

Modelo analítico: Estuário Bem Misturado

1- Perfil Vertical de Velocidade

A zona de mistura (ZM) de um estuário *bem misturado* (estuário do rio Caravelas – BA), localizado em região de baixa descarga fluvial, forçado por meso maré de sizígia, é apresentado na Figura 1 (de acordo com Schettini & Miranda (2010)), com a ZM estendendo-se até 25 km estuário acima. Considerando-se que o estuário é lateralmente homogêneo (tipo D) com largura constante ($B=\text{cte}$) vamos calcular o perfil vertical estacionário de velocidade, $u=u(x,t)$, em relação a. um sistema cartesiano ortogonal (Oxz) com os eixos Ox e Oz orientados positivamente em direção à boca do estuário e no sentido oposto à aceleração da gravidade (g), respectivamente, e com origem ($z=0$) na superfície, e com largura (B) e profundidade uniformes ($-h$), respectivamente.

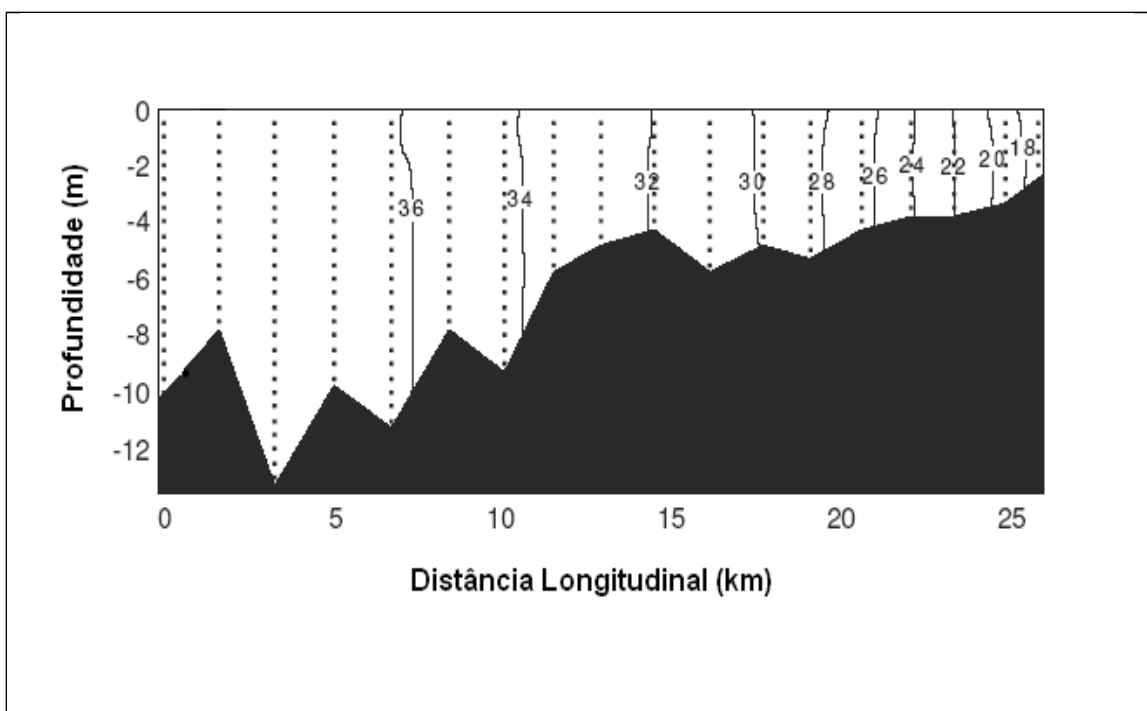


Figura 1- Distribuição longitudinal quase estacionária da salinidade no estuário do rio Caravelas (BA).

