

بررسی تأثیر نحوه میانیابی ممتووم در حل معادلات آبهای کم عمق

محمد رضا هادیانⁱ؛ امیر رضا زراتیⁱⁱ

چکیده

استفاده از شبکه‌های جابجا نشده با توجه به سهولت برنامه‌ریزی و انعطاف‌پذیری بهتر آن در حل معادلات جریان، مخصوصاً در هندسه‌های پیچیده با استقبال زیادی مواجه شده است. برای جلوگیری از ایجاد نوسان در میدان فشار که ویژه شبکه جابجا نشده است، روش میانیابی ممتووم مورد استفاده قرار می‌گیرد. در مقاله حاضر دو روش میانیابی ممتووم برای حل مسئله ماندگار با استفاده از معادلات غیرماندگار در آبهای کم عمق مورد توجه قرار گرفته است. نتایج مدل عددی برای یک جریان با الگوی پیچیده نشان داد که هر دو روش عملکرد تقریباً یکسانی دارند و می‌توان با دقت مناسبی از روش ساده‌تر که نیاز به محاسبات کمتری دارد، استفاده کرد. البته برای پایداری روش ساده‌تر به گام زمانی کوچکتری نیاز است.

کلمات کلیدی

شبکه جابجا نشده، آبهای کم عمق، میانیابی ممتووم، مدل عددی، آبگیر جانبی.

Study on the Effect of Momentum Interpolation Method for Solving Shallow Water Equations

M.R.Hadian; A.R.Zarrati

ABSTRACT

Using collocated grid is very popular because of its flexibility and easiness in programming, to solve fluid flow equations specially in complex geometry. Momentum interpolation is used for this type of grid to prevent pressure oscillation. In the present paper, two methods of momentum interpolation are studied to solve steady state problems using unsteady equations in shallow water flows. Results of numerical model for a complex flow pattern showed that both of these methods give almost the same results. Therefore, the simpler model which needs less calculations can be employed to achieve the same accurate results. However, shorter time step should be used in the simpler method because of stability constrains.

KEYWORDS

Collocated Grid, Shallow Water, Momentum Interpolation, Numerical Model, Lateral Intake.

ⁱ استادیار؛ دانشکده مهندسی عمران، مجتمع فنی مهندسی، دانشگاه یزد

یزد، خیابان طالقانی، دانشگاه یزد، صندوق پستی ۸۹۱۹۵-۷۴۱

تلفن: ۰۳۵۱(۸۲۱)۱۶۷۱-۹؛ نامبر: ۰۶۹۰(۸۲۱)۲۴۷۰؛ نامبر: ۰۳۵۱(۸۲۱)۶۹۹؛ پست الکترونیک: mr_hadian@yazduni.ac.ir

ⁱⁱ دانشیار؛ دانشکده مهندسی عمران و محیط زیست؛ دانشگاه صنعتی امیرکبیر

تهران، خیابان حافظ، رو بروی سمهیه، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، ۱۵۹۱۳، شماره ۴۲۴.

تلفن: ۰۲۱(۶۴۱)۴۲۱۳؛ نامبر: ۰۲۱(۶۴۵)۴۲۰۰۲؛ پست الکترونیک: zarrati@aut.ac.ir

ولی پیچیدگی هایی دارد که استفاده از آن را دشوار می نماید. در این روش به علت استفاده از حجم کنترل های متفاوت، حل معادلات نیاز به توجه خاص دارد و در صورتی که شبکه محاسباتی یکنواختی مناسبی نداشته باشد، مقادیری که به عنوان مقادیر سرعت یا فشار برای سلول در نظر گرفته می شوند، نماینده خوبی از مقدار آن پارامتر در مرکز سلول مورد نظر نیستند [۱۲]. همچنین بسیاری از ضرائب باید روی وجود حجم کنترل ها بزای هر معادله بصورت مجزا محاسبه شوند که باعث اتلاف وقت می گردد. از طرفی در توسعه مدلها به روش های پیشرفته عددی مانند مختصات منحنی الخط، بلوک های چندگانه یا شبکه های چندگانه، استفاده از شبکه جابجا شده بسیار مشکل است. این در حالی است که با استفاده از شبکه جابجا نشده برنامه ریزی بسیار راحت تر انجام می شود. در حل معادلات نیز با توجه به آنکه حجم کنترل های ثابتی برای همه معادلات در نظر گرفته می شود، مقادیر سرعت ها و شاره ای عبوری از سلول ها برای حل همه معادلات یکسان است. چنانچه حل ضمنی معادلات مورد نظر باشد، ضرائب معادلات منقطع شده انتقال پخش ممتنوم برای معادلات ممتنوم در هر دو جهت و معادله انتقال هر پارامتر دیگری یکسان است و لذا این ضرائب فقط یکبار در حل معادلات محاسبه می شوند.

برای رفع مشکل نوسانات فشار در روش شبکه های جابجا نشده، استفاده از میانیابی ممتنوم بجای میانیابی خود مقادیر سرعت، اولین بار توسط ری و چو برای حل معادلات ناویر - استوکس بصورت دو بعدی پیشنهاد شد [۱۴] و بعد توسط محققان دیگری توسعه داده شد. یکی از مشکلات روش ری و چو وابستگی مقادیر سرعت روی وجود حجم کنترل به ضرائب تخفیفی است که در حل معادلات به روش ضمنی مورد استفاده قرار می گیرند. این مسئله توسط ماجومدار و میلار و اشمیت بررسی شده و راه حلی نیز برای آن ارائه شده است [۷], [۱۰]. روش ساده تری برای این مسئله توسط میلانئن پیشنهاد شده [۸], [۹] که توسط محققان دیگر نیز مورد استفاده قرار گرفته است [۱۲]. زمانی که برای حل معادلات از فرم غیر ماندگار آنها استفاده شود، وابستگی مقادیر سرعت روی وجه سلول به مقدار گام زمانی نیز مطرح می شود. استفاده از روشی که سرعت روی وجه سلول را مستقل از ضرائب تخفیف و گام زمانی بسته دهد، برای حل معادلات ناویر استوکس مورد بررسی برخی محققین قرار گرفته است [۱], [۶], [۱۷]. در مورد توسعه این روشها برای استفاده در حل معادلات آبهای کم عمق و میزان تأثیر این روشها بر دقت جوابها تاکنون تحقیقی انجام نشده است. در مقاله حاضر این مسئله مورد توجه قرار

توسعه فناوری و پیشرفت در ساخت رایانه های با سرعت و توانایی های بالاتر، این امکان را بوجود آورده تا مدل های عددی به نحو قابل ملاحظه ای در پروژه های مختلف تحقیقاتی و کاربردی مورد استفاده قرار گیرند. معادلات آبهای کم عمق یکی از مواردی هستند که در دهه های گذشته مورد توجه بسیاری از محققان قرار گرفته اند و استفاده از آنها در پروژه های کاربردی نیز بسیار متداول شده است. اگرچه جریان آب در طبیعت عموماً بگونه ای است که شبیه سازی آن باید به صورت سه بعدی مورد توجه قرار گیرد، در بسیاری از مواردی که در مهندسی رودخانه و سواحل مطرح هستند، می توان با تقریب بسیار خوبی از شتاب جریان در جهت قائم صرف نظر نمود و معادلات متوسطگیری شده در عمق را که دو بعدی هستند، مورد استفاده قرار داد.

