Modellierung von Hydrosystemen - SoSe 2022

BHYWI-22-B2-T1.3: Finite-Differenzen-Methode: Explizit

Olaf Kolditz, Lars Bilke, Karsten Rink, Haibing Shao, Erik Nixdorf

¹Helmholtz Centre for Environmental Research – UFZ, Leipzig ²Technische Universität Dresden – TUD. Dresden ³Center for Advanced Water Research – CAWR ⁴TUBAF-UFZ Center for Environmental Geosciences – C-EGS. Freiberg / Leipzig

⁴Bundesanstalt für Geowissenschaften und Rohstoffe – BGR. Hannover / Berlin

Dresden, 01.07.2022



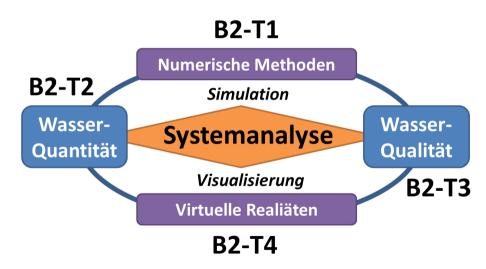
Zeitplan: Modellierung von Hydrosystemen: Zweiter Block (B2)

Sommersemester 2022: BHYWI-22-B2

Datum	B2	Thema	Format
27.05.2022	B2-T1.0	Einführung in die Veranstaltung (B2) (Kolditz)	Online
27.05.2022	B2-T1.1	Hydromechanik und Numerische Methoden (Kolditz)	Online
27.05.2022	B2-T1.2	Grundwasserhydraulik und Prinzipbeispiel (Kolditz)	Online
03.06.2022	B2-T3.1	Stofftransport in Hydrosystemen (Shao)	HSZ/403
03.06.2022	B2-T3.2	Stofftransport in Hydrosystemen (Shao)	HSZ/403
10.06.2022	_	Vorlesungsfrei (Pfingsten)	
17.06.2022	B2-T2.1	Regionale Grundwassersysteme (Nixdorf)	HSZ/403
17.06.2022	B2-T2.2	Regionale Grundwassersysteme (Nixdorf)	HSZ/403
17.06.2022	B2-T2.3	Regionale Grundwassersysteme (Nixdorf): Übung	HSZ/403
24.06.2022	B2-T4.1	Virtuelle VISLAB Tour - Vorlesung (Rink/Bilke)	Online
24.06.2022	B2-T4.2	Virtuelle VISLAB Tour - Demo (Rink/Bilke)	Online
01.07.2022	B2-T1.3	Finite-Differenzen-Methode: Explizit (Kolditz)	HSZ/403
01.07.2022	B2-T1.4	Finite-Differenzen-Methode: Implizit (Kolditz)	HSZ/403
01.07.2022	B2-T1.5	Finite-Differenzen-Methode: Übungen (Kolditz)	HSZ/403
08.07.2022	B2-T3.3	Stofftransport in Hydrosystemen (Shao)	GER/38
08.07.2022	B2-T3.4	Stofftransport in Hydrosystemen (Shao)	GER/38
15.07.2022	B2-T1.6	Zusammenfassung der Veranstaltung (Hartmann/Kolditz)	HSZ/403
15.07.2022	B2-T1.7	Vorbereitung Klausur (Hartmann/Kolditz)	HSZ/403

