RELATÓRIO DE ATIVIDADES

PROJETO FluTuA

MsC. Antonio Jaschke Machado Especialista em Laboratório

Grupo de Micrometeorologia UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO Fevereiro de 2003

1. Introdução

O projeto FluTuA tem como objetivo investigar a interação entre o oceano Atlântico e a Atmosfera através da realização de observações dos fluxos verticais turbulentos de momento, calor sensível e latente na camada limite atmosférica sobre o oceano.

Este relatório descreve as atividades de preparação da missão de observação realizada a bordo no navio *Cmte Manhães*, durante o período de 14 a 24 de Maio de 2002. Neste período foram realizadas observações de velocidade do vento, temperatura e umidade relativa do ar, temperatura da água do oceano e as componentes verticais do balanço de radiação. Para que estas medidas fossem efetuadas foi o desenvolvido um programa de aquisição de dados e a elaboração de campanhas de calibrações dos instrumentos antes e depois do experimento.

Neste relatório estão contidos:

- (a) as informações referentes ao desempenho dos sensores obtidos através de 10 dias de calibração antes (09 a 18 de Abril de 2002) e 48 dias depois (01 Novembro a 18 de Dezembro de 2002) do experimento;
- (b) descrição do programa de aquisição de dados desenvolvido para esta campanha de medidas;
- (c) esquema de conexões dos sensores no sistema de aquisição de dados.

Este relatório tem como finalidade documentar o processo de preparação e execução uma campanha de medidas micrometeorológicos. Como este tipo de atividade demanda uma quantidade grande de tempo e os seus resultados em geral não são encontradas na literatura, esperamos com isso contribuir com outros pesquisadores da área.

2. Descrição dos instrumentos utilizados

2.1 . Radiômetro Líquido, modelo CNR 1 (Kipp & Zonen, 1989)

- Quantidade utilizada: 1(um);
- Fabricante: Kipp & Zonen;
- Constante de calibração: $C = 12,25 \,\mu V/W/m^2$ (idêntica para todos os sensores);

- Número de sensores: 5 (cinco);
- Acurácia: ± 2,5 % para intensidades menores que 1000 W/m²;

2.1.1 -Descrição dos sensores do radiômetro líquido:

- Sensor a (up) CM3: fornece a intensidade da radiação solar global, proveniente da atmosfera (de cima para baixo). Valor numérico positivo, em mV;
- Sensor b (down) CM3: fornece a intensidade da radiação solar, proveniente da superfície (de baixo para cima). Valor numérico positivo, em mV;
- Sensor c (up) CG3: fornece a intensidade da radiação térmica, emitida pela atmosfera (de cima para baixo). Valor numérico negativo, em mV;
- Sensor d (down) CG3: fornece a intensidade da radiação térmica, emitida pela superfície (de baixo para cima). Valor numérico positivo, em mV;
- Sensor e Pt100: fornece a temperatura do sensor. Valor numérico positivo, em mV.

2.1.2 - Observações sobre os sensores do radiômetro líquido:

Os sensores **a**, **b**, **c**, e **d** baseiam-se em resistências do tipo Shunt. O sensor **e** baseia-se em resistência do tipo Pt100 (100 Ω).

O sensor **e** fundamenta-se em esquema de ponte de Weathstone, necessitando portanto de resistência complementar para fechar-se o circuito elétrico.

Utilizou-se nesse caso resistência externa de 10 k Ω , aplicando-se o correspondente polinômio de 1^a ordem para obtenção do valor da temperatura do sensor em °C.

O polinômio, aplicado à resistência equivalente interna ($\mathbf{x} = Rs/Ro$), é o seguinte:

Tsensor (°C) = -256,91 + 25698 x (Figura 03).

Esse polinômio foi obtido a partir de uma tabela contendo as variações da resistividade, em função da temperatura, para uma resistência de 100 Ω . Cujas características físico-químicas, de seus constituintes, não correspondem exatamente àquelas dos constituintes da resistência efetivamente utilizada; constituindo-se assim, portanto, em uma aproximação.

Para se obter os valores da radiação solar em W/m², deve-se apenas dividir a leitura em

 μV pelo valor da constante C.

Para se obter os valores da radiação térmica em W/m², deve-se dividir a leitura em μ V pelo valor da constante C e somar-se a esse resultado o termo σ .(Tsensor + 273.15)⁴, onde σ corresponde à constante de Stefan-Boltzmann (5,67.10⁻⁸ W/m²/K⁴).

2.2. Anemômetro Gill Propeller, modelo 27106 (Young, 1990).

- Quantidade utilizada: 2(dois).
- Fabricante: R. M. YOUNG Company.
- Constante de calibração: C = 0.01764 m/s/mV (idêntica para ambos os aparelhos).
- Número de sensores: 1 (um).
- Acurácia: ± 1 % da intensidade obtida.