تحقیقات زیادی در زمینه حل عددی این معادلات صورت گرفته و مشکلات مربوط به حل این معادلات توسط بسیاری از پژوهشگران بررسی شده است. همچنین روش های عددی مختلفی برای حل این معادلات بکار رفته است. یکی از متداول ترین روشها در حل این معادلات، روش احجام محدود است. در این روش، میدان جریان به تعدادی حجم کنترل تقسیم بندی می گردد و معادلات پیوستگی و ممتنوم یا معادلات بقاعی هر پارامتر دیگری (مانند شوری یا آلودگی) برای حجم کنترلها نوشته شده و در نهایت مجموعه معادلات حاصل با استفاده از روش عددی مناسب حل می شود.

پس از شبکه بندی میدان جریان، اولین سوالی که مطرح می شود، محل ذخیره سازی متغیرها است. ساده ترین حالتی که می توان در نظر گرفت، ذخیره متغیرها در مرکز حجم کنترلها است. استفاده از این روش در حل معادلات، می تواند باعث بوجود آمدن میدان میدان فشار بصورت زیگزاگ شود؛ چرا که در معادلات تنها گرادیان فشار وارد می شود و نه خود مقادیر فشار. با توجه به نحوه منقطع سازی معادلات، در این حالت فشار خود سلول در محاسبات منظور نشده و در عمل دو میدان فشار که گرادیان یکسانی دارند، می توانند به عنوان جواب معادلات مطرح شوند. این مسئله در زمینه معادلات ناویر - استوکس توسط محققان مختلفی بررسی شده است. یکی از راحله ای هایی که برای رهایی از این مشکل مطرح شده، استفاده از شبکه جابجا شده است. در این حالت برای حل معادلات ممتنوم و پیوستگی از حجم کنترل های متفاوتی استفاده می شود [۱۲]. با آنکه استفاده از شبکه جابجا شده مشکل فوق را حل می کند

$$S_u = \frac{\partial}{\partial \xi} \left[\frac{v_e}{J} \left(y_\eta \frac{\partial Uh}{\partial \xi} - y_\xi \frac{\partial Uh}{\partial \eta} \right) \right] + \frac{\partial}{\partial \eta} \left[\frac{v_e}{J} \left(y_\eta \frac{\partial Vh}{\partial \xi} - y_\xi \frac{\partial Vh}{\partial \eta} \right) \right] - gh \left(y_\eta \frac{\partial \zeta}{\partial \xi} - y_\xi \frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right) - J \frac{\tau_{bx}}{\rho} \quad (4)$$

$$S_v = \frac{\partial}{\partial \xi} \left[\frac{v_e}{J} \left(-x_\eta \frac{\partial Uh}{\partial \xi} + x_\xi \frac{\partial Uh}{\partial \eta} \right) \right] + \frac{\partial}{\partial \eta} \left[\frac{v_e}{J} \left(-x_\eta \frac{\partial Vh}{\partial \xi} + x_\xi \frac{\partial Vh}{\partial \eta} \right) \right] - gh \left(x_\xi \frac{\partial \zeta}{\partial \eta} - x_\eta \frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right) - J \frac{\tau_{by}}{\rho} \quad (5)$$

در این روابط τ_{bx} و τ_{by} تنش کف در جهت‌های x و y هستند که می‌توان با استفاده از رابطه مانینگ بصورت زیر محاسبه کرد:

$$\frac{\tau_{bx}}{\rho} = \frac{gn^2 u \sqrt{u^2 + v^2}}{h^{\frac{1}{3}}} \quad (6)$$

$$\frac{\tau_{by}}{\rho} = \frac{gn^2 v \sqrt{u^2 + v^2}}{h^{\frac{1}{3}}} \quad (7)$$

که در آنها n ضریب زبری مانینگ است. سایر پارامترهای بکاررفته در روابط فوق بصورت زیر محاسبه می‌شوند:

$$\begin{aligned} q_{11} &= x_\eta^2 + y_\eta^2 \\ q_{12} &= x_\xi x_\eta + y_\xi y_\eta \\ q_{22} &= x_\xi^2 + y_\xi^2 \end{aligned} \quad (8)$$

سرعت‌های کنتراواریانت و کارتزین نیز بصورت ذیل به یکدیگر تبدیل می‌گردند:

$$U = uy_\eta - vx_\eta \quad (9)$$

$$V = vx_\xi - uy_\xi \quad (10)$$

$$u = \frac{1}{J} (Ux_\xi + Vx_\eta) \quad (11)$$

$$v = \frac{1}{J} (Vy_\eta + Uy_\xi) \quad (12)$$

برای محاسبه لزجت گردابهای نیز معمولاً مدل صفرمعارله‌ای به شکل زیر مورد استفاده قرار می‌گیرد [۲]:

$$v_t = \frac{\kappa}{6} u, h \quad (13)$$

که در آن u تنش برشی کف است.

۳- روش عددی حل معادلات

در این تحقیق برای حل عددی معادلات از روش احجام محدود استفاده شده و از معادلات در داخل حجم کنترل

می‌گیرد و دو روش که بطور عمدۀ برای میانیابی ممنوع مروی وجوده سلولها مطرح هستند، برای حل جریان مانندگار با استفاده از فرم غیرمانندگار معادلات آبهای کم عمق، بررسی می‌شود. همچنین لزوم استفاده از میانیابی ممنوع در حل معادلات پیوستگی و یا استفاده توأم در حل معادلات پیوستگی و ممنوع بررسی می‌گردد. در ادامه در مورد دقت جوابها و شرایط همگرائی روش‌های بررسی شده بحث و نتیجه گیری می‌شود.

۳- معادلات حاکم

معادلات سه‌بعدی آبهای کم عمق با فرض بزرگ بودن ابعاد افقی جریان در مقابل بعد قائم و درنتیجه صرف نظر از شتابهای قائم بدست می‌آیند. در این حالت توزیع فشار در عمق جریان را می‌توان بصورت هیدرواستاتیک درنظر گرفت. انتگرال گیری از این معادلات در عمق جریان به فرم دو بعدی معادلات آبهای کم عمق منجر می‌شود. با صرف نظر از شتاب کوریولیس و ترمهایی که حاصل غیریکنواخت بودن توزیع سرعت در عمق هستند، معادلات آبهای کم عمق در سیستم مختصات منحنی الخط بدین صورت نوشته می‌شوند [۲۲]:

$$\frac{\partial \zeta}{\partial t} + \frac{1}{J} \left(\frac{\partial}{\partial \xi} (Uh) + \frac{\partial}{\partial \eta} (Vh) \right) = 0 \quad (1)$$

$$\begin{aligned} J \frac{\partial}{\partial t} (hu) + \frac{\partial}{\partial \xi} (hUu) + \frac{\partial}{\partial \eta} (hVu) \\ - \frac{\partial}{\partial \xi} \left[\frac{v_e}{J} \left(q_{11} \frac{\partial hu}{\partial \xi} - q_{12} \frac{\partial hu}{\partial \eta} \right) \right] \\ + \frac{\partial}{\partial \eta} \left[\frac{v_e}{J} \left(q_{22} \frac{\partial hu}{\partial \eta} - q_{12} \frac{\partial hu}{\partial \xi} \right) \right] = S_u \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} J \frac{\partial}{\partial t} (hv) + \frac{\partial}{\partial \xi} (hUv) + \frac{\partial}{\partial \eta} (hVv) \\ - \frac{\partial}{\partial \xi} \left[\frac{v_e}{J} \left(q_{11} \frac{\partial hv}{\partial \xi} - q_{12} \frac{\partial hv}{\partial \eta} \right) \right] \\ + \frac{\partial}{\partial \eta} \left[\frac{v_e}{J} \left(q_{22} \frac{\partial hv}{\partial \eta} - q_{12} \frac{\partial hv}{\partial \xi} \right) \right] = S_v \end{aligned} \quad (3)$$