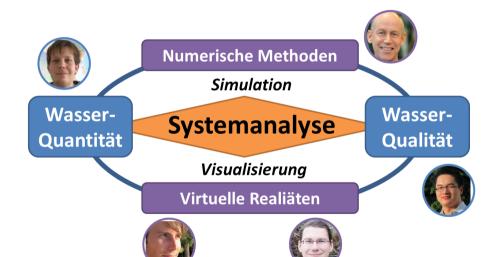
Übersicht der Lehrveranstaltung

Konzept



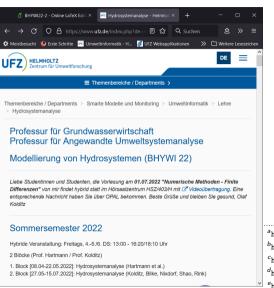
Übersicht der Lehrveranstaltung

Dozenten





Vorlesungsmaterialien



- OPAL^a
 - Prof. Hartmann, B1 Material
 - B2: für Informationen per Mail (mittwochs)
- UFZ Lehre-Webseite: https://www.ufz.de/index.php?de=40426
- Vorlesungs-PDFs und Links
 - online Vorlesung (overleaf) b
 - Übungen (github)^c
 - Videos und weiteres Material (next-cloud)^d (pwd: aj8seWjPn4)
 - Technisches Tutorial overleaf)^e



^ahttps://bildungsportal.sachsen.de/opal/auth/RepositoryEntry/21837283329

bhttps://www.overleaf.com/read/szgpcjggwdqc

 $^{^{\}rm c}{\rm https://github.com/OlafKolditz/HYDROSYSTEMS}$

dhttps://nc.ufz.de/s/wHm5BBndNX3G4tB

Umfrage (Bitte der Fachrichtung Hydrowissenschaften)

Es wäre toll, wenn Sie diesen in Ihre LV "Modellierung von Hydrosystemen" integrieren können und den Studierenden ca. 10-15 min hierfür zur Verfügung stellen. Vielleicht können Sie im Nachgang ja auch noch den Link zur Befragung in die OPAL-Gruppe stellen für alle Studierenden, die verhindert waren: https://bildungsportal.sachsen.de/umfragen/limesurvey/index.php/883372?lang=de

Die Befragung dient dazu (Umfrage enthält 24 Fragen):

- Einen Überblick zu bekommen, wie und warum die Studierenden Ihre Wahl für genau dieses Studium getroffen haben
- Wie zufrieden sie mit der Wahl und dem Studium sind
- und ob es ggf. Probleme gibt

Hinweis: Das Zentrum für Qualitätsmanagement (ZQA) wird im Rahmen seiner jährlichen TUD-weiten Studierendenbefragung zu einem späteren Zeitpunkt noch eine ausführlichere Befragung durchführen. Dennoch sind die Angaben für uns sehr wichtig.



Umfrage (Bitte der Fachrichtung Hydrowissenschaften)



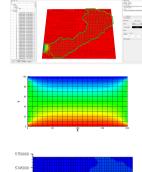
https://bildungsportal.sachsen.de/umfragen/limesurvey/index.php/883372?lang=de

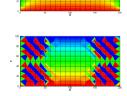
Übersicht: Numerische Verfahren

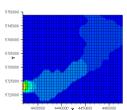
explizite FDM

implizite FDM



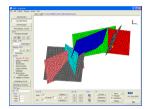


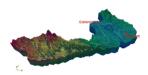




- Pro / Cons
- FDM: einfache Implementierung, starre Geometrien
- FEM: schwieriger zu implementieren (heute), flexible Geometrien

FEM







Fahrplan für heute ...

Bisher

- Wiederholung Hydromechanik: Grundwasserströmungsgleichung
- Übung Einzugsgebiet: Berechnungsverfahren

Heute: Finite-Differenzen-Verfahren

- Grundlagen GWE
- Grundlagen TSE
- ▶ Übungen zur expliziten FDM (page 12) [BHYWI-22-E2]

Übungen: Werkzeuge



Grundlagen - GWE

▶ PDE

$$S\frac{\partial h}{\partial t} - \frac{\partial}{\partial x} \left(K_{x} \frac{\partial h}{\partial x} \right) - \frac{\partial}{\partial y} \left(K_{y} \frac{\partial h}{\partial y} \right) = Q \tag{1}$$



