

SDS&2DHモデルを用いた潮流数値シミュレーション

中国工業技術研究所 正員 ○朝位孝二  
中国工業技術研究所 正員 宝田盛康

1. はじめに

内湾などの閉鎖性水域の背後には大都市や工場地帯が控えていることが多い。そのため、陸上から生活排水や工場排水等が内湾に流入しやすく、なおかつ外海との海水交換が悪いため、多くの内湾で有機汚濁など水質の悪化が大きな社会問題となっている。内湾の水質を改善するには陸や海底からの負荷を減少させることが最大の対策ではあるが、別の対策として内湾の海水交換能力の活性化が挙げられる。例えば、浚渫や覆土による海底形状の改変、導流堤の設置などにより潮汐流を制御し海水交換を向上させることが考えられる。この様に人工的に流れを制御する場合、その効果を数値的に検討することは重要である。内湾の潮流計算では単層モデルで計算されることが多いが、この時渦動粘性係数をどのように与えるかが問題の一つとなる。そこで、本研究では最近提案されたSDS&2DHモデル<sup>1)</sup>を採用し潮流計算を試みた。

2. SDS&2DHモデル

SDS&2DHモデルは水深に規定されない水平方向の大規模な乱れは直接計算をし、水深に規定されるスケール (Subdepth-Scale(SDS)) の乱れをモデル化するものである。基礎式を以下に示す。

$$\frac{\partial \eta}{\partial t} + \frac{U(h + \eta)}{\partial x} + \frac{V(h + \eta)}{\partial y} = 0 \tag{1}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial U}{\partial t} + U \frac{U}{\partial x} + V \frac{U}{\partial y} = & -g \frac{\eta}{\partial x} + \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} \left[ (h + \eta) \left( 2v_t \frac{\partial U}{\partial x} - \frac{2}{3} k \right) \right] \right. \\ & \left. + \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial y} \left[ (h + \eta) v_t \left( \frac{\partial U}{\partial y} + \frac{\partial V}{\partial x} \right) \right] \right\} - \frac{\gamma^2 U \sqrt{U^2 + V^2}}{h + \eta} + fV \right. \end{aligned} \tag{2}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial V}{\partial t} + U \frac{V}{\partial x} + V \frac{V}{\partial y} = & -g \frac{\eta}{\partial y} + \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} \left[ (h + \eta) v_t \left( \frac{\partial U}{\partial y} + \frac{\partial V}{\partial x} \right) \right] \right. \\ & \left. + \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial y} \left[ (h + \eta) \left( 2v_t \frac{\partial V}{\partial y} - \frac{2}{3} k \right) \right] \right\} - \frac{\gamma^2 V \sqrt{U^2 + V^2}}{h + \eta} - fU \right. \end{aligned} \tag{3}$$

$$\frac{\partial k}{\partial t} + U \frac{\partial k}{\partial x} + V \frac{\partial k}{\partial y} = \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} \left[ (h + \eta) v_t \frac{\partial k}{\partial x} \right] \right\} + \frac{1}{h + \eta} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} \left[ (h + \eta) v_t \frac{\partial k}{\partial x} \right] \right\} + P_{kh} + P_{kv} - \epsilon \tag{4}$$

ここで、 $P_{kh} = v_t \left[ 2 \left( \frac{\partial U}{\partial x} \right)^2 + 2 \left( \frac{\partial V}{\partial y} \right)^2 + \left( \frac{\partial U}{\partial y} + \frac{\partial V}{\partial x} \right)^2 \right]$  ,  $P_{kv} = \frac{1}{\gamma} \frac{U_*^3}{h}$  ,  $\epsilon = C_d \frac{k^{1.5}}{l}$  ,  $v_t = C_\mu \frac{k^2}{\epsilon}$  ,  $l = \alpha h$

$\eta$ は潮位、 $h$ は平均水深、 $U$ はx方向の流速、 $V$ はy方向の流速、 $k$ はSDS乱れエネルギー、 $\gamma^2$ は海底摩擦係数、 $g$ は重力加速度、 $f$ はコリオリ係数、 $v_t$ はSDS渦動粘性係数、 $\epsilon$ はSDS乱れエネルギーの散逸率、 $U_*$ は摩擦速度、 $l$ は長さスケールである。 $C_d$ 、 $C_\mu$ 、 $\sigma_k$ 、 $\alpha$ はモデル定数で、ここではそれぞれ0.17、0.09、1.0、0.1を採用する。

式 (1) ~ (3) はそれぞれ水深平均された連続の式、x方向の運動方程式、y方向の運動方程式であり、式 (4) はSDS乱れエネルギーの輸送方程式である。