در این روابط u و v سرعت‌های متوسط عمقی کارتزین، U و V سرعت‌های متوسط عمقی کنتراواریانت در جهت‌های عمومی ξ و η ، h عمق آب، g شتاب ثقل، v_e لزجت مؤثر ($v_e = v + v_t$)، v لزجت سیال، S_u لزجت گردابهای ξ تراز سطح آزاد جریان ($\zeta = h + Z_b$)، Z_b تراز بستر، J ژاکوبین تبدیل عبارتهای چشمۀ در معادلات ممنوع نیز برابرند با:

انتگرال‌گیری شده است. معادلات ممتنوم یا هر معادله انتقال دیگری مانند ϕ در سیستم مختصات منحنی الخط بصورت زیر در می‌آید:

$$\begin{aligned} J \frac{\partial}{\partial t}(h\phi) + \frac{\partial}{\partial \xi}(Uh\phi) + \frac{\partial}{\partial \eta}(Vh\phi) \\ - \left\{ \frac{\partial}{\partial \xi} \left(\Gamma_\varphi \frac{q_{11}}{J} \frac{\partial(h\phi)}{\partial \xi} \right) + \frac{\partial}{\partial \eta} \left(\Gamma_\varphi \frac{q_{22}}{J} \frac{\partial(h\phi)}{\partial \eta} \right) \right\} \\ = S_\varphi \end{aligned} \quad (14)$$

برای معادلات ممتنوم مقدار ϕ در رابطه فوق برابر با u و v قرار داده می‌شود. رابطه مذکور پس از انتگرال‌گیری در داخل حجم کنترل به فرم کلی زیر قابل بیان است:

$$\begin{aligned} \frac{A_p}{\alpha_\varphi} \varphi_p = \sum_{nb=E,W,N,S} A_{nb} \varphi_{nb} + \frac{1-\alpha_\varphi}{\alpha_\varphi} A_p \varphi_p^{**} \\ + A_p^o \varphi_p^o + S_\varphi \end{aligned} \quad (15)$$

که در آن α_φ ضریب تخفیف برای پارامتر φ بوده و بالانویسهای ** و o به ترتیب نشان دهنده مقدار ϕ در زمان قبل و سعی قبلی می‌باشند. با استفاده از رهیافت قانون توانی برای عبارات انتقال و پخش و استفاده از روش ضمنی اول مرتبه اول برای ترم زمان، ضرائب معادله کلی فوق بصورت زیر بدست می‌آید [۱۳]:

$$A_E = D_e \max \left(0, \left[1 - \frac{0.1 |F_e|}{D_e} \right]^5 \right) + \max(-F_e, 0) \quad (16)$$

$$A_W = D_w \max \left(0, \left[1 - \frac{0.1 |F_w|}{D_w} \right]^5 \right) + \max(F_w, 0) \quad (17)$$

$$A_N = D_n \max \left(0, \left[1 - \frac{0.1 |F_n|}{D_n} \right]^5 \right) + \max(-F_n, 0) \quad (18)$$

$$A_S = D_s \max \left(0, \left[1 - \frac{0.1 |F_s|}{D_s} \right]^5 \right) + \max(F_s, 0) \quad (19)$$

$$A_p^o = (Jh^o)_p \frac{\Delta\xi \Delta\eta}{\Delta t} \quad (20)$$

$$A_p = \sum_{nb=E,W,N,S} A_{nb} - S_p + (Jh)_p \frac{\Delta\xi \Delta\eta}{\Delta t} \overbrace{+ F_e - F_w + F_n - F_s}^{\Delta F} \quad (21)$$

یادآوری می‌شود که در محاسبه ضریب A_p ، مقدار ΔF نیز وجود دارد که در حالت کلی و برای حالت غیرماندگار دارای مقدار غیرصفر است. علت این امر تفاوت معادله پیوستگی در معادلات آبهای کم عمق با معادله پیوستگی معادلات ناوير-استوکس است که در اینجا عبارت مربوط به تغییرات زمانی سطح آزاد جریان نیز در این رابطه وجود دارد. بنابراین مقدار

ΔF در حل معادلات جریان غیرماندگار آبهای کم عمق قابل حذف نیست.

عبارات F_i و D_i در ضرائب فوق، شارهای انتقال و پخش

همستند که بصورت زیر محاسبه می‌شوند:

$$\begin{aligned} F_c = (hU)_c \Delta\eta, \quad F_w = (hU)_w \Delta\eta \\ F_n = (hV)_n \Delta\xi, \quad F_s = (hV)_s \Delta\xi \end{aligned} \quad (22)$$

$$\begin{aligned} D_c = \left(\frac{\Gamma_\varphi q_{11} h}{J \Delta\xi} \right)_c \Delta\eta, \quad D_w = \left(\frac{\Gamma_\varphi q_{11} h}{J \Delta\xi} \right)_w \Delta\eta \\ D_n = \left(\frac{\Gamma_\varphi q_{22} h}{J \Delta\eta} \right)_n \Delta\xi, \quad D_s = \left(\frac{\Gamma_\varphi q_{22} h}{J \Delta\eta} \right)_s \Delta\xi \end{aligned} \quad (23)$$

در محاسبه روابط فوق بجز مقادیر سرعتها، سایر مقادیر روی وجود سلولها با استفاده از میانیابی خطی محاسبه می‌شوند. در مورد تعیین مقادیر سرعت برای جلوگیری از نوسانات سطح آب باید از میانیابی ممتنوم استفاده کرد که در ادامه در مورد آن بحث خواهد شد.

برای محاسبه سطح آزاد جریان در حالت غیرماندگار می‌توان بطور مستقیم از معادله پیوستگی استفاده نمود که منجر به روش صریح برای محاسبه تراز سطح آب خواهد شد. به منظور رفع مشکل عدد کورانت و رهایی از محدودیت در انتخاب گام زمانی، برای محاسبه تراز سطح آزاد جریان از روشی مشابه SIMPLEC استفاده می‌شود. که فرم توسعه داده شده آن برای معادلات آبهای کم عمق غیرماندگار به شکل زیر است [۲۰]-[۲۲]:

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \xi} \left(Bh^* \frac{\partial \zeta'}{\partial \xi} \right) + \frac{\partial}{\partial \eta} \left(Ch^* \frac{\partial \zeta'}{\partial \eta} \right) = \\ - \left[J \frac{\partial \zeta^*}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial \xi} (U^* h^*) + \frac{\partial}{\partial \eta} (V^* h^*) \right] \end{aligned} \quad (24)$$

رابطه فوق با استفاده از روش اختلاف مرکزی منقطع و حل می‌شود. مقادیر ستاره دار، مقادیر بدست آمده از حل معادلات ممتنوم هستند و مقادیر نهایی سعی موجود، از جمع مقادیر ستاره دار و تصحیح های آنها به شکل زیر بدست می‌آیند:

$$\begin{aligned} U = U^* + U', \quad V = V^* + V' \\ \zeta = \zeta^* + \alpha_p \zeta' \quad (h = h^* + \alpha_p h') \end{aligned} \quad (25)$$

ضرائب B و C و مقدار اصلاحات سرعت های کنترل اوریانت نیز برابرند با:

$$U' = B \frac{\partial \zeta'}{\partial \xi}, \quad B = \frac{-g h q_{11} \Delta\xi \Delta\eta}{\frac{A_p}{\alpha_\varphi} - \sum A_{nb}} \quad (26)$$