2.2.1. Descrição do Gill Propeller

O sensor desse aparelho fornece um valor em miliVolts, que pode ser positivo ou negativo. Respeitada a convenção meteorológica, os valores positivos correspondem a ventos de oeste ou de sul, enquanto os valores negativos correspondem a ventos de este ou de norte.

2.2.1. Observações sobre o Gill Propeller:

Os instrumentos devem ser dispostos perpendicularmente um ao outro, sendo que o primeiro, posicionado na direção Norte-Sul, com a hélice do lado Norte, fornece a componente meridional do vento horizontal; enquanto que o segundo, posicionado na direção Este-Oeste, com a hélice do lado Este, fornece a componente zonal do vento horizontal.

Caso, não se esteja utilizando a convenção meteorológica, deve-se definir um novo sistema de referência, inercial ou não-inercial, no qual especifique-se o significado das componentes obtidas.

2.3. Sensor de Temperatura e Umidade Relativa do Ar, modelo HMP45C (Campbell, 1999).

- Quantidade utilizada: 1(um);
- Fabricante: Vaisäla;
- Constante de calibração: C = 1 °C/mV (para o sensor de temperatura) ou C = 0,1 %/mV (para o sensor de umidade relativa);
- Número de sensores: 2 (dois);
- Acurácia do sensor de temperatura: -0.3 + 0.005 T ($T \le 20 \text{ °C}$) e 0.1 0.005 T (T > 20 °C);
- Acurácia do sensor de umidade relativa: $\pm 2\%$ (U.R. < 90 %) e 3 % (U.R. > 90 %).

2.3.1 Descrição dos sensores de temperatura e umidade relativa do ar:

Posicionados no interior de um mesmo corpo que é embutido em um aparato branco, que visa à proteção da incidência de radiação solar.

2.3.2 Observações sobre os sensores de temperatura e umidade relativa do ar::

O aparato que protege os sensores, desde que limpo adequadamente, reflete a radiação solar, evitando um aquecimento adicional destes. É constituído de diversos pratos que são dispostos um sobre o outro, de forma que permite a circulação do ar no interior do invólucro. Deve ser fixado verticalmente, através de parafusos borboleta.

2.4. Sensor de Temperatura da água, modelo 107 (Campbell, 2000).

- Quantidade utilizada: 1(um).
- Fabricante: Väisälä.
- Constante de calibração: C = 800 mV/mV.

- Número de sensores: 1 (um).
- Acurácia do sensor: $< \pm 0,1$ °C (-24 < Tsup (°C) < 48)

2.4.1 - Descrição do sensor de temperatura da água:

Posiciona-se o sensor na superfície desejada. Para o solo, enterra-se o sensor no nível desejado, distante tantos cm a partir da superfície. Para a água, é desejado que o corpo do sensor fique submerso.

2.4.2 – Observações sobre o sensor de temperatura da água:

Obtém-se uma leitura em mV (\mathbf{x}) que pode ser convertida, através da utilização de um polinômio de 5^ª ordem, em °C. O polinômio que pode ser aplicado a leitura \mathbf{x} , é o seguinte:

Tsup (°C) = $-53,460 + 90,807 \text{ x} - 83,257 \text{ x}^2 + 52,283 \text{ x}^3 - 16,723 \text{ x}^4 + 2,211 \text{ x}^5$.

3. Resultados obtidos antes do Experimento FluTuA.

O experimento FluTuA ocorreu durante o mês de Maio de 2002, com a participação do Prof. Amauri P. de Oliveira, no Oceano Atlântico Equatorial.

Antes da realização deste experimento, durante o mês de Abril, todos os aparelhos que seriam utilizados foram testados, verificados, calibrados e preparados para o trabalho em campo.

Os resultados desta análise, que nos indica o comportamento e o desempenho destes sensores e aparelhos, antes da sua utilização em campo, são apresentados nas Figuras 04 a 11. Pode-se notar um comportamento adequado para todos os sensores, com um pequeno viés negativo para os valores de umidade relativa e um viés positivo relativamente elevado para as observações de radiação de onda longa efetuadas com o sensor Kipp-Zonen (KZ).

4. Descrição do programa de aquisição de dados

O programa que foi desenvolvido, para operar o sistema de aquisição de dados (datalogger modelo 21X), é apresentado no Apêndice A. É composto por 22 blocos de comando que controlam a amostragem e o adequado armazenamento das variáveis medidas, conforme as conexões e estrutura de dados apresentadas na Figura01 e Tabela02. Além disso, mais sete comandos extras são responsáveis pelo formato do arquivo de saída, com as variáveis em suas respectivas unidades, seguindo a organização apresentada na Tabela01.

