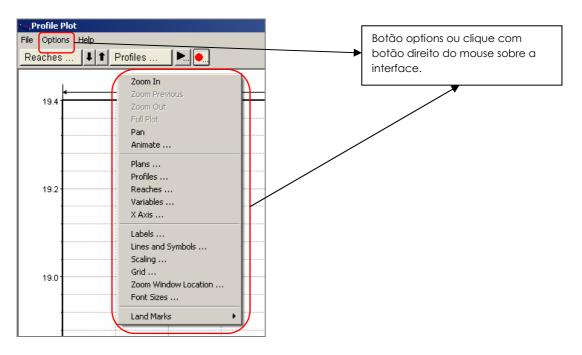


Figura 45 – Opções de interface.

GRÁFICOS DE DADOS HIDRÁULICOS

Avalia os dados, como por exemplo; velocidade, profundidade, em forma gráfica, ao longo de um trecho.

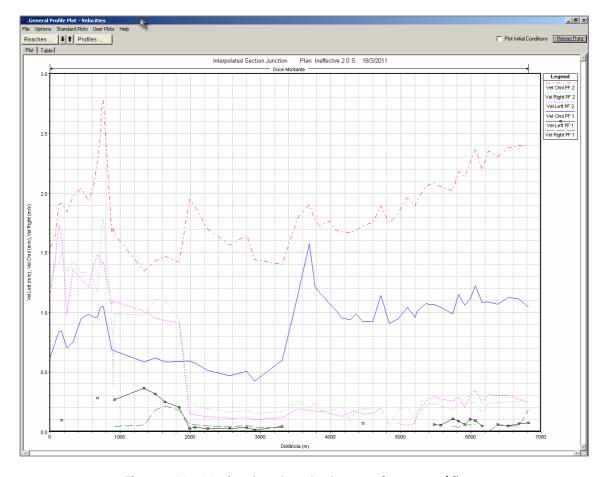


Figura 46 – Variação dos dados em forma gráfica.

Os controles são; opções, gráficos padrões, e gráficos definidos pelo usuário.

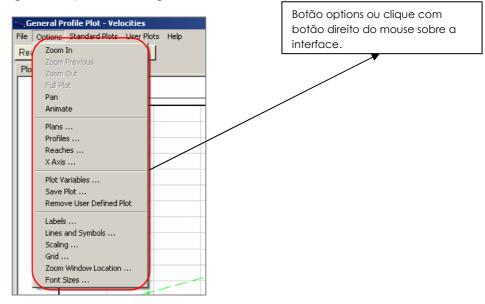


Figura 47 – Opções de interface.

TABELA DE PROPRIEDADES HIDRÁULICAS

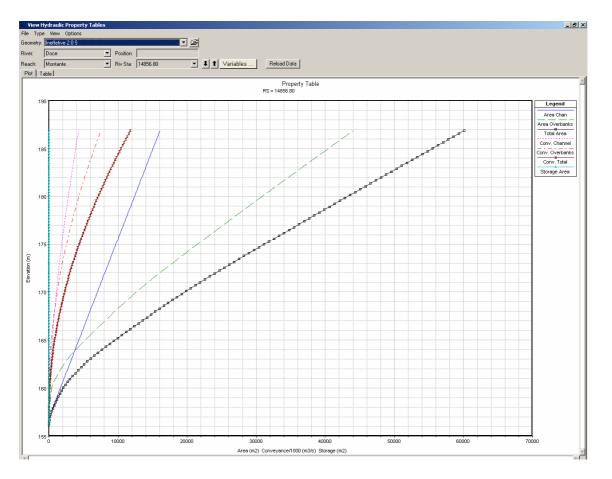


Figura 48 – Variação das propriedades por seção.

CURVA CHAVE

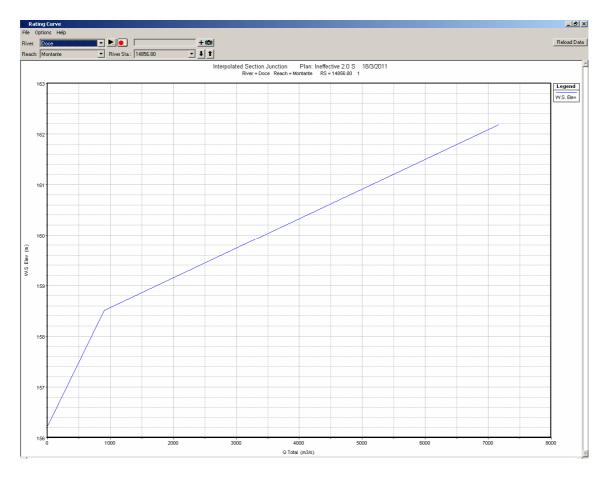


Figura 49 – Curvas chaves.