می باشد [٧، ١٠]. در رابطه فوق با توجه به وجود α_v در B_1 این مسئله بخوبی مشاهده می شود. برای رفع این مشکل ماجومدار با تغییر روند میانیابی ممتنوم و استفاده از ضرائب زیرتخفیف، رابطه دیگری را ارائه داد که در آن مقدار سرعت روی وجوه حجم کنترل در سعی قبلی نیز در محاسبات وارد می شود. استفاده از این روش مستلزم آن است که مقادیر سرعتهای روی وجوه حجم کنترلها در هر سعی برای استفاده در سعی بعدی ذخیره شود. در حالت استفاده از سیستم مختصات منحنی الخط با ترکیب مقادیر سرعتهای کارتزین روی وجوه حجم کنترل، مقدار U در وجوه شرقی و غربی و مقدار V در وجوه شمالی و جنوبی حجم کنترل باید ذخیره شوند. در روش ساده‌تر دیگری که توسط میلائین پیشنهاد شد [٨، ٩]، رابطه (٢٨) با حذف مقدار α_v از B_1 مورد استفاده قرار می‌گیرد. به این ترتیب در این حالت دیگر نیازی به ذخیره سازی مقادیر سرعتها روی وجوه حجم کنترل برای سعی بعدی نمی‌باشد. این روش توسط محققین دیگر نیز مورد استفاده و تأیید قرار گرفت [١٢، ١٩].

توسعه‌ای که توسط ماجومدار و میلائین در میانیابی ممتنوم داده شده است مربوط به معادلات حالت ماندگار می‌باشد. برای استفاده از این روابط در حالت غیرماندگار، وابستگی مقادیر سرعتهای روی حجم کنترل به گام زمانی (Δt) نیز مطرح می‌شود. چرا که A_p نیز وارد شده و بنابراین در محاسبه B_1 نمی‌توان به مقداری که مستقل از گام زمانی باشد، دست یافت. چوئی ضمن نشان دادن وابستگی روش ری و چو به گام زمانی، روشی را در سیستم مختصات کارتزین ارائه داد که وابستگی خیلی کمی به گام زمانی داشت [١]. یو و همکاران نیز با یادآوری این مطلب که روش چوئی مستقل از گام زمانی نیست، دو روش که نتایجی مستقل از گام زمانی بდست می‌داد ارائه کردند [١٧]. روش ارائه شده توسط این مولفین نیاز به میانیابی ترمehای مختلف موجود در ضریب A_p دارد و برای سیستم مختصات کارتزین توسعه داده شده است. استفاده از این روابط برای سیستم مختصات منحنی الخط نیاز به ذخیره سازی ترمehای مختلفی از A_p دارد که خود نیازمند حافظه کامپیوترازی زیادی است. لین و لچزاینر نیز برای حل معادله سه‌بعدی ناویر-استوکس ضمن ارائه مروری بر روش‌های مختلف برای میانیابی ممتنوم، روشی را برای سیستم مختصات منحنی الخط پیشنهاد دادند که جوابهایی مستقل از ضرائب زیرتخفیف و گام زمانی بدست می‌داد [٦]. این روش در واقع توسعه روش ماجومدار برای حالت غیرماندگار است و برای محاسبه سرعت در وجوه حجم کنترل باید مقدار سرعت روی وجوه هم در سعی قبلی و هم در گام زمانی قبلی ذخیره

$$V' = C \frac{\partial \zeta'}{\partial \eta}, \quad C = \frac{-ghq_{22} \Delta \xi \Delta \eta}{A_p - \sum A_{nb}} \quad (27)$$

که در آنها α_v ضریب زیرتخفیف سرعت است. با توجه به روابط فوق، معادلات را می‌توان بدین صورت حل کرد:

- ۱- حل معادلات ممتنوم و محاسبه مقادیر سرعتهای ستاره دار (١٥).

۲- حل معادله تصحیح تراز سطح آزاد (٢٤).

۳- اصلاح مقادیر سرعتها و تراز سطح آب (٢٥).

۴- تکرار مراحل ۱ تا ۳ تا زمان رسیدن به همگرائی.

۵- انجام محاسبات فوق برای گام زمانی بعد.

۴- میانیابی ممتنوم

همانگونه که در قسمت قبل عنوان شد، در محاسبه ضرائب معادله ممتنوم و همچنین در محاسبه ترم چشممه معادله تصحیح تراز سطح آب (سمت راست (٢٤)) مقادیر سرعتهای جریان روی وجوه حجم کنترل مورد نیاز است. استفاده از میانیابی خطی برای محاسبه این سرعتها باعث ایجاد مجموعه جواب زیگزاگ برای تراز سطح آب خواهد شد. برای این موضوع ری و چو از میانیابی ممتنوم استفاده کردند [١٤]. اگر روند ارائه شده توسط این محققان مورد استفاده قرار گیرد، سرعت مثلاً روی وجه شرقی حجم کنترل که به عنوان نمونه در اینجا مورد بررسی قرار می‌گیرد به صورت زیر بدست می‌آید:

$$U_e = \bar{U}_e - (B_1)_e \left[\left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_e - \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_p \right] \quad (28)$$

$$B_1 = \frac{-ghq_{11} \alpha_v \Delta \xi \Delta \eta}{A_p} \quad (29)$$

در این رابطه علامت خط بالای عبارت‌ها، نشان‌دهنده میانیابی خطی برای آن عبارت است. به عنوان مثال ترمehای گرادیان تراز سطح آزاد جریان در (٢٨) بصورت زیر محاسبه می‌شوند:

$$\left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_e = \frac{\zeta_E - \zeta_P}{\Delta \xi} \quad (30)$$

$$\begin{aligned} \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_p &= f_l \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_p + (1-f_l) \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_E \\ &= f_l \frac{\zeta_E - \zeta_W}{2 \Delta \xi} + (1-f_l) \frac{\zeta_{EE} - \zeta_P}{2 \Delta \xi} \end{aligned} \quad (31)$$

در این روابط f_l ضریب وزنی مربوط به میانیابی خطی برای وجه شرقی سلول می‌باشد. ماجومدار و میلار و اشمتیت نشان دادند که در روش ارائه شده توسط ری و چو مقادیر سرعت روی وجوه حجم کنترل وابسته به ضرائب تخفیف

در روابط فوق ضرائب f_1 و f_2 ضرائب مربوط به میانیابی خطی هستند و مقادیر روی وجوه سلول از روابط مشابه روابط زیر بدست می‌آیند:

$$(A_p)_c = f_1(A_p)_p + (1-f_1)(A_p)_E \quad (37)$$

$$(A_p)_n = f_2(A_p)_p + (1-f_2)(A_p)_N \quad (38)$$

باید توجه داشت که سرعتهای محاسبه شده به روش میانیابی ممتوnom باید حتماً در حل معادله تصحیح عمق استفاده شوند؛ اما تاکنون در مورد لزوم استفاده از این سرعت‌ها در حل معادلات ممتوnom برای آبهای کم عمق تحقیقی صورت نگرفته است. برای حل معادلات ناویر-استوکس، یو و همکاران نشان دادند که استفاده از میانیابی خطی برای سرعت‌های روی وجوه سلول‌ها در معادلات ممتوnom باعث تفاوت جواب‌ها می‌گردد ولی میزان تأثیر آنها زیاد نیست [۱۷].

با توجه به مباحث مطرح شده در بخش‌های قبل در اینجا دو روش ذکر شده برای میانیابی ممتوnom در وجوه سلول مورد استفاده قرار می‌گیرد. همچنین در هر روش دقت جوابها در حالتی که میانیابی ممتوnom فقط در معادله پیوستگی استفاده شود و یا در هر دو معادله پیوستگی و ممتوnom مورد استفاده قرار گیرد، بررسی می‌شود. همچنین میزان تأثیر حذف ΔF از ضریب A_p در تحلیل یک جریان ماندگار با حل معادلات غیرماندگار بررسی می‌گردد.