1.1 – Equação do Movimento

Como a velocidade é expressa por $u=u(x,t)$ a aceleração de um elemento de volume, $(\frac{du}{dt})$, se compõe da aceleração local, $(\frac{\partial u}{\partial t})$, mais a aceleração advectiva, $(u \frac{\partial u}{\partial x})$. Portanto, levando-se em conta as forças geradoras e dissipativas, a equação do movimento, em termos de força por unidade de massa, é expressa por:

$$\frac{du}{dt} = \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -g \frac{\partial \eta}{\partial x} - \frac{g}{\rho} \int_z^\eta \frac{\partial \rho}{\partial x} dz + \frac{1}{B} \frac{\partial}{\partial z} (B N_z \frac{\partial u}{\partial z}), \quad (1)$$

ou levando-se em conta que $B=\text{cte}$ e adotando-se para o coeficiente cinemático de viscosidade turbulenta, N_z , $[N_z]=[L^2T^{-1}]$, um valor constante e representativo de um valor médio na coluna de água, a equação do movimento (1) simplifica-se para:

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = -g \frac{\partial \eta}{\partial x} - \frac{g}{\rho} \int_z^\eta \frac{\partial \rho}{\partial x} dz + N_z \frac{\partial^2 u}{\partial z^2}. \quad (2)$$

1.1 – Solução da Equação (2): Estuário Bem Misturado

A simulação do perfil vertical de velocidade deste tipo de estuário já foi estudada com base no ajuste logarítmico considerando também sua variação em função do tempo, $u=u(z,t)$ (Fig. 5.7, p. 165). A seguir vamos apresentar uma solução analítica do perfil vertical de velocidade no estado estacionário com base na equação do movimento (eq. 2), com as seguintes simplificações: movimento não acelerado e o equilíbrio entre o componente barotrópico da força de gradiente de pressão e o atrito gerado pelo cisalhamento vertical de velocidade, resultando na seguinte equação do movimento:

$$0 = -g \frac{\partial \eta}{\partial x} + N_z \frac{\partial^2 u}{\partial z^2}, \quad (3)$$

com duas incógnitas; $u=u(z)$ e $\eta=\eta(x)$.

Inicialmente, vamos considerar como um dado do problema o gradiente longitudinal da inclinação da superfície livre $(\frac{\partial \eta}{\partial x}) = \eta_x$, e o estuário é forçado pelo componente barotrópico da força de gradiente de pressão, $g(\frac{\partial \eta}{\partial x}) = g\eta_x$ e a seguir, considerando esse gradiente como incógnita, vamos adicionar uma segunda condição de contorno, denominada de *condição integral de contorno*, obtendo-se assim um sistema hidrodinâmico fechado (número de equações igual ao número de incógnitas).

Considerando-se que a descarga fluvial (Q_f) é um dado do problema, podemos adicionar na segunda solução a equação da continuidade integrada no volume, ou seja $u_f = \frac{Q_f}{B \cdot h}$, com B e h denotando valores médios da largura e da profundidade, respectivamente, que é válida para condição estacionária. Essa condição também pode ser reescrita na forma de uma condição de contorno denominada condição integral de contorno (Miranda *et al.*, 2012, p. 295):

$$u_f = \frac{1}{h} \int_{-h}^0 u(z) dz, \quad (4)$$

com a orientação do eixo Oz no sentido contrário ao da aceleração da gravidade e com origem ($z=0$) na superfície livre, e com $z=-h$ denotando a coordenada do fundo. Observe que a dimensão do segundo membro da eq. (4) é $[LT^{-1}]$.

Para a solução da equação (3) é necessário também especificar as condições de contorno superior ($z=0$) e inferior ($z=-h$), que são apresentadas a seguir:

A-) Condição de contorno superior

Como o próprio nome indica essa condição de contorno implica no conhecimento da tensão de cisalhamento do vento na superfície do estuário que atua como uma forçante do movimento, expressa matematicamente por:

$$[A_z (\frac{\partial u}{\partial z})]_{z=0} = \rho N_z [(\frac{\partial u}{\partial z})]_{z=0} = \tau_w, \quad (5)$$

Com A_z e N_z ($A_z = \rho N_z$) denotando os coeficientes dinâmico e cinemático de viscosidade cujas dimensões são $[A_z] = [ML^{-1}T^{-1}]$ e $[N_z] = [L^2T^{-1}]$, respectivamente.