Grundlagen - TSE

in time $(\Delta t = t^{n+1} - t^n)$

$$u_j^{n+1} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\Delta t^m}{m!} \left[\frac{\partial^m u}{\partial t^m} \right]_j^n \tag{2}$$

in space $(\Delta x = x_{i+1}^n - x_i^n)$

$$u_{i+1}^n = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\Delta x^m}{m!} \left[\frac{\partial^m u}{\partial x^m} \right]_i^n$$

in space $(\Delta y = y_{j+1}^n - y_j^n)$

$$u_{j+1}^{n} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\Delta y^{m}}{m!} \left[\frac{\partial^{m} u}{\partial y^{m}} \right]_{j}^{n}$$

(4)

(3)



Grundlagen - FDM

Zeitableitung

$$\left[\frac{\partial u}{\partial t}\right]_{i}^{n} = \frac{u_{j}^{n+1} - u_{j}^{n}}{\Delta t} - \frac{\Delta t}{2} \left[\frac{\partial^{2} u}{\partial t^{2}}\right]_{i}^{n} - 0(\Delta t^{2})$$
 (5)

▶ in space

$$\left[\frac{\partial^{2} u}{\partial x^{2}}\right]_{i,j}^{n} = \frac{u_{i+1,j}^{n} - 2u_{i,j}^{n} + u_{i-1,j}^{n}}{\Delta x^{2}} - \frac{\Delta x^{2}}{12} \left[\frac{\partial^{4} u}{\partial x^{4}}\right]_{i,j}^{n} - \dots$$
 (6)

$$\left[\frac{\partial^2 u}{\partial y^2}\right]_{i,j}^n = \frac{u_{i,j+1}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i,j-1}^n}{\Delta y^2} - \frac{\Delta y^2}{12} \left[\frac{\partial^4 u}{\partial y^4}\right]_{i,j}^n - \dots$$



(7)

FDM - explizites Schema

$$S_{i,j} \frac{u_{i,j}^{n+1} - u_{i,j}^{n}}{\Delta t}$$

$$-K_{i,j}^{\times} \frac{u_{i+1,j}^{n} - 2u_{i,j}^{n} + u_{i-1,j}^{n}}{\Delta x^{2}} - K_{i,j}^{y} \frac{u_{i,j+1}^{n} - 2u_{i,j}^{n} + u_{i,j-1}^{n}}{\Delta y^{2}} = Q_{i,j}$$

$$u_{i,j}^{n+1} = u_{i,j}^{n}$$

$$+ \frac{K_{i,j}^{\times}}{S_{i,j}} \frac{\Delta t}{\Delta x^{2}} u_{i+1,j}^{n} - 2u_{i,j}^{n} + u_{i-1,j}^{n}$$

$$+ \frac{K_{i,j}^{y}}{S_{i,j}} \frac{\Delta t}{\Delta y^{2}} u_{i,j+1}^{n} - 2u_{i,j}^{n} + u_{i,j-1}^{n}$$

$$+ \frac{Q_{i,j}}{S_{i,j}}$$

(8)

Grundlagen - FDM

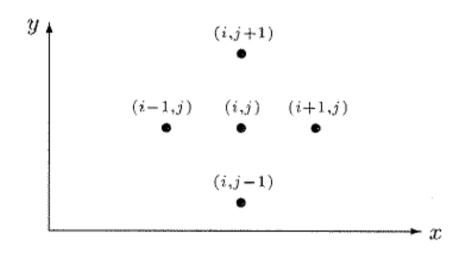


Fig.: 5-Punkte-Stern (Knabner und Angermann 2000)

Übung

• Finite-Differenzen-Methode: Explizites Verfahren

GitHub-Repository für die Übungen: https://github.com/OlafKolditz/HYDROSYSTEMS



Datenstrukturen

Table:

Feldgröße	u
Physikalische Parameter	S, K, Q
Numerische Parameter	

Die Minimal-Datenstrukturen für die Programmierung der Gleichung (9) sind damit:

```
std::vector<float>u_new;
std::vector<float>u_old;
float SO,Kf,Q;
float dx,dy,dt;
```

