

## Nový limitovací proces nespojité Galerkinovy metody s aplikací na Saint-Venantovy rovnice

Martin Fišer<sup>1</sup>

### 1 Úvod

Saint-Venantovy rovnice jsou vhodné k modelování proudění s volným povrchem, kdy horizontální rozmezí vodní masy jsou mnohem větší než její hloubka. Matematický model byl popsán Berre Saint Venantem v roce 1872 a jedna z jeho formulací pro 1D případ je

$$\frac{\partial}{\partial t} \underbrace{\begin{bmatrix} h \\ hu \end{bmatrix}}_{\mathbf{W}} + \frac{\partial}{\partial x} \underbrace{\begin{bmatrix} hu \\ hu^2 + \frac{1}{2}gh^2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{F}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 \\ -gh \frac{\partial B}{\partial x} \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}} \quad (1)$$

kde  $\mathbf{W} = [W_1, W_2]^T = [h, hu]^T$  je vektor konzervativních proměnných s výškou vodního sloupce  $h(x, t)$  a rychlostí proudění  $u(x, t)$ ,  $\mathbf{F}$  je vektor toku,  $g$  je gravitační zrychlení a  $B$  je funkce popisující nerovnosti dna.

### 2 Numerické schéma

V této práci je matematický model (1) řešen za pomoci nespojité Galerkinovi metody (DGFM). V případě DGFM, je výpočetní oblast  $\Omega$  rozdělena nepřekrývajícími se konečnými elementy  $\Omega_i$  a konzervativní proměnné  $W_{i,k}$  v i-tém konečném elementu jsou vyjádřeny jako lineární kombinace

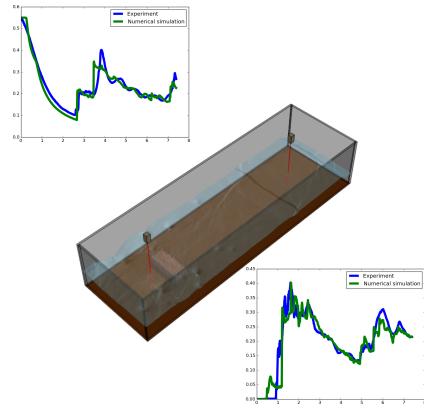
$$W_{i,k}(x, t) = \sum_{j=1}^{n_b} w_{i,k}^j(t) \varphi_i^j(x), \quad k = 1, 2, \quad (2)$$

kde  $\varphi^j(x)$  jsou bázové funkce,  $n_b$  je počet bázových funkcí a  $w_{i,k}^j$  jsou časově závislé koeficienty lineární kombinace. Pro jednoduchost v následujícím vynecháme funkční parametry  $x$  a  $t$ . Aplikací DGFM na (1) získáme

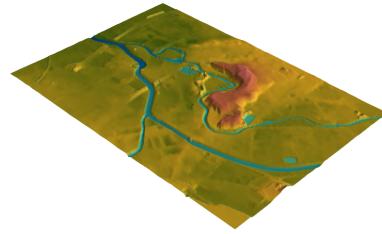
$$\mathbf{M}_i \frac{d}{dt} \mathbf{w}_{i,k} + \left[ \Phi_k \cdot \varphi_i^j \right]_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} - \int_{\Omega_i} F_k \frac{\partial \varphi_i^j}{\partial x} d\Omega = \int_{\Omega_i} B_k \varphi_i^j d\Omega, \quad j = 1, 2, \dots, n_b, \quad k = 1, 2. \quad (3)$$

Zde  $\mathbf{M}_i = [M_{i,j,l}] = \left[ \int_{\Omega_i} \varphi_i^j \varphi_l^l d\Omega \right]$  je matici hmotnosti,  $\Phi_k$ ,  $F_k$  a  $B_k$  je  $k$ -tá složka numerického a nevazkého toku a zdrojového členu dna a  $\mathbf{w}_{i,k} = [w_{i,k}^1, w_{i,k}^2, \dots, w_{i,k}^{n_b}]$  je vektor časově závislých koeficientů. Schémata vyšších řádů přesnosti musí být limitovány v případě, že se během simulace objeví rázová vlna, či nespojité řešení. Nadbytečné limitování však vede k nežádoucímu snížení řádu přesnosti.

<sup>1</sup> student navazujícího doktorského studijního programu Aplikované vědy a informatika, obor Mechanika, specializace Aplikovaná mechanika, e-mail: mfiser@kme.zcu.cz



**Obrázek 1:** Validace softwaru.



**Obrázek 2:** Praktická aplikace.

### 3 Nové limitovací kritérium

Konečný element  $\Omega_i$  je definován jako problematický, pokud hodnota konzervativní proměnné uprostřed konečného elementu není ohraničena hodnotami na jeho krajích, tedy

$$\max \left( W_{i,k}(x_{i-\frac{1}{2}}, t), W_{i,k}(x_{i+\frac{1}{2}}, t) \right) < W_{i,k}(x_i, t) \quad \text{or} \quad \min \left( W_{i,k}(x_{i-\frac{1}{2}}, t), W_{i,k}(x_{i+\frac{1}{2}}, t) \right) > W_{i,k}(x_i, t) \quad (4)$$

kde  $x_{i\pm\frac{1}{2}}$  jsou pozice na kraji konečného elementu a  $x_i$  je pozice jeho středu. Pokud je daný konečný element označen jako problematický, pak je limitován následovně.

Bázové funkce lineární kombinace vyššího než druhého řádu v lineární kombinaci (2) jsou vynulovány, koeficienty prvního řádu  $w_{i,k}^1$  jsou ponechány beze změn a koeficienty druhého řádu  $w_{i,k}^2$  jsou přepočteny za pomoci libovolného limiteru (například *minmod*) následovně

$$w_{i,k}^2 = \text{minmod}((w_{i+1,k}^1 - w_{i,k}^1)/\Delta x, (w_{i,k}^1 - w_{i-1,k}^1)/\Delta x) \quad (5)$$

zde  $\text{minmod}(a, b) = 1/2[\text{sgn}(a) + \text{sgn}(b)] \cdot \min(|a|, |b|)$  a  $\Delta x$  je velikost kroku prostorové diskretizace. V případě limitování vodní hladiny je důležité zaručit její nezáporné hodnoty. Proto byl implementován postup aplikovaný v metodě konečných objemů, Kurganov (2007)

$$w_{i,1}^2 = \begin{cases} 2w_{i,1}^1/\Delta x & \text{if } h(x_{i-\frac{1}{2}}, t^n) < 0 \\ -2w_{i,1}^1/\Delta x & \text{if } h(x_{i+\frac{1}{2}}, t^n) < 0 \end{cases}. \quad (6)$$

### 4 Závěr

Postup uvedený v této práci byl rozšířen do 2D prostoru a zvalidován na analytických řešeních a experimentálních datech viz obrázek 1. Po validaci byl daný software použit pro simulační záplav na řece Moravě, viz obrázek 2. Dané kritérium je jednoduché, výpočetně nenáročné a lze jej použít nejen v úlohách hydrodynamiky ale též v oblasti aerodynamiky.

### Poděkování

Příspěvek vznikl za podpory interního grantového projektu na ZČU: SGS-2016-038.

### Literatura

Kurganov A., Petrova G., 2007. A second-order well-balanced positivity preserving central-upwind scheme for the Saint-Venant system. *Communications in Mathematical Sciences* 5 (1) (2007) 133–160.