動径基底函数を用いた球面螺旋浅水波モデル

A Shallow-Water Model on Spherical Helix Nodes Using Radial Basis Functions

榎本剛

Takeshi ENOMOTO

Synopsis

A shallow-water model on the sphere on spherical helix nodes has been developed using radial basis functions. A simple non-iterative algorithm is available to generate quasi-uniform nodes along a spherical helix on the sphere. The proposed model is verified with the experiments for steady state nonlinear geostrophic flows and for the zonal flow over an isolated mountain from the standard test suite. The model on the spherical helix nodes is found to be as accurate as that on the minimum energy nodes used in the previous studies. In the steady-state tests, the spherical helix model often outperformed the minimum energy model. In the more realistic test cases, the differences are obscure. The shallow-water model using radial basis functions on spherical helix nodes is a viable approach because of efficient node generation and spectral accuracy.

キーワード:力学コア, 準一様節点, デカルト座標 **Keywords:** dynamical core, quasi-homogeneous node, Cartesian co-ordinate

1. はじめに

時間刻み幅は最小の格子間隔で決まるので,なる べく一様な格子間隔となるように点を配置すること が望ましい.しかしながら,球面で準一様に点を配 置する方法は,21世紀に残された数学の問題の一つ (Smale, 1998)で,様々なアルゴリズムが提案され ている.例えば,球面上に配置された電荷が最小エ ネルギーをとなる状態を求める(Thomson問題)方 法や正多面体の面を再分割する方法が提案されてい る.これらの手法は,準一様な分布を得るために反 復法が必要である.反復を要さない単純で高速な方 法として,球面螺旋を用いたアルゴリズムが提案さ れている(Rakhmanov et al., 1994; Chukkapalli et al.,

1999; Bauer, 2000). 準一様に配置された点は、緯度経度のような格子 構造を持たないので、以下「格子点」ではなく「節 点」と称することにする.正多面体の再分割では、 三角形要素が得られる.最小エネルギー節点や球面 螺旋節点においても、Delaunay三角例分割を行うこ とで三角形要素を得ることができ、差分法や有限要 素法の適用が可能である. Chukkapalli et al. (1999)は 球面螺旋節点から得られる三角形要素に有限要素法 を適用すること提案している(実装や結果は示され ていない).

これに変わるメッシュレス計算手法として,動径 基底函数(Radial Basis Functions, RBF, 放射基底函数) を用いた手法が提案されている.最小エネルギー節 点を用い, Flyer and Wright (2007) は球面2次元移流 モデル, Flyer and Wright (2009)は球面浅水波モデル を構築した.

本研究では、球面螺旋節点を浅水波モデル (Flyer and Wright, 2009) に適用し、標準実験 (Williamson et al., 1992) により先行研究で用いられた最小エネルギ 一節点と比較検証する.本稿の構成は次のとおりで ある.まず、第2節に、球面螺旋に基づく準一様節点 生成手法を示す.第3節にRBFを用いた手法について 述べる.第4節では浅水波モデルを記述し、第5節に 標準実験の結果を示す.第6節では、この研究をまと め、計算量の削減や大規模計算を念頭に並列化につ いて議論するとともに、RBFの応用についても触れ る.

2. 球面螺旋

球面螺旋 (Fig. 1) はRakhmanov et al. (1994)が最小 対数エネルギー節点の近似として提案し, generalized spiral pointsと名付けた.詳細は割愛するが,数学的 に等価なものが Chukkapalli et al. (1999)とBauer (2000) によって提案されている.星図への応用を念 頭にしたBauer (2000) の定式化が簡明であるので, これを示す.

球面螺旋は,北極と南極とを一本の線で結んだ以 下の螺旋方程式で表される.

$$\lambda = m\theta \mod 2\pi \tag{1}$$

ここで λ は経度, θ は(北極から測った)余緯度で $m = d\lambda/d\theta$ は螺旋の勾配を表す.この勾配の取り方には任意性がある.