Listing 1: Datenstrukturen

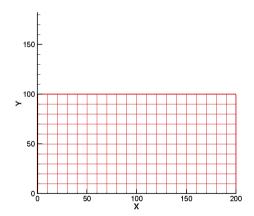


Fig.: Rechen-Gitter für den Rechteck-Aquifer



Um dieses Gitter "abtasten" zu können, schreiben wir folgende doppelte Schleife.

```
for (j=0; j<jy; j++)
    nn = j*ix;
    for( i=0;i<ix;i++)</pre>
     n = nn+i;
      u new[n] = u[n] \
                + Kf/S0*dt/dx2 * (u[n+1]-2*u[n]+u[n-1]) 
                + Kf/S0*dt/dv2 * (u[(j+1)*ix+i]-2*u[n]+u[(j-1)*ix+i]) \
9
                + Q/S0:
10
11
12
```

Listing 2: Rechenschema



Dabei ist j der Laufindex über die y Richtung und i der Laufindex über die x Richtung. Ganz wichtig ist natürlich, den Speicher für die Vektoren bereitzustellen, bevor es los geht.

```
u.resize(ix*jy);
u_new.resize(ix*jy);
```

Listing 3: Speicher für Lösungsvektoren

Welche Rolle spielen ix und jy bei der Speicherreservierung?

Natürlich müssen auch die Parameter vor der Berechnung initialisiert werden

```
ix = 21;
jy = 11;
dx = 10.; //Einheiten
dy = 10.;
dt = 0.25e2;
S0 = 1e-5;
Kf = 1e-5;
Q = 0.;
u0 = 0.;
```

Listing 4: Daten-Initialisierung

Welche Einheiten haben die einzelnen Parameter?

Das mit den Anfangsbedingungen ist eine einfache Sache. Mit der Doppelschleife über alle Knoten, können wir sehr einfach einen Wert u0 als Anfangsbedingung überall zuweisen.

```
1 for(int i=0;i<ix;i++)
2   for(int j=0;j<jy;j++)
3   {
4    u[j*(ix+1)] = u0;
5    u_new[j*(ix+1)] = u0;
6   }
7 }</pre>
```

Listing 5: Anfangsbedingungen setzen

Mit den Randbedingungen ist es etwas kniffliger ...

```
1 //top and bottom
2 int 1:
3 for(int i=0;i<ix;i++)</pre>
4 {
    bc_nodes.push_back(i); u[i] = u_top u_new[i] = u_top;
    1 = ix*(jy-1)+i;
    bc_nodes.push_back(1); u[1] = u_bottom; u_new[1] = u_bottom;
8 }
9 //left and right side
10 for(int j=1; j<jv-1; j++)</pre>
11 {
12 \quad 1 = ix*i:
   bc_nodes.push_back(1); u[1] = u_left; u_new[1] = u_left;
13
    1 = ix*j+ix-1;
14
    bc_nodes.push_back(1); u[1] = u_right; u_new[1] = u_right;
15
16 }
```

Listing 6: Randbedingungen setzen



Sie sehen, dass wir für die Zuweisung der Randbedingungen eine neue Datenstruktur eingeführt haben.

```
std::vector<float>u_bc;
```

Listing 7: Vektor für Randbedingungen

Übung - BHYWI-22-E2 - QAD

Das Einbauen der Randbedingungen integrieren wir direkt in die Doppelschleife zur Berechnung der Knotenwerte. Dabei kommt eine neue Funktion IsBCNode ins Spiel, die wir uns gleich noch näher anschauen. IsBCNode soll eigentlich nichts anderes machen, als beim Auftreten einer Randbedingung nichts zu tun (i.e. continue). Randbedingungswerte sind gesetzt, müssen also nicht gerechnet werden.

```
for(int j=0;j<jy;j++)

{
    nn = j*ix;
    for(int i=0;i<ix;i++)
    {
        n = nn+i;
        if(IsBCNode(n,bc_nodes))
        continue;
    ...
}</pre>
```