۵- آزمایش‌های عددی و بررسی نتایج

به منظور انجام بررسی تأثیر نحوه میانیابی ممتوnom، جریان در یک آبگیر جانبی مورد مطالعه قرار می‌گیرد. این آزمایش جریان نسبتاً پیچیده‌ای در محل اتصال آبگیر به کانال اصلی دارد که با یک تابعی چرخشی قوی در آبگیر جانبی و یک جریان چرخشی ضعیفتر در کانال اصلی و در پائین‌دست محل اتصال آبگیر همراه است. جریان در کانال اصلی و در بالا‌دست محل اتصال کانال جانبی یکنواخت است. برای این مطالعات آزمایش‌های ستار و مورتی که ابعاد آن در شکل (۱) نشان داده شده، در نظر گرفته شده است [۱۵]. مقدار دمی ورودی ۵/۶۷ لیتر در ثانیه و عمق آب در انتهای کانال اصلی و آبگیر جانبی به ترتیب برابر با ۵/۵ و ۴/۵ سانتی‌متر می‌باشد. همچنین مقاطعی که در آنها سرعت طولی برداشت شده و نتایج برای آنها مقایسه شده است، در شکل (۱) مشخص شده‌اند.

در اینجا معادلات آبهای کم عمق با استفاده از دو روش برای میانیابی ممتوnom حل شده و نتایج با هم مقایسه می‌شوند. روش اول روش اصلاح شده ری و چو توسعه میلائین است که در آن به صورت نمونه سرعت در وجوه شرقی و شمالی حجم کنترل برای آبهای کم عمق و در سیستم مختصات منحنی الخط بصورت زیر بدست می‌آید:

$$U_c = \bar{U}_c - (\bar{B}_2)_c \left[\left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_c - \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right)_c \right] \quad (32)$$

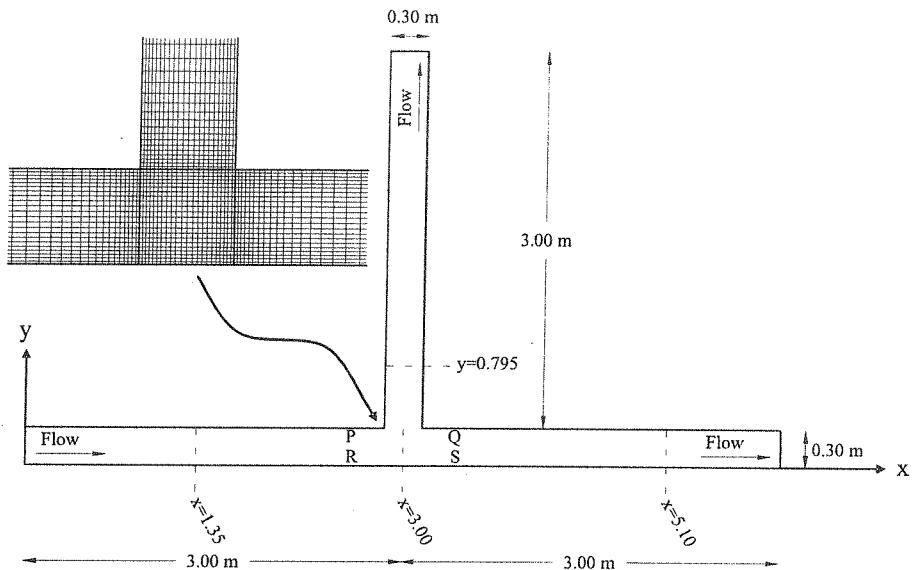
$$V_n = \bar{V}_n - (\bar{C}_2)_n \left[\left(\frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right)_n - \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_n \right] \quad (33)$$

$$B_2 = \frac{-ghq_{11}\Delta\xi\Delta\eta}{A_p}, C_2 = \frac{-ghq_{22}\Delta\xi\Delta\eta}{A_p} \quad (34)$$

روش دوم نیز روش لین و لجزاینر است که پس از توسعه برای معادلات آبهای کم عمق می‌باشد به صورت زیر بدست می‌آید:

$$\begin{aligned} U_c &= f_1 \left\{ A_p [U_p - (1-\alpha_v)U_p^{**}] - \alpha_v A_p^0 U_p^0 \right. \\ &\quad \left. + \alpha_v (ghq_{11}\Delta\xi\Delta\eta)_p \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_p \right\} \frac{1}{(A_p)_c} \\ &\quad + (1-f_1) \left\{ \begin{aligned} &(A_p)_E [U_E - (1-\alpha_v)U_E^{**}] \\ &- \alpha_v (A_p^0)_E U_E^0 \\ &+ \alpha_v (ghq_{11}\Delta\xi\Delta\eta)_E \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_E \end{aligned} \right\} \frac{1}{(A_p)_c} \\ &\quad + (1-\alpha_v)U_c^{**} \\ &\quad + \left\{ \begin{aligned} &\alpha_v (A_p^0)_c U_c^0 \\ &- \alpha_v (ghq_{11}\Delta\xi\Delta\eta)_c \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \xi} \right)_c \end{aligned} \right\} \frac{1}{(A_p)_c} \end{aligned} \quad (35)$$

$$\begin{aligned} V_n &= f_2 \left\{ A_p [V_p - (1-\alpha_v)V_p^{**}] - \alpha_v A_p^0 V_p^0 \right. \\ &\quad \left. + \alpha_v (ghq_{22}\Delta\xi\Delta\eta)_p \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right)_p \right\} \frac{1}{(A_p)_n} \\ &\quad + (1-f_2) \left\{ \begin{aligned} &(A_p)_N [V_N - (1-\alpha_v)V_N^{**}] \\ &- \alpha_v (A_p^0)_N V_N^0 \\ &+ \alpha_v (ghq_{22}\Delta\xi\Delta\eta)_N \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right)_N \end{aligned} \right\} \frac{1}{(A_p)_n} \\ &\quad + (1-\alpha_v)V_n^{**} \\ &\quad + \left\{ \begin{aligned} &\alpha_v (A_p^0)_n V_n^0 \\ &- \alpha_v (ghq_{22}\Delta\xi\Delta\eta)_n \left(\frac{\partial \zeta}{\partial \eta} \right)_n \end{aligned} \right\} \frac{1}{(A_p)_n} \end{aligned} \quad (36)$$



شکل (۱): وضعیت نمادین فلوم آزمایشگاهی آبگیر جانبی و ابعاد آن، همراه با مقاطع مورد استفاده در مقایسه‌ها و شبکه محاسباتی.