Bauer (2000)は隣り合う節点の間隔と巻きの間隔 が等しくなるように*m*を定めた. 節点数*n*が大きいと き, 螺旋の全長は*L* ≈ 2*m*となるので, 隣り合う節点 間の長さは $\Delta s \approx 2m/n$ である. 螺旋が一周する間に経 度は2*π*の増加するので, 螺旋方程式(1)より, 余緯度 $\Delta \theta = 2\pi/m$ 増加する. $\Delta \theta = \Delta s$ より

$$m = \sqrt{n\pi}$$
 (2)
が得られる.

Δsをほぼ一定にするには、回転軸方向に一様に

$$z_k = 1 - \frac{2k - 1}{n} = \cos \theta_k , k = 1, 2, \cdots, n$$
⁽³⁾

と取ればよい.この節点配置には極を含まない.極 を含めることもできるが,極付近で一様性がやや悪 化する.

節点数nが決まれば,球面螺旋は式(1)~(3)により 反復計算なしに得られる.



Fig. 1 Spherical helix nodes n = 529

3. 動径基底函数

動径基底函数 (RBF) は節点からの距離rのみに依存する函数 $\phi(r)$ であり,区分的に滑らかなもの (Fig. 2a) と無限回微分可能なもの (Fig. 2b) とに大別される. ϵ は形状パラメタ (shape parameter) と呼ばれ,距離に対する振幅の局所性を規定する.ガウス型 RBFの場合についてFig. 3に示す.





n個の節点 $\{\mathbf{x}_j\}_{j=1}^n$ においてスカラー函数 $f(\mathbf{x})$ の値

 ${f_j}_{j=1}^n$ が得られているとする.ここで座標を表す長 さnのベクトルである.任意の点 \mathbf{x} における内挿値は RBF $\phi(r)$ を用いると次のように表すことができる.

$$s(\mathbf{x}) = \sum_{j=1}^{n} c_j \phi(r_j), r_j \equiv \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_j\|$$
(4)

展開係数 $\{c_j\}_{j=1}^n$ を求めるには、選点法を用いる. 節点において残差が0となる($\underline{f} = s(\underline{x})$)条件を行列 形式で表すと次のようになる.

 $A\underline{c} = \underline{f}$ (5) ここでAを内挿行列と呼び,その要素はRBFで $A_{j,k} = \phi(r_{j,k}), r_{j,k} \equiv ||\mathbf{x}_j - \mathbf{x}_k||$ である.式(5)から展開 係数を求めることができる.

$$\underline{c} = \mathbf{A}^{-1}\underline{f} \tag{6}$$

2次元平面でのRBFの概念図をFig. 4に示す.曲面 上で値の標本化を行い,標本をとった節点において RBFを考える.節点以外での値は,RBFと展開係数 から内挿して求める.



Fig. 4 Schematic illustration of 2D RBF interpolation

4. 浅水波モデル

浅水波方程式は,波長と比較して深さが十分浅く 流速が一定とみなせるとき水面波を記述するもので, 津波や火砕流(Shimizu et al., 2017)のシミュレーシ ョンに適用されている.気象学においても,浅水波 方程式は熱帯における熱源に対する大気の定常応答 の理論解を得るために用いられる(Gill, 1980).ま た,球面上の浅水波モデルは,大気大循環モデルの プロトタイプとされている.

ここでは、ベクトル量である風を緯度経度で表現 すると極で特異性を持つことから、3次元デカルト座 標での浅水波方程式

$$\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} = -(\mathbf{u} \cdot P\nabla)\mathbf{u} - f(\mathbf{x} \times \mathbf{u}) - g\nabla h + \mu \mathbf{x} \qquad (7a)$$

$$\frac{\partial h}{\partial t} = -\nabla \cdot (h\mathbf{u}) \tag{7b}$$

を用いる.太字はデカルト座標の3成分からなるベクトルを表す.

位置ベクトル**x**は単位球面 ($x^2 + y^2 + z^2 = 1$)上に とり、距離はデカルト距離

$$r_{j,k} = \sqrt{(x_j - x_k)^2 + (y_j - y_k)^2 + (z_j - z_k)^2}$$

= $\sqrt{2(1 - \mathbf{x}_j^{\mathrm{T}} \mathbf{x}_k)}$ (8)

を用いる.