TABELA DE DADOS DE SAÍDA

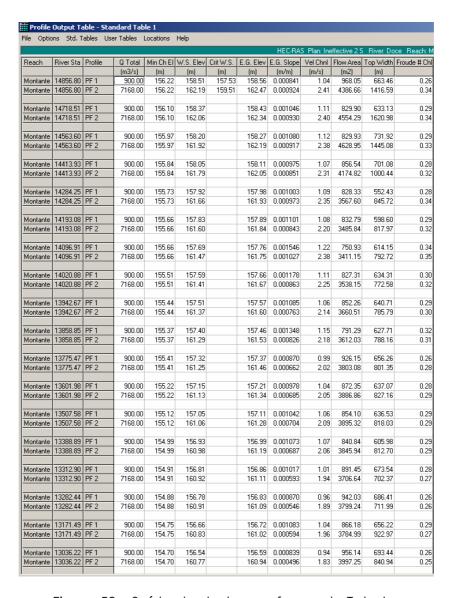


Figura 50 – Saída de dados em forma de Tabela.

VISUALIZAÇÃO 3D

Esta interface permite a exposição em perspectiva do modelo UNIDIMENSIONAL. Não confundir com modelos bi e tridimensionais.

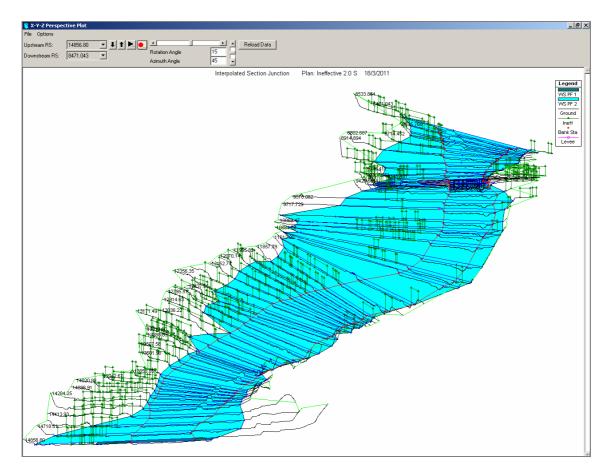


Figura 51 – Visualização em 3D.

Existem vários recursos que para este aplicativo que serão abordados na aula, incluindo a criação de FILMES de inundação.

FIGURAS DE FUNDO

Uma ferramenta muito útil para trabalhar com informações georreferenciadas é a locação de figuras de fundo.

Estas podem auxiliar para as seguintes definições:

- Distância entre seções topobatimétricas;
- Valores de coeficientes de Manning;

A Figura 52 ilustra a colocação de figuras de fundo.

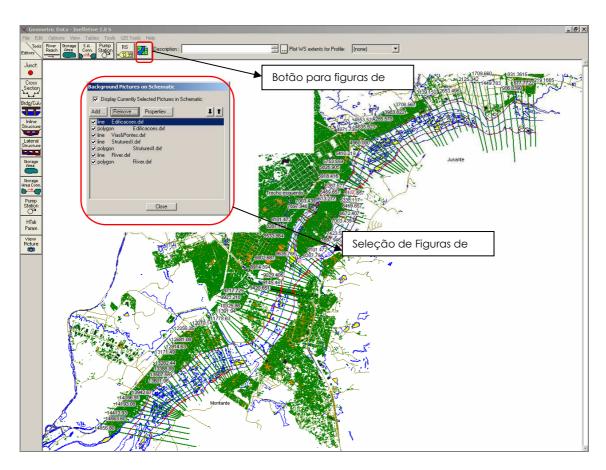


Figura 52 – Figuras de fundo.

PLANOS

O HEC-RAS possui em sua interface os botões de planos permanente e transitório, que permitem que possam avaliados diferentes arquivos de geometria por diferentes arquivos de dados de vazão ou de hidrogramas, como apresentado na Figura 6.