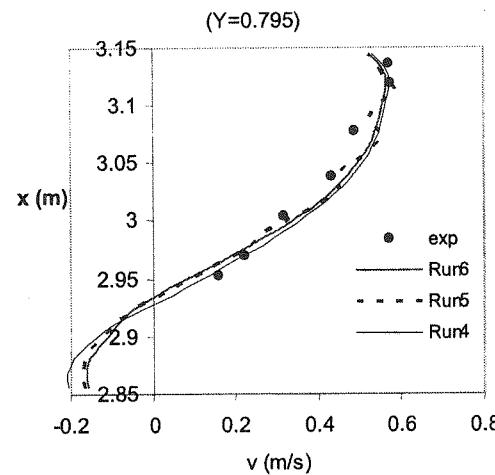
همراه با نتایج آزمایشگاهی ارائه شده است. همچنین پروفیل سرعت u در سه مقطع از کanal اصلی در شکل (۲) آمده است. همانگونه که ملاحظه می‌شود، زمانی که از روش لین و لچزاینر استفاده شده است، بکاربردن میانیابی خطی در معادله ممنتوم (Run5) باعث ایجاد نوساناتی در سرعتهای منطقه جریان چرخشی کanal جانبی شده است (شکل (۲)). این درحالیست که محاسبه سرعت در منطقه بالا دست آبگیر که دارای جریان یکسان یکواخت است، با هر سه روش بدون نوسان و تقریباً یکسان بدست آمده است (شکل (۳)). در همین حالت حذف ΔF از محاسبات باعث شده که نوسانات مذکور در قسمت چرخشی نیز حذف شوند (Run4 در شکل ۲). بنابراین اگرچه حذف ΔF از نظر کلی در حل معادلات غیرماندگار آبهای کم عمق صحیح نیست، ولی می‌تواند در حل یک مسئله ماندگار، مورد استفاده قرار بگیرد. البته باید توجه داشت که با استفاده از روش دوم سرعتهای روی وجوه المان‌ها باید به هر حال با میانیابی ممنتوم محاسبه و ذخیره شوندو از این رو می‌توان از آنها برآحتی در معادله ممنتوم نیز استفاده کرد. بنابراین میانیابی خطی در معادله ممنتوم کار محاسبات را ساده‌تر نمی‌کند. در شکل (۴) پروفیل تراز سطح آب بدست آمده از Run6 و Run5 در امتداد محورهای P-Q و R-S از کanal اصلی با نتایج آزمایشگاهی مقایسه شده و نشان می‌دهد که هر سه روش به جواب‌های یکسانی منجر شده و وقت یکسانی در پیش‌بینی تراز سطح آزاد جریان داشته‌اند.

برای سهولت در ارائه نتایج، حالت‌های مختلفی که برای حل جریان مورد استفاده قرار گرفته‌اند، در جدول (۱) ذکر شده‌اند. در این جدول عبارتهای MI و LI به ترتیب برای نشان دادن میانیابی ممنتوم و میانیابی خطی استفاده شده‌اند. Method-1 و Method-2 نیز به ترتیب به معادلات (۳۴) تا (۳۶) (روش میلائین) و معادلات (۳۷) تا (۳۹) (روش لین و لچزاینر) مربوط هستند. توجه شود که در کلیه این آزمایش‌ها از میانیابی ممنتوم در معادله پیوستگی استفاده شده است.

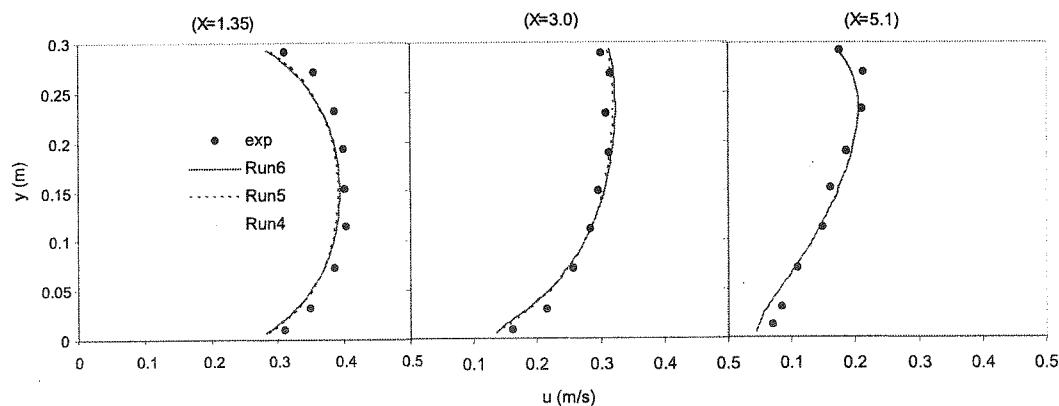
جدول (۱): مشخصات آزمایش‌های مختلف در تحلیل جریان در آبگیر جانبی.

	معادله ممنتوم	روش میانیابی ممنتوم	ΔF
Run1	Method-1	LI	0
Run2	Method-1	LI	Calculated
Run3	Method-1	MI	Calculated
Run4	Method-2	LI	0
Run5	Method-2	LI	Calculated
Run6	Method-2	MI	Calculated
Run1	Method-1	LI	0

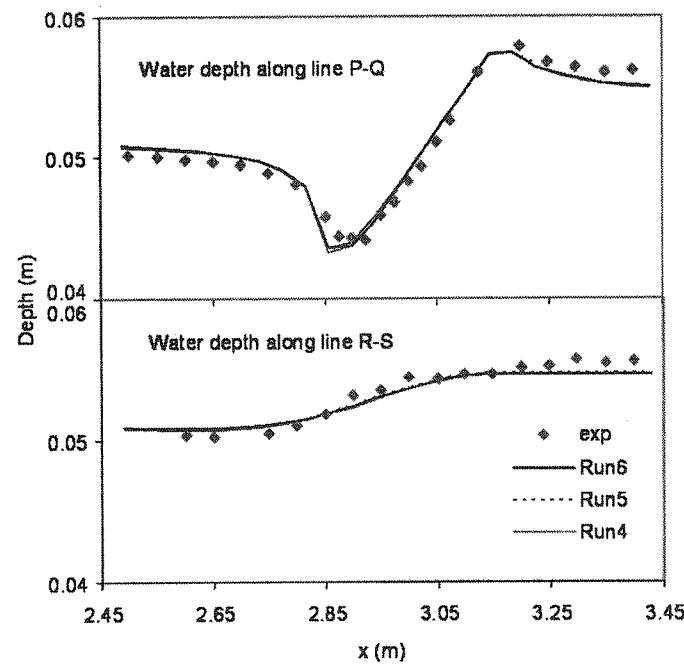
برای آنکه نتایج حالت‌های مختلف بهتر قابل بررسی باشد، نتایج Run6 که بیشترین محاسبات را داشته و مطابق با نتایج موجود وابستگی هم به ضرائب زیرتخفیف و Δt ندارد، به عنوان مبنای مقایسه‌ها در نظر گرفته می‌شود. همانگونه که در شکل‌های (۲) تا (۷) آمده است، نتایج این اجرا بهترین تطابق را با نتایج آزمایشگاهی داشته و از این رو در بین آزمایش‌های مذکور در جدول (۱) می‌تواند به عنوان دقیق‌ترین اجرا در نظر گرفته شود. در شکل (۲) پروفیل سرعت v جریان در امتداد مقطعی از کanal جانبی، بدست آمده از Run5, Run6 و Run4



شکل (۲): مقایسه نمودار سرعت در امتداد کانال جانبی برای Run4 و Run5 و Run6



شکل (۳): مقایسه نمودار سرعت در امتداد کانال اصلی برای Run4 و Run5 و Run6



شکل (۴): مقایسه نمودار سطح آب در امتداد کانال اصلی برای Run4 و Run5 و Run6

نتایج Run6 و Run3 دقیقاً بر هم منطبق هستند و بجز تغییر Run3 ذکر نشده است. استفاده از Run3 این مزیت را نسبت به Run6 دارد که رابطه مورد استفاده برای میانیابی سرعت ساده‌تر است. ضمن آنکه نیازی به ذخیره سرعت‌های روی وجود

بسیار جزئی در یکی دو قسمت، در سایر قسمتها تفاوت آنها قابل تشخیص نیست. از این‌رو، در نمودارهای ارائه شده، نتایج

برای گام زمانی با سعی و خطأ بدست آمده است. بدین ترتیب که برای هر تست مذکور در جدول (۱)، ابتدا از یک Δt بسیار کوچک استفاده شده و در صورت مناسب بودن Δt و همگرایی مدل، مجدداً مدل با استفاده از گام زمانی بزرگتری مورد آزمایش قرار گرفته است. و این عمل تا رسیدن به بزرگترین مقداری که برنامه با شکست مواجه نشود، ادامه یافته است. در کلیه اجراءها از شرط اولیه بصورت جریان با سرعت ثابت در امتداد کanal اصلی و کanal جانبی استفاده شده و محاسبات تا زمانی طولانی که دیگر مقادیر متغیرها تغییر نمی‌کردند، انجام می‌گرفت. مقدار حداقل Δt ممکن برای حالت‌های مختلف در جدول (۲) آمده است.