球面上のベクトルは球面に接しているので,運動 方程式におけるベクトルに対する微分演算子を球面 に投影する必要がある.任意のベクトルvの単位球面 上の位置ベクトルxに鉛直な成分は(x・v)xなので,接 平面成分はv-(x・v)xである.従って3×3行列

$$\mathbf{P} \equiv \mathbf{I} - \mathbf{x}\mathbf{x}^{\mathrm{T}} \tag{9}$$

を ∇ に左から作用させた $P\nabla$ が球面上の微分演算子である. μ はLagrangeの未定乗数で運動方程式の時間変化傾向 $\partial u/\partial t$ が球面に接するように定める (Côté, 1988). オイラー移流の場合は, $\mathbf{x} \cdot \partial u/\partial t = 0$ より

 $\boldsymbol{\mu} = \mathbf{x} \cdot \{ (\mathbf{u} \cdot \mathsf{P} \nabla) \mathbf{u} \}$ (10)

となる. これは

$$\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} = P\{-(\mathbf{u} \cdot P\nabla)\mathbf{u} - f(\mathbf{x} \times \mathbf{u}) - g\nabla h\}$$
(11)

と等価である.

式(4)を微分し球面に投影し式(6)を用いると、x方向の微分演算子は $D^x = B^x A^{-1}/a$ (aは地球半径)と表 すことができる.ここで B^x の要素は

$$B_{j,k}^{x} = \left[x_{j}\mathbf{x}_{j}^{\mathrm{T}}\mathbf{x}_{k} - x_{k}\right] \frac{\phi_{k}'\left(r(\mathbf{x}_{j})\right)}{r(\mathbf{x}_{j})}$$
(12)

で与えられる. y, zについても同様に $D^{y} = B^{y}A^{-1}/a, D^{z} = B^{z}A^{-1}/a$ であり,

$$B_{j,k}^{y} = \left[y_{j} \mathbf{x}_{j}^{\mathrm{T}} \mathbf{x}_{k} - y_{k} \right] \frac{\phi_{k}^{\prime} \left(r(\mathbf{x}_{j}) \right)}{r(\mathbf{x}_{j})}$$
(13)

$$B_{j,k}^{z} = \left[z_{j}\mathbf{x}_{j}^{\mathrm{T}}\mathbf{x}_{k} - z_{k}\right] \frac{\phi_{k}'\left(r(\mathbf{x}_{j})\right)}{r(\mathbf{x}_{j})}$$
(14)

で与えられる.結局離散化形は

$$\frac{\partial}{\partial t} \begin{bmatrix} \frac{u}{\underline{v}} \\ \frac{w}{\underline{v}} \end{bmatrix} = -P \left\{ \begin{bmatrix} \underline{u} \circ D^{x} \underline{u} + \underline{v} \circ D^{y} \underline{u} + \underline{w} \circ D^{z} \underline{u} \\ \underline{u} \circ D^{x} \underline{v} + \underline{v} \circ D^{y} \underline{v} + \underline{w} \circ D^{z} \underline{v} \\ \underline{u} \circ D^{x} \underline{w} + \underline{v} \circ D^{y} \underline{w} + \underline{w} \circ D^{z} \underline{w} \end{bmatrix} + f \begin{bmatrix} \frac{y}{\underline{v}} \circ \underline{w} - \underline{z} \circ \underline{v} \\ \frac{z}{\underline{v}} \circ \underline{v} - \underline{v} \circ \underline{w} \\ \underline{x} \circ \underline{v} - \underline{y} \circ \underline{u} \end{bmatrix} + g \begin{bmatrix} D^{x} \underline{h} \\ D^{y} \underline{h} \\ D^{z} \underline{h} \end{bmatrix} \right\}$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \underline{h} = -\{ \underline{u} \circ D^{x} \underline{h} + \underline{v} \circ D^{y} \underline{h} + \underline{w} \circ D^{z} \underline{h} \\ + h \circ (D^{x} u + D^{y} v + D^{z} w) \}$$

$$(15)$$

となる. ここで•はHadamard積(要素毎の積)を表 す.