REGIME PERMANENTE

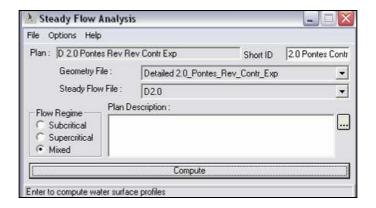


Figura 53 – Plano para escoamento permanente.

REGIME TRANSITÓRIO

Para a propagação de hidrogramas o ajuste da data e horas deve ser procedido após entrada de dados.

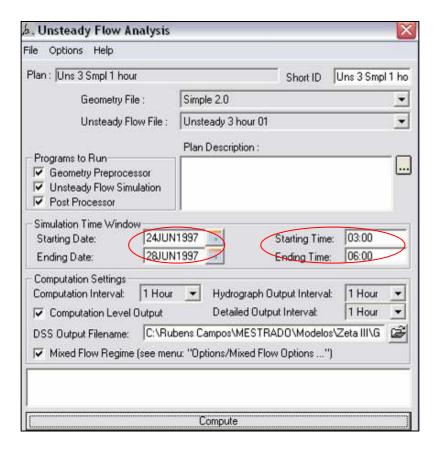


Figura 54 – Plano para escoamento transitório.

A utilização da propagação em regime transitório deve ser mais cautelosa. Em uma primeira rodada processa a geometria, para em uma segunda propagar o hidrograma e pós-processar.

Este método pode apresentar INSTABILIDADE devido aos recursos do método numérico adotado pelo software.

APLICAÇÕES

Após a introdução sobre a interface básica será dirigida à aplicação de exemplos práticos para utilizando os recursos aprendidos.

ENTRADA DE DADOS

As seções devem ser entradas em ordem decrescente. As distâncias entre as seções devem ser tomadas em três pontos característicos:

 Margens esquerda, direita e canal principal, como demonstrado na Figura 53.

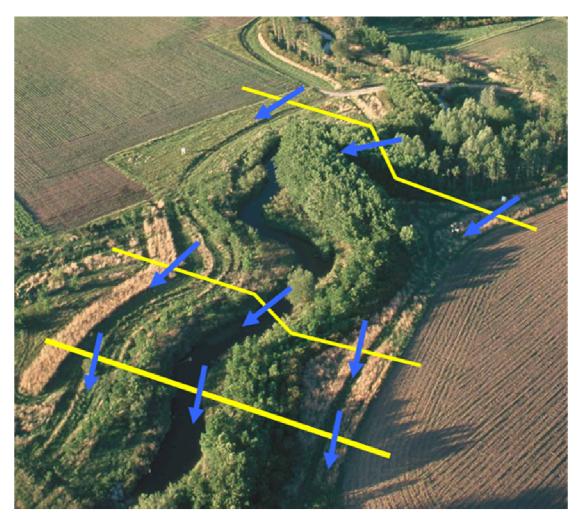


Figura 55 – Figuras de fundo.

Principais informações que devem ser levantadas:

- Distância entre as seções;
- Coeficientes de Manning;
- Limite das margens;
- Estações e cotas (forma do canal);
- Outras informações pertinentes serão abordadas dependendo da característica geométrica que está se estudando.

SUPERFÍCIE LÍQUIDA

Exemplo prático desenvolvido no curso.

Utiliza um arquivo de geometria, um de vazão e um arquivo de Plano Permanente.

BUEIROS

A representação dos bueiros é bem similar a da ponte. Porém para pontes para qualquer característica geométrica pode ser aceita, porém para bueiros existem tipos pré-definidos que devem ser selecionados.

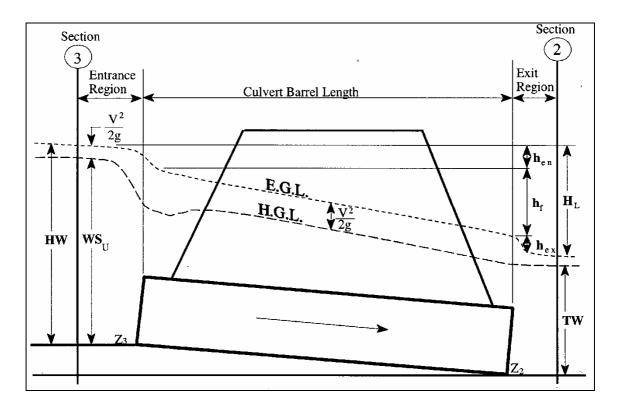


Figura 56 – Condições de funcionamento dos bueiros.