جدول (۲): حداقل مقدار گام زمانی در تست‌های مختلف برای ضرائب تخفیف ثابت.

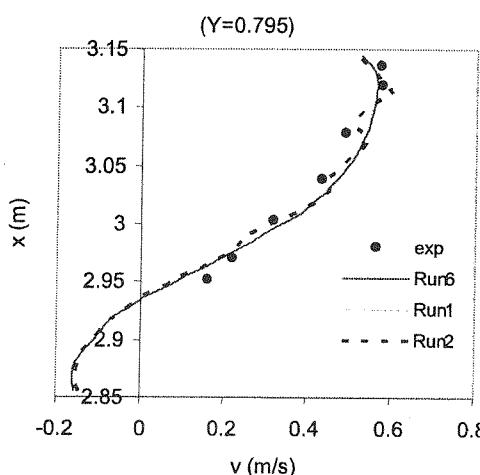
	Δt (Sec.)
Run1	1.0
Run2	0.8
Run3	1.0
Run4	0.25
Run5	0.25
Run6	2.5

همانگونه که از این نتایج مشاهده می‌شود. Run6 دارای بهترین وضعیت پایداری بوده و می‌توان مقدار گام زمانی را در آن از همه حالت‌های دیگر بیشتر در نظر گرفت. همچنین زمانی که از سرعت‌های حاصل از میانیابی خطی در معادلات ممتوном استفاده می‌شود، باید از گام‌های زمانی کوچکتری استفاده نمود. این ضرورت در استفاده از روش لین و لچزاینر بیشتر است.

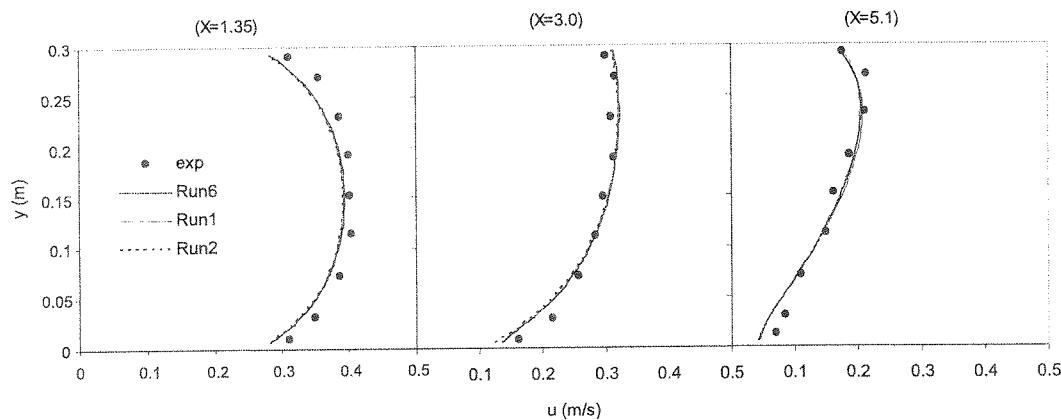
سلول در زمان قبل نیست و از این‌رو حافظه کمتری اشغال می‌شود.

مشابه با شکل‌های (۲) تا (۴)، در شکل‌های (۵) تا (۷)، نتایج Run1 و Run6 با Run2 آمده است. نمودارها نشان می‌دهند که استفاده از میانیابی خطی برای معادلات ممتوnom و همچنین حذف یا عدم حذف ΔF در روش میلائین نتایجی مشابه روش پیچیده‌تر لین و لچزاینر می‌دهد. نکته قابل توجه در اینجا آن است که در Run1 با توجه به روش مورد استفاده برای میانیابی ممتوnom، نیازی به ذخیره‌سازی سرعت‌های روی وجوه حجم کنترل نیست و سرعت‌ها در هر زمان در معادله پیوستگی محاسبه و استفاده می‌شوند. باید توجه داشت که حذف ΔF تنها برای حل مسئله ماندگار می‌تواند قابل قبول باشد. نکته قابل توجه در مورد مقایسه Run1 و Run6 آنکه در روش لین و لچزاینر از معادله با پیچیدگی خیلی بیشتری نسبت به روش میلائین استفاده می‌شود در حالیکه نتایج نهایی تفاوت قابل ملاحظه‌ای ندارند. به عبارت دیگر با استفاده از یک رابطه خیلی ساده‌تر در جریان خیلی پیچیده آنکه جانبی نتایج با دقت مشابهی بدست می‌آید.

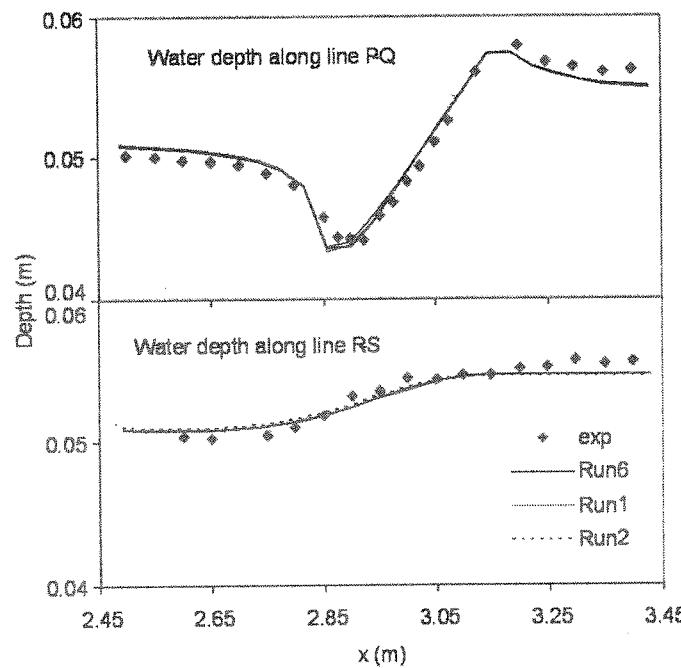
نکته دیگری که لازم است مد نظر قرار گیرد، میزان پایداری معادلات در روشهای مختلف می‌باشد. هر چند به علت استفاده از روش ضمنی محدودیتی مانند آنچه که در روشهای صریح برای گام زمانی مطرح است، وجود ندارد ولی عملاً بدليل پایداری، مخصوصاً با وجود جریان چرخشی نمی‌توان مقدار گام زمانی را خیلی بزرگ در نظر گرفت. در اینجا به منظور بررسی میزان پایداری روابط کلیه آزمایش‌ها با استفاده از مقدار ضریب زیرتخفیف ثابتی انجام شده و حداقل مقدار ممکن



شکل (۵): مقایسه نمودار سرعت در امتداد کanal جانبی برای Run2، Run1، Run6 و exp.