5. Resultados obtidos após o Experimento FluTuA.

Após a realização do experimento FluTuA, entre os meses de Novembro e Dezembro, todos os aparelhos que estiveram sendo utilizados foram testados, verificados e calibrados novamente.

Os resultados desta análise, que mostra o comportamento dos sensores após sua utilização no Oceano, são apresentados nas Figuras 12 a 36. Pode-se notar um comportamento adequado para praticamente todos os sensores, com o pequeno viés negativo para os valores de umidade relativa repetindo-se novamente, como antes. Todavia, os valores de onda longa observados pelo sensor Kipp-Zonen (KZ) apresentaram um viés ainda superior que antes ao experimento, motivando sua inversão de posição, em relação à radiação que estava sendo observada, com origem da atmosfera e da superfície.

5. Conclusões

De uma forma geral os sensores utilizados no experimento FluTuA 2002 apresentaram um desempenho satisfatório, devendo-se fazer duas ressalvas.

A primeira ressalva, menos significativa, diz respeito aos valores coletados de umidade relativa do ar, que ao que tudo indica, parecem estar apresentando uma defasagem da ordem de 10 %. Porém, de forma consistente, como pode ser observado nos resultados obtidos para antes e para após o experimento.

A segunda ressalva, esta mais relevante, diz respeito aos valores de radiação de onda longa, observados com os sensores Kipp-Zonen. Este aparelho, no que diz respeito aos sensores de onda longa, apresentou comportamento distinto nas etapas anterior e posterior ao experimento. Após o experimento, o viés positivo, que já era considerado elevado, ficou ainda mais alto. Além disso, na tentativa de verificar-se

6

uma eventual alteração no comportamento dos sensores de onda longa, ao se inverter a posição destes de cima para baixo e de baixo para cima, obteve-se uma variação significativa nos valores observados, com o viés diminuindo e aumentando novamente, atingindo um novo patamar distinto dos anteriores.

Ao que parece, os sensores de onda longa carecem de um melhor entendimento no que diz respeito a sua utilização e conexão ao sistema de aquisição de dados. Deve estar faltando uma resistência de precisão adequada à conexão apresentada na Figura01, que isole estes sensores de qualquer efeito térmico proveniente do ambiente e resulte em valores mais confiáveis. Esta resistência que estaria faltando corresponderia à quarta resistência de uma ponte de Weathstone, conforme a associação de resistores apresentada na Figura02.

6. Referências Bibliográficas:

Campbell Scientific, Inc. 2000. Model 107 Temperature Probe Instruction Manual.

- Campbell Scientific, Inc. 1999. Model HMP45C Temperature and Relative Humidity Probe Instruction Manual.
- Kipp & Zonen. 1989. Instruction Manual CNR 1 Net-Radiometer.

Young, R. M. Company. 1990. Model 27106 Gill Propeller Anemometer.



Figura 01 – Esquema de ligação dos aparelhos utilizados, ao sistema de aquisição de dados.

POSIÇÃO NA	01	02	03	04	05	06	07	08	09	10	11	12	13
DO 21 X													
ítem GERADO	O.C. DECIMA PARABAIXO W/M ² POS SENSOR A	O.C. DEBAIXO PARACIMA W/M ² POS SENSOR B	O.L. DECIMA PARABAIXO W/M ² NEG SENSOR C	O.L. DEBAIXO PARACIMA W/M ² POS SENSOR D	RS/RO W / W SENSOR E	VAZIO	TEMP. DO AR °C	U.R. DO AR %	V M/S	U M/S	TEMP. SUPERF. MV	VAZIO	K*RS/RO
POSIÇÃO								1					
NA NA	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
MEMÓRIA DO													
21 X													
ítem GERADO	TEMP. SENSOR E °C (TS)	TEMP. SENSOR E K (TS)	10 ⁻³	10 ⁻³	10 ⁻⁶	0.0567 * Ts	0.0567 * Ts ²	10 ⁻⁶ * TS	sTs ³	CORR. O.L. s Ts ⁴	O.L. CORRIG. DE CIMA PARABAIXO W/M ²	O.L. CORRIG. DEBAIXO PARACIMA W/M ²	TEMP. SUPERF. °C

Tabela 01 - Itens gerados pelo programa Flutua.doc (ou .stn) – instalado no sistema de aquisição de dados (modelo 21X)

TABELA 02 - SAÍDA DO PROGRAMA FLUTUA.DOC	(OU.STN) – ARQUIVOS DE	DADOS EM BRUTO (FLUTUADDD.DAT)
--	------------------------	--------------------------------