B-) Condições de contorno inferior

A condição de contorno mais simples considera o atrito máximo no fundo (aderência no fundo). Esta condição de contorno é simulada por:

$$u(z) = u(-h) = 0. \quad (6a)$$

A segunda condição de contorno leva em conta uma condição de atrito moderado no fundo, τ_B , que é simulada por:

$$\tau_B = [A_z (\frac{\partial u}{\partial z})]_{z=-h}, \text{ ou } \tau_B = [\rho N_z (\frac{\partial u}{\partial z})]_{z=-h}, \quad (6b)$$

com τ_B denotando a tensão de cisalhamento no fundo ($z=-h$) que pode ser simulada por diferentes expressões analíticas. Considerando as dimensões de A_z e N_z , verifica-se que a tensão de cisalhamento no fundo tem a seguinte dimensão: $[\tau_B] = [ML^{-1}T^{-2}]$.

Primeira solução: Gradiente barotrópico x atrito (cisalhamento vertical) + tensão de cisalhamento do vento na superfície e com atrito máximo no fundo.

O como sabemos o componente barotrópico da força de gradiente de pressão é dado por $(g \frac{\partial \eta}{\partial x}) = g \eta_x$, e como a equação do movimento (eq. 3) é de segunda ordem e com coeficientes constantes ela deve ser resolvida com duas integrações sucessivas:

a-) Primeira integração:

$$\frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial u}{\partial z} \right) = \frac{g}{N_z} \eta_x, \quad \partial \left(\frac{\partial u}{\partial z} \right) = \left(\frac{g}{N_z} \eta_x \right) \partial z, \text{ logo: } \frac{\partial u}{\partial z} = \left(\frac{g}{N_z} \eta_x \right) z + C_1 \quad (9a)$$

b-) Segunda integração:

$$u(z) = \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x z^2 + C_1 z + C_2. \quad (9b)$$

Esse resultado parcial tem duas constantes de integração C_1 e C_2 , cujas dimensões são: $[C_1] = [T^{-1}]$ e $[C_2] = [L \cdot T^{-1}]$; o conhecimento dessas dimensões é muito útil para confirmar as expressões analíticas que serão obtidas na solução do problema.

As constantes de integração C_1 e C_2 da solução geral (9b) são determinadas pelas condições de contorno superior (5) e inferior considerando inicialmente o atrito máximo no fundo (condição 6a). Com a aplicação dessas condições, seguem os seguintes resultados para C_1 e C_2 :

$$\left[A_z \left(\frac{\partial u}{\partial z} \right) \right]_{z=0} = \rho N_z \left[\left(\frac{g}{N_z} \right) \eta_x z + C_1 \right]_{z=0} = \tau_w, \quad (10)$$

e dessa relação segue que $C_1 = \frac{\tau_w}{\rho N_z}$, com $[C_1] = T^{-1}$ (confirmando que essa expressão está com a dimensão correta). Uma vez obtida a primeira constante (C_1) a solução geral passa a ser expressa por:

$$u(z) = \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x z^2 + \frac{\tau_w}{\rho N_z} z + C_2. \quad (11).$$

Para determinar a segunda constante de integração (C_2) vamos considerar o atrito máximo no fundo (6a) à solução parcial (eq. 11), ou seja, deve-se calcular $u(-h)=0$. Logo:

$$u(-h) = 0 = \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x h^2 - \frac{\tau_w}{\rho N_z} h + C_2, \quad (12)$$

e, resolvendo-se esse resultado para a constante C_2 , resulta:

$$C_2 = -\frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x h^2 + \frac{\tau_w}{\rho N_z} h, \quad (13)$$

cuja análise dimensional $[C_2]=[LT^{-1}]$ mostra que essa expressão teórica está correta. Logo a solução do perfil teórico de velocidade, $u=u(z)$, tem a seguinte expressão:

$$u(x) = \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x z^2 + \frac{\tau_w}{\rho N_z} z - \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x h^2 + \frac{\tau_w}{\rho N_z} h. \quad (14)$$