Listing 8: Randbedingungen setzen



Wie funktioniert nun IsBCNode?

```
bool IsBCNode(int n,std::vector<int>bc_nodes)
2
  {
    bool is_node_bc = false;
    for(int k=0;k<(size_t)bc_nodes.size();k++)</pre>
5
      if(n==bc nodes[k])
        is_node_bc = true;
        return is_node_bc:
10
    return is_node_bc:
13
```

Listing 9: Randbedingungen setzen

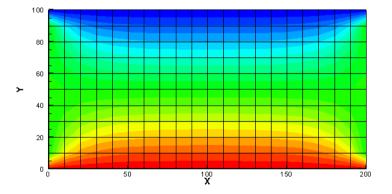


Struktur der Funktion:

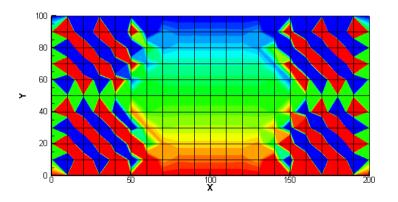
- ► Rückgabewert: logischer Wert wahr oder falsch
- Parameter: aktueller Gitterpunkt und Randbedingungsknotenvektor

Die Funktion überprüft, ob der Gitterpunkt n ein Randbedingungsknoten ist und gibt den entsprechenden logischen Wert zurück.

Das Ergebnis der finite Differenzen Simulation sehen wir in der Abb.



Jetzt werden wir mutig und vergrößern mal den Zeitschritt, sagen wir mal verdoppeln: $\Delta t = 50$ sec. Das Maleur sehen wir in der Abb. Was ist hier los?



• Finite-Differenzen-Methode: Explizites Verfahren

Wir erinnern uns noch dunkel daran, dass der Preis für das einfache explizite FDM ein strenges Stabilitätskriterium war (siehe Hydroinformatik, Teil II, Abschn. 3.2.2 und Abschn. 4.1). Dabei muss die Neumann-Zahl kleiner einhalb sein.

$$Ne = \alpha \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \le \frac{1}{2} \tag{10}$$



Prima, aber was ist jetzt α und warum steht nur Δx und nicht auch Δy in der Gleichung? Zur bestimmung des α schreiben wir die Grundwassergleichung in eine Diffusionsgleichung wie folgt um.

$$\frac{\partial h}{\partial t} = \frac{K_x}{S} \frac{\partial^2 h}{\partial x^2} + \frac{K_y}{S} \frac{\partial^2 h}{\partial y^2} + \frac{Q}{S}$$
(11)



Wir sehen, dass es eigentlich zwei α -s gibt, für jede Richtung eins.

$$\alpha_{x} = \frac{K_{x}}{S}$$

$$\alpha_{y} = \frac{K_{y}}{S}$$
(12)

• Welche Einheit hat unser Grundwasser- α ?



Der richtige Zeitschritt für unser explizites FD Verfahren ergibt sich somit zu:

$$\Delta t \le \frac{\min(\Delta x^2, \Delta y^2)}{2\alpha} \tag{13}$$



$$\Delta t \le \frac{100m^2}{2 \times 1m^2/s} = 50s \tag{14}$$



Rechenzeit

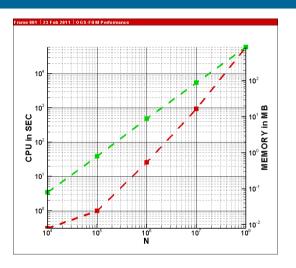


Fig.: Rechenzeit und Speicherbedarf für explizite FDM



Rechenzeit

Wie stellen wir eine Zeitmessung in einem Programm an.

```
clock_t start, end; Definitionen
...
start = clock(); Beginn Zeitmessung
...
end = clock(); Ende Zeitmessung
...
time= (end-start)/(double)(CLOCKS_PER_SEC); Differenz
```

Übung E2 Der Quelltext für diese Übung befindet sich in EXERCISES.