D^x, D^y, D^zは節点とRBFで決まるので,時間積分の 前にあらかじめ計算しておくことができる.

5. 標準実験

本節では浅水波モデルの動作を確認するため,標 準実験(Williamson et al. 1992)により検証を行った. RBFは多重二乗(Multiquadratic)

 $\phi(r) = \sqrt{1 + (\epsilon r)^2}$ (17) を用い、時間積分は4次のルンゲクッタ法を用いた.

5.1 定常非線型地衡流

定常非線型地衡流の実験は、回転軸を90度転倒した剛体回転(case 2)や、回転軸を60度転倒したジェットのある地衡流(case 3)を初期に与え、5日間の時間積分を行い、定常場を維持できるか調べる.時間刻み幅は $\Delta t = 24$ 分である.形状パラメタ ϵ は、何例か実験を行い、誤差が最も小さくなったものを採用した.

$$\ell_{2} \equiv \frac{\sum_{j}^{n} \{w_{j}(h - h_{\rm T})\}^{2}}{\sum_{i}^{n} (w_{i}h_{\rm T})^{2}}$$
(18)

ここで $h_{\rm T}$ は真値を表す.定常問題では初期値に等しい ($h_{\rm T} = h_0$).球面上の積分は、節点の重み付きの和で表す.重みは内挿行列の逆を用いて

$$\underline{w} = 4\pi \frac{\mathbf{A}^{-1} \underline{e}}{\underline{e}^{\mathrm{T}} \mathbf{A}^{-1} \underline{e}}$$
(19)

で求めることができる.ここで,<u>e</u>は全ての要素が1 である長さnのベクトルである. どちらの実験でも、両節点の誤差のオーダーは同 程度であり、積分終了時における球面螺旋節点(SH) の誤差は最小エネルギー節点(ME)の5~6割程度で ある(Table 1).誤差の時間発展(Fig. 5)を見ると、 MEがゆっくりと大きく変動しているのに対し、SH は速く小さく変動している.この差異が節点の配置 に起因するのかは、明らかではない.

Table 1 Relative error ℓ_2 norm of height in the steady state experiments (case 2 and 3) for n = 1849 at the end of integration (120 h). ME and SH signify minimum energy and spherical helix, respectively.

case	node	ε	$\ell_2 \times 10^{-8}$
2	ME	4	0.421
2	SH	4	0.199
3	ME	3.25	4.97
3	SH	3	2.97



Fig. 5 Relative error ℓ_2 norm of height in the steady state experiments (case 2 and 3) for n = 1849.

5.2 孤立峰を越える流れ

この実験では、中緯度(30° N)に山を配置し、case 2の剛体回転を与える.解析解は存在しないので切断 波数213のスペクトルモデルで計算し切断波数106で 打ち切った参照解(Jakob et al., 1993)を真値 $h_{\rm T}$ と見 なす.

積分終了時 (t = 15日) における誤差は, MEが 8.46×10⁻⁴, SHが8.40×10⁻⁴とほぼ同じで時間発展 もよく似ていたので, MEは省略しSHの誤差を示す (Fig. 6). 初期時刻から積分期間を通じて山岳の 周辺に参照解との差が見られる.重力波の制御をし ていないため,重力波が行き交うものの,数値粘性 を持ちなくてもcase 2及び3同様 $\Delta t = 24$ 分で安定し て15日間の積分ができた。



Fig. 6 Distribution of elative error ℓ_2 norm of height in the zonal flow over an isolated mountain (case 5) for n = 1849 using spherical helix nodes (SH). Panels (a)–(d) show error at t = 0, 5, 10, and 15 days, respectively.

6. まとめ

節点からの距離のみに依存する動径基底函数 (RBF)を基底として変数を展開する離散化に基づ く浅水波モデルを構築し,標準実験で検証した.節 点として容易に高い一様性が得られる球面螺旋を採 用した.球面螺旋節点でも,最小エネルギー節点と 遜色ない結果が得られた.定常非線型地衡流実験で は,球面螺旋節点を用いた場合の誤差は最小エネル ギー節点用いた場合の半分程度であった.より現実 的な孤立峰を越える流れに対しては,球面螺旋節点 の優位性は不明瞭であった.