Rearranjando-se as parcelas dessa solução por fatoração, segue a solução final da expressão analítica do perfil estacionário vertical de velocidade:

$$u(x) = \frac{1}{2} \frac{g}{N_z} \eta_x (z^2 - h^2) + \frac{\tau_w}{\rho N_z} (z + h). \quad (15)$$

Verifica-se facilmente que essa solução satisfaz as condições de contorno (5) e (6a). A análise desse resultado mostra que essa solução se compõe de dois modos: o barotrópico e a tensão do vento, respectivamente. Essa solução pode

também ser reescrita em termos da profundidade adimensional ($Z = \frac{z}{|h|}$):

$$u(Z) = \frac{1}{2} \frac{gh^2}{N_z} \eta_x (Z^2 - 1) + \frac{\tau_w h}{\rho N_z} (Z + 1), \quad (16)$$

ou,

$$u(Z) = \frac{1}{2} \frac{gh^2}{N_z} [\eta_x (Z^2 - 1) + \frac{2\tau_w}{\rho gh} (Z + 1)], \quad (17a)$$

com $-1 \leq Z \leq 0$. Levando-se em conta que o coeficiente cinemático de viscosidade pode ser expresso como $N_z = \kappa U^* h$ (na condição $U^* \gg u$, com U^* denotando a velocidade da maré e κ e um coeficiente adimensional), essa solução analítica também pode ser reescrita como:

$$u(Z) = \frac{1}{2} \frac{gh}{\kappa U^*} [\eta_x (Z^2 - 1) + \frac{2\tau_w}{\rho gh} (Z + 1)], \quad (17b)$$

Verifica-se que essas soluções satisfazem identicamente as condições de contorno de superfície e de fundo. Em relação à forçante barotrópica, $\frac{\partial \eta}{\partial x} = \eta_x$, e da tensão de cisalhamento do vento τ_w , a velocidade pode ser forçada estuário abaixo (vazante) ou estuário acima (enchente) sempre que $\eta_x < 0$ ou $\eta_x > 0$, e na condição de vento nulo ($\tau_w = 0$) essa solução simplifica-se para:

$$u(x, Z) = \frac{1}{2} \frac{gh}{\kappa U^*} \eta_x (Z^2 - 1). \quad (18)$$

Nas condições em que a tensão de cisalhamento do vento é diferente de zero ($\tau_w \neq 0$) a sua influência sobre o perfil vertical (eq. 17b) vai depender da intensidade e da direção do vento ($\tau_w > 0$ ou $\tau_w < 0$).

A Figura 2 apresenta um perfil teórico obtido com a aplicação da equação (17b) com $\eta_x < 0$ e $\tau_w > 0$ e também sem a tensão de cisalhamento do vento ($\tau_w = 0$), indicando movimentos de vazante.

Nessa simulação (Fig. 2) foram utilizados os seguintes valores numéricos:
 $U^*=0,5 \text{ m.s}^{-1}$, $\kappa=5.0 \times 10^{-3}$, $h=10 \text{ m}$; $Nz=2,5 \times 10^{-2} \text{ m}^2\text{s}^{-1}$; $\rho=1020 \text{ kg m}^{-3}$; $g=9,80 \text{ m s}^{-2}$;

$$^2, \frac{\partial \eta}{\partial x} \approx \frac{\Delta \eta}{\Delta x} = 1,0 \times 10^{-5} \text{ e } \tau_w = 2.0 \times 10^{-2} \text{ Pa}.$$