POSIÇÃO NO ARQUIVO EM BRUTO	0 01	02	03	04	05	06	07	08	09
ítem GERADO	N ^o DA MULTIPLEX.	DIA JULIANO	ннмм	O.C. DE CIMA PARA BAIXO W/M ² POS SENSOR A	O.C. DE BAIXO PARA CIMA W/M ² POS SENSOR B	O.L. DE CIMA PARA BAIXO W/M ² NEG sensor c	O.L. DE BAIXO PARA CIMA W/M ² POS SENSOR D	TEMP. DO AR °C	U.R. DO AR %
POSIÇÃO NO ARQUIVO EM BRUTO	0 10	11	12	13	14	15	16	17	
ítem GERADO	V M/S	U M/S	TEMP. SUPERF. MV	O.L. CORRIG. DE CIMA PARA BAIXO W/M ²	O.L. CORRIG. DE BAIXO PARA CIMA W/M ²	TEMP. SUPERF. °C	TEMP. Sensor e °C	TEMP. Sensor e K	



Figura 02 – Ponte de Weathstone, onde vale a relação R1 / R3 = R2 / R4.



Figura 03 – Reta resultante do comportamento térmico de um resistor de 100 Ω (Kipp & Zonen, 1989).



Figura 04 – Radiação de onda longa KZ x Eppley, para o período entre 09 e 18 de Abril de 2002.



Figura 05 – Radiação de onda longa observada entre 09 e 18 de Abril de 2002, com os sensores KZ e Eppley, além dos valores de KZ corrigidos pela diferença entre ambos.



Figura 06 – Evolução temporal da temperatura do ar (HMP365C) e do sensor de onda longa (sensor KZ).



Figura 07 – Radiação solar global observada entre 09 e 18 de Abril de 2002.



Figura 08 – Diagrama de dispersão HMP45C x HMP365C para a temperatura do ar observada no período entre 09 e 18 de Abril de 2002. O sensor HMP45C corresponde ao utilizado no Experimento FluTuA.



Figura 09 – Diagrama de dispersão HMP45C x HMP365C para a umidade relativa do ar observada no período entre 09 e 18 de Abril de 2002. O sensor HMP45C corresponde ao utilizado no Experimento FluTuA.



Figura 10 - Radiação solar global observada no período entre 09 e 18 de Abril de 2002.



Figura 11 – Distribuição do erro associado às observações de onda longa, no período entre 09 e 18 de Abril de 2002.



Figura 12 – Idem à Figura 06, para o período entre 01 de novembro e 18 de dezembro de 2002.



Figura 13 – Idem à Figura 08, para o período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 14 – Idem à Figura 09, para o período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 15 – Evolução temporal da temperatura da água, no período entre 08 de Novembro e 13 de Dezembro de 2002.



Figura 16 – Evolução temporal da intensidade do vento, no período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 17 – Direção do vento entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 18 – Radiação solar global observada entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 19 – Radiação solar global para os períodos com o sensor KZ na posição normal.



Figura 20 – Radiação solar global para o período com o sensor KZ na posição invertida.



Figura 21 – Radiação solar global KZ x Eppley, no período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 22 – Radiação solar global KZ x Eppley,com o sensor KZ na posição normal



Figura 23 – Radiação solar global KZ x Eppley, com o sensor KZ na posição invertida.



Figura 24 – Radiação de onda longa observada em 01.11.02, emitida pela atmosfera e pela superfície.



Figura 25 – Desvio absoluto para as observações de onda longa, no período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 26 – Desvio absoluto para as observações de onda longa, com o sensor KZ na posição normal.



Figura 27 – Desvio absoluto para as observações de onda longa, com o sensor KZ na posição invertida.



Figura 28 – Radiação de onda longa KZ x Eppley, para o período entre 01 de Novembro e 18 de Dezembro de 2002.



Figura 29 – Radiação de onda longa KZ x Eppley, com KZ na posição normal.



Figura 30 – Radiação de onda longa KZ x Eppley, com KZ na posição invertida.



Figura 31 – Distribuição da freqüência do erro da onda longa associada ao sensor KZ, após o experimento.



Figura 32 - Desvio absoluto da radiação atmosférica de onda longa.



Figura 33 – Desvio absoluto da radiação de onda longa, com o sensor KZ na posição normal.



Figura 34 – Desvio absoluto da radiação de onda longa, com o sensor KZ na posição invertida.



Figura 35 – Velocidade do vento obtida entre os dias 10 e 13 de novembro de 2002, na Plataforma Micrometeorológica (abaixo), com os sensores utilizados no experimento FluTuA e outro sensor distinto (acima – fonte: http://www.master.iag.usp.br/ind.php? inic=00&prod=estacao).



Figura 36 – Idem à Figura 35, para a direção do vento.

APÊNDICE – A

Programação do sistema de aquisição de dados