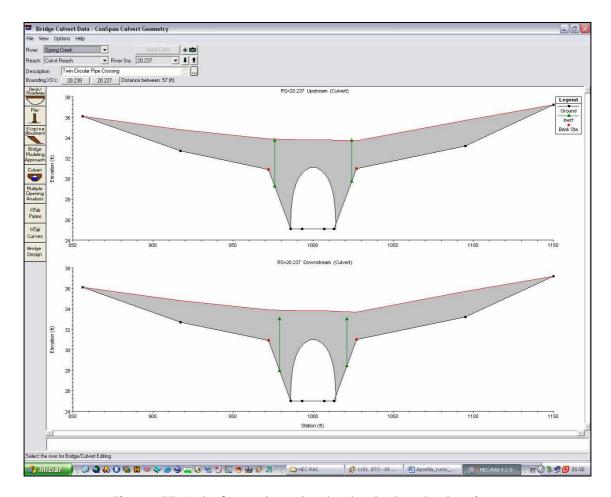


Figura 57 - Interface de entrada de dados dos bueiros.

PONTES

Para a representação de pontes deve-se entrar com os seguintes dados, de acordo com as Figuras 37 e 58.

São as principais características geométricas das pontes para entrada no HEC-RAS:

- Distância de montante (upstream distance);
- Largura da ponte (Width);
- Pilares;
- Tipo de cálculo.

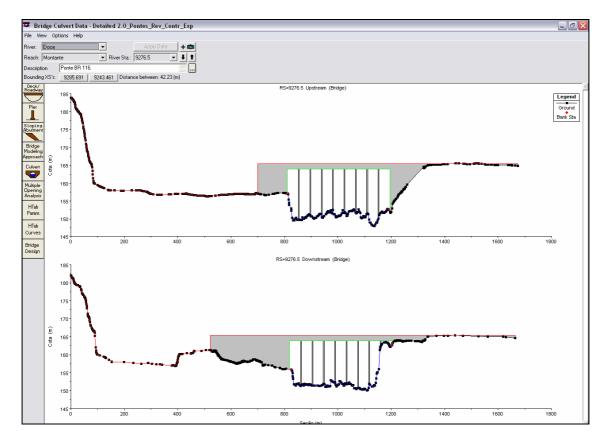


Figura 58 – Interface de entrada de dados das pontes.

Nota-se, pela figura 59 que algumas aproximações sobre o funcionamento das pontes devem ser abordadas.

Assim, exige-se o uso de áreas inefetivas.

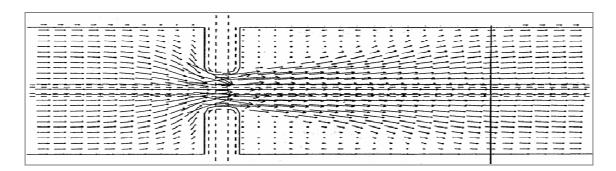


Figura 59 – Áreas inefetivas próximas às pontes.

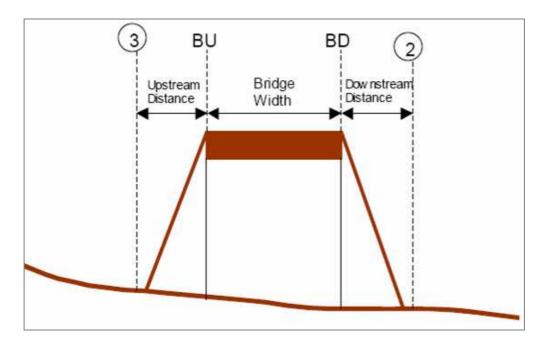


Figura 60 – Definições da geometria da ponte.

Coeficientes de contração e expansão para pontes e bueiros são valores mais altos devido ao direcionamento do fluxo, Figura 61.

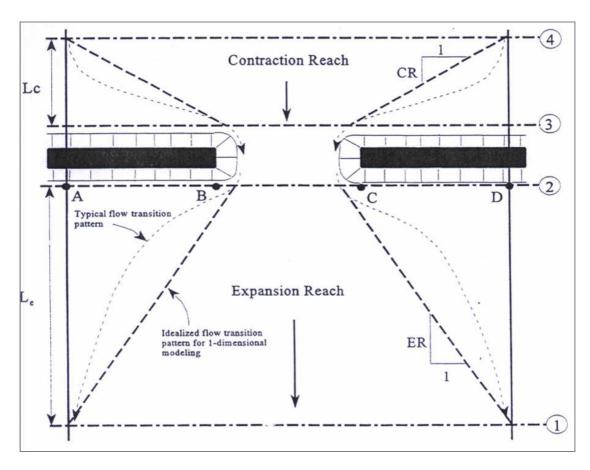


Figura 61 – Definições da geometria da ponte.