شکل (۶): مقایسه نمودار سرعت در امتداد کanal اصلی برای Run1، Run6 و Run2



شکل (۷): مقایسه نمودار سطح آب در امتداد کanal اصلی برای Run1، Run6 و Run2

است.

نتایج نشان می‌دهد که در حل معادلات آبهای کم‌عمق حتی در شرایط یک جریان پیچیده مانند آبگیر چانی که دارای مناطق چرخشی است، می‌توان از رابطه ساده‌تر استفاده کرد و به جواب‌هایی با همان دقت روش پیچیده دست یافت. البته در صورت استفاده از رابطه ساده باید گامهای زمانی کوچکتری در حل معادلات مورد استفاده قرار گیرد. در صورتیکه در حل معادلات ممتدوم از میانیابی خطی برای محاسبه سرعتهای روی وجود سلولها استفاده شود، نوساناتی در پروفیل سرعت در برخی قسمتهایی که جریان بصورت پیچیده می‌باشد، بوجود می‌آید. در صورتیکه ترم ΔF در محاسبات برابر صفر متنظر شود، می‌توان با دقت قابل قبولی به جوابهای واقعی دست یافت. البته این امر تنها در مورد حل یک مسئله ماندگار با استفاده از روابط غیرماندگار قابل انجام است.

۶- نتیجه‌گیری

از شبکه‌جابجا نشده بدلیل پیچیدگی کمتر آن در مقایسه با شبکه‌جابجا شده از نظر برنامه‌ریزی رایانه‌ای استفاده زیادی می‌شود. به منظور جلوگیری از ایجاد نوسان در سطح آب، استفاده از میانیابی ممتدوم برای محاسبه سرعتهای روی وجود سلول‌ها پیشنهاد شده است. برای آنکه این سرعت‌ها به ضرائب زیر تخفیفی که در روش ضمنی برای حل معادلات استفاده می‌شود و همچنین به گام زمانی وایسته نباشند، روابط مختلفی در مراجع مورد استفاده قرار گرفته است. در این مقاله تأثیر دقت این روابط برای استفاده در معادلات آبهای کم‌عمق موردن مقایسه قرار گرفته است. همچنین میزان تأثیر استفاده از سرعتهای حاصل از میانیابی ممتدوم برای حل معادلات ممتدوم و یا استفاده از میانیابی خطی در حل این معادلات، بررسی شده

- [12] Olsen N.R.B.; "CFD Algorithms for Hydraulic Engineering. Class notes 2000, Available: <http://www.bygg.ntnu.no/~nilsol/cfd/cfdalgo.pdf>
- [13] Patankar, S.V.; Numerical Heat Transfer and Fluid Flow, McGraw-Hill, 1980.
- [14] Rhee, C.M.; Chow, W.L.; "Numerical Study of the Turbulent Flow Past an Airfoil Trailing Edge Separation", AIAA Journal, Vol.21, No.11 pp.,1525-1532 1983
- [15] Shettar, Ashok S. & Murthy, K. Keshava, "A Numerical Study of Division of Flow in Open Channels", Journal of Hydraulic Research, IAHR, Vol.34, No.5, pp 651-675., 1996
- [16] Tingsanchali, T.; Maheswaran, S.; "2-D Depth-Averaged Computation near Groyne", Journal of Hydraulic Engineering, ASCE, Vol.116, No.1, pp.71-86 1990
- [17] Yu, B.; Tao, W.; Wei, J.; Kawaguchi, Y.; Toshio, T.; Ozoe, H.; "Discussion on Momentum Interpolation Method for Collocated Grids of Incompressible Flow", Numerical Heat Transfer, Part B, Vol. 42 pp 141-166, 2002
- [18] Vreugdenhil, C.B.; Wijbenga, J.H.A.; "Computation of Flow Pattern in Rivers", Journal of Hydraulic Division, ASCE, Vol.108 (HY11), pp. 1296-1310 1982
- [19] Wang, Y.; Komori, S.; "Comparison of Using Cartesian and Covariant Velocity Components on Non-orthogonal Collocated Grids", International Journal for Numerical Methods in Fluids, Vol. 31 pp. 1265-1280 1999
- [20] Weerakoon, S.B; Tamai, N.; Kawahara, Y., "Depth-Averaged Flow Computation at a River Confluence", Proc. Ins. Civil Engrg. Water & Maritime Engrg., Vol.156, No.1, pp.73-83, 2003
- [21] Zarrati, A.R.; Jin, Y.C.; "Development of a Generalized Multi-Layer Model for 3-D Simulation of Free Surface Flows", International Journal for Numerical Methods in Fluids, Vol. 46, pp.1049-1067, 2004
- [22] Zarrati, A.R.; Tamai, N.; Jin, Y.C.; "Mathematical Modeling of Meandering Channels with a Generalized Depth Averaged Model", Journal of Hydraulic Engineering, ASCE, Accepted for Publication, 2005
- [23] Zhou, Jian Guo ; "Velocity-Depth Coupling in Shallow-Water Flows", Journal of Hydraulic Engineering, ASCE, Vol.121, No.10 pp. 717-724, 1995.
- [1] Choi, Seok Ki; "Note on the Use of Momentum Interpolation Method for Unsteady Flows", Numerical Heat Transfer, Part A, Vol. 36, pp 545-550, 1999
- [2] Hadian, M.R. ;Zarrati, A.R. and Eftekhari, M.; "Development of an Implicit Numerical Model for Calculation of Sub- and Super-Critical Flows", International Journal of Engineering, Vol. 18 No. 1, pp 895 2004
- [3] Jia, Y.; Wang, S. S.Y.; "Numerical Model for Channel Flow and Morphological Change Studies", Journal of Hydraulic Engineering, Vol.125, No.9, pp 924-933, 1999
- [4] Kimura, I.; Hosoda, T.; "Fundamental Properties of Flows in Open Channel with Dead Zone", Journal of Hydraulic Engineering, ASCE, Vol.123, No.2, pp 98107 , 1997
- [5] Kuipers, J.; Vreugdenhil C.B.; "Calculation of Two-Dimensional Horizontal Flow", Rep. S163, Part 1, Delft Hydraulics Lab., Delft, Netherlands, 1973.
- [6] Lien, F.S.; Leschziner, M.A.; "A General Non-Orthogonal Collocated Finite Volume Algorithm for Turbulent Flow at all Speeds Incorporating Second-Moment Turbulence-Transport Closure, Part 1: Computational Implementation", Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering, Vol. 114, pp 123-148, 1994
- [7] Majumdar, S.; "Role of Underrelaxation in Momentum Interpolation for Calculation of Flow with Nonstaggered Grids", Numerical Heat Transfer, VOL.13 pp.125-132, 1988
- [8] Melaaen, M.C.; "Calculation of Fluid Flows with Staggered and Nonstaggered Curvilinear Nonorthogonal Grids-The Theory", Vol. Numerical Heat Transfer, Part B, Vol. 21 pp 1-19 1992.
- [9] Melaaen, M.C.; "Calculation of Fluid Flows with Staggered and Nonstaggered Curvilinear Nonorthogonal Grids- A Comparison", Vol. Numerical Heat Transfer, Part B, Vol. 21 pp 1-19 1992.
- [10] Miller, T.F.and Schmidt, F.W., "Use of Pressure-Weighted Interpolation Method for the Solution of the Incompressible Navier-Stokes Equations on a Nonstaggered Grid System", Numerical Heat Transfer, Vol. 14 pp 213-233, 1988
- [11] Molls, T.; Chaudhry, M.H.; "Depth-Averaged Open-Channel Flow Model", Journal of Hydraulic Engineering, ASCE, Vol.121, No.6, pp 453-465, 1995.