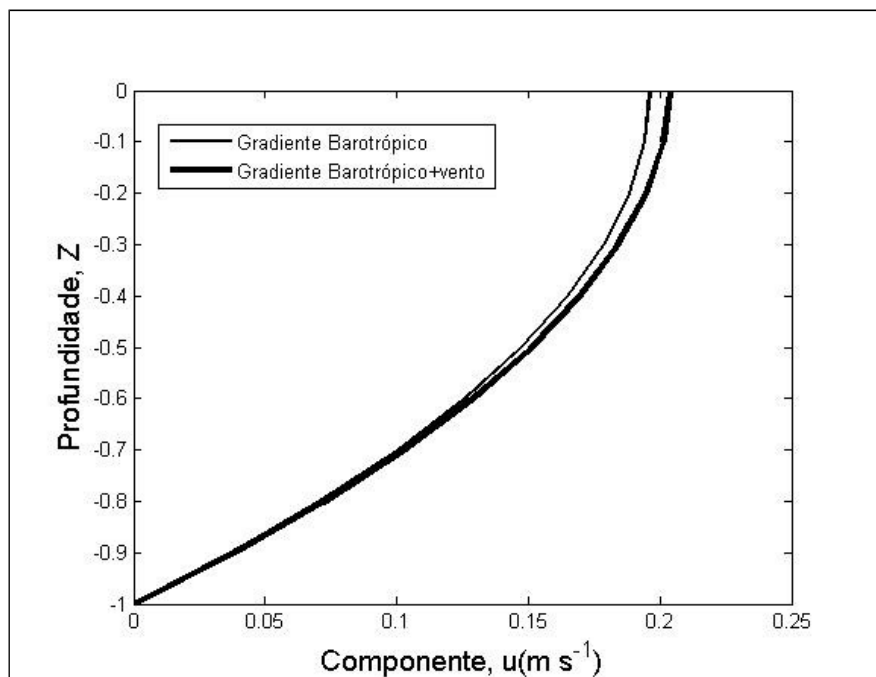


Figura 2 – Perfil vertical teórico com atrito de fundo máximo [$u(x,-h)=0$] com as forçantes: Gradiente barotrópico x atrito (cisalhamento vertical) + Tensão de cisalhamento do vento na condição de vazante ($\tau_{wx}<0$).

Na Figura 3 o perfil teórico também foi calculado considerando nula a tensão de cisalhamento do vento ($\tau_w=0$), e foi comparado com dados experimentais do perfil quase-estacionário do estuário do rio Peruípe (BA), classificado como bem misturado durante a maré de sizígia, de acordo com Andutta *et al.* (2012).

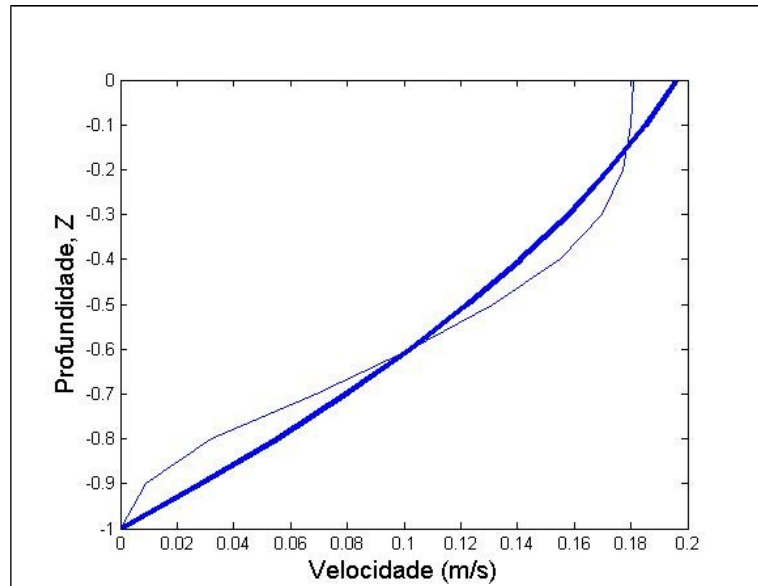


Figura 3-Comparação do perfil vertical teórico de velocidade forçado pelo gradiente barotrópico de vazante com os mesmos parâmetros utilizados na Figura 2, apenas com as seguintes exceções: $\frac{\Delta\eta}{\Delta x} = \eta_x = -2 \times 10^{-6}$ e com $\tau_w = 0$. Perfis experimental (traço cheio) e teórico (traço fino).