ÁREAS BLOQUEADAS E ÁREAS INEFETIVAS

O uso das áreas inefetivas permite definir locais onde a água não está sendo efetivamente conduzida. São áreas onde ocorrerá o armazenamento, mas a velocidade da água, na direção de jusante, será próxima de zero. Esta porção líquida está incluída nos cálculos de armazenamento e outros parâmetros da área molhada da seção, mas, não está incluída como parte da área de escoamento efetivo.

A área bloqueada considera regiões funcionando como uma área que não tem condutância, e não armazena água.

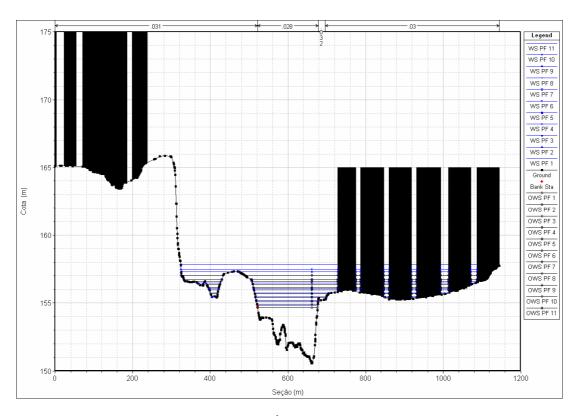


Figura 62 - Áreas bloqueadas.

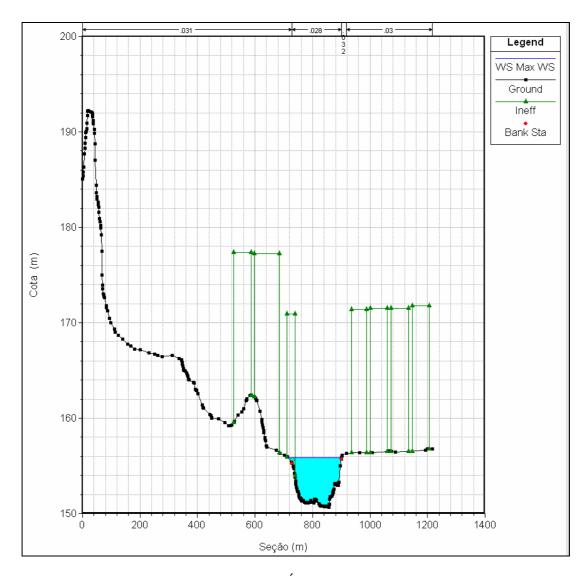


Figura 63 - Áreas inefetivas.

LIMITAÇÕES DO SOFTWARE

A principal limitação do software, a respeito de recursos gráficos, é o número de pontos que podem ser inseridos por seção, com um máximo de 500 pontos, inclusive pontos de recursos gráficos adicionais, como áreas bloqueadas e inefetivas.

O software é unidimensional, ou seja, é considerada a velocidade de fluxo somente em uma direção e sentido. Assim, a representação da velocidade é definida em somente uma direção, e, consequentemente, o cálculo das propriedades hidráulicas. Na prática vários tipos de estruturas hidráulicas apresentam, preponderantemente, o escoamento em uma direção. Contudo, algumas estruturas hidráulicas apresentam escoamento caracterizado por escoamento em mais de uma direção.

BIBLIOGRAFIA

USACE a - U.S. Army Corps of Engineers. HEC-RAS River Analysis System – User's Manual. Version 4.0. 2008. p. 411.

USACE a - U.S. Army Corps of Engineers. HEC-RAS River Analysis System – Hydraulic Reference Manual. Version 4.0. 2008. p. 411.

USACE b - U.S. Army Corps of Engineers. HEC-RAS River Analysis System – Application Guide. Version 4.0. 2008. p. 351.

CAMPOS, R.G.D. Análise da Representatividade de Diferentes Hipóteses de Modelagem Matemática para Definição de Manchas de Inundações em Áreas Urbanas - Estudo de Caso da Cidade de Governador Valadares - MG. UFMG. 2011. No prelo.