本稿では、節点数n = 1849の場合について示した が、節点数を変えて収束性を調べる必要がある.動 径基底函数は、形状パラメタに任意性がある.小さ くするほどなだらかになりスペクトル法に漸近し精 度が向上する反面、内挿行列Aが悪条件になる.これ を回避するには、より安定的なアルゴリズムを採用 する必要がある(Fornberg and Piret, 2007).

計算量は行列ベクトル積0(n²)に比例して増大す る. 近傍の点で内挿行列を構成するRBF-FD(Fornberg and Lehto, 2011)を用いれば,微分演算子は疎行列と なり計算量の削減が可能である.並列化は,行列の 行方向に対する分割が可能である.全ての節点値が 必要となるので,ノード間に分散させる場合は,全 対全の通信を必要とする.

本稿ではRBFを球面上の準一様節点に対して適用 したが,格子構造を必要としないメッシュレス法の 一つであるため,複雑形状や局所細密化への応用が 考えられる.

謝 辞

本研究はJSPS科研費JP15K13417及び文部科学省 ポスト「京」萌芽的課題3「太陽系外惑星(第二の地 球)の誕生と太陽系内惑星環境変動の解明」の助成を 受けた.

参考文献

- Bauer, R. (2000): Distribution of points on a sphere with application to star catalogs, J. Guid. Control Dyn. Vol. 23, No. 1, pp. 130–137.
- Chukkapalli, G., S. R. Karpik and C. R. Ethier (1999): A scheme for generating unstructured grids on spheres with application to parallel computation, J. Comput. Phys., Vol. 149, No. 1, pp. 114–127.
- Côté, J. and A. Staniforth (1988): A two-time-level semi-Lagrangian semi-implicit scheme for spectral

models, Vol. 116, No. 10, pp. 2003-2012.

- Flyer, N. and G. B. Wright (2007): Transport schemes on a sphere using radial basis functions, J. Comput. Phys., Vol. 226, No. 1, pp. 1059–1084.
- Flyer, N. and G. B. Wright (2009): A radial basis function method for the shallow water equation on a sphere, Proc. Roy. Soc. A., Vol. 465, No. 2106, pp. 1949–1976.
- Fornberg, B. and C. Piret (2008): A stable algorithm for flat radial basis functions on a sphere. SIAM J. Sci. Comput. Vol. 30, No. 1, pp. 60–80.
- Fornberg, B. and E. Lehto (2011): Stabilization of RBF-generated finite difference methods for convective PDEs. J. Comput. Phys., Vol. 230, No. 6, pp. 2270– 2285.
- Gill, A. E. (1980): Some simple solutions for heat-induced tropical circulation, Quart. J. Roy. Meteor. Soc., Vol 106, No. 449, pp. 447–462.
- Jakob R., J. Hack and D. J Williamson (1993): Solutions

to the shallow water test set using the spectral transform method, NCAR/TN-33+STR, National Center for Atmospheric Research, Boulder, CO, USA, 83 pp.

- Rakhmanov, E. A., E. B. Saff and Y. M. Zhou (1994): Minimal discrete energy on the sphere, Math. Res. Lett. Vol. 1, No. 6, pp. 647–662.
- Shimizu, H. and T. Koyaguchi, Y.J. Suzuki (2017): A numerical shallow-water model for gravity currents for a wide range of density differences, Prog. Earth Planet. Sci., Vol. 4, No. 8, 13 pp.
- Smale, S. (1998): Mathematical problems for the next century, Math. Intelligencer, Vol. 20, No. 2, pp. 7–15.
- Williamson, D. L., J. B. Drake, J. J. Hack, R. Jakob, and P. N. Swarztrauber (1992): A standard test set for numerical approximations to the shallow water equations in spherical geometry, J. Comput. Phys., Vol. 102, No. 1, pp. 211–224.

(論文受理日:2018年6月13日)