ドップラーライダーと数値流体シミュレーションを用いた 3次元風況推定技術の開発

今城 勝治¹, 伊藤 優佑¹, 小竹 論季¹, Saleh Nabi² ¹三菱電機株式会社 情報技術総合研究所 (〒247-8501 神奈川県鎌倉市大船 5-1-1) ²Mitsubishi Electric Research Laboratory (201 Broadway, Cambridge, MA 02139)

Development of reconstruction technique for 3D wind flow using Doppler lidar and computational fluid dynamics simulation

Masaharu IMAKI¹, Yusuke ITO¹, Nobuki KOTAKE¹, and Saleh NABI²

¹Mitsubishi Electric Corporation, Information technology R&D center.,5-1-1 Ofuna, Kamakura, Kanagawa 247-8501 ² Mitsubishi Electric Research Laboratory, 201 Broadway, Cambridge, MA 02139

Abstract: We have been developed the reconstruction technique for 3D wind flow using Doppler lidar and computational fluid dynamics. For simply calculation, the lidar data utilized for the initial wind flow condition in this study. The reconstruction results of wind flow provided visually recognizable information such as enhanced wind flow areas and high turbulence energy around the buildings, the simulation results are in good agreement with Doppler lidar data.

Key Words: Doppler Lidar, Computational Fluid Dynamics, Reconstruction

1. はじめに

ドップラーライダーは大気中の風向風速を遠隔計測するツールとして都市域や風力発電向けの風況アセスメント^{1,2)}において広く活用されている。しかし、角度差のついた複数の照射ビームに対する各々の視線方向の風速分布からベクトル演算して風向風速を算出するため、照射ビーム角度差の中で風況が均一な平坦地形であるというのが前提である。そのため、複雑地形ではその地形情報に依存してベクトル演算時に補正する手法³⁾が一般的である。一方、都市域においては構造物などによって風況が乱れること、場合によっては照射ビームが遮蔽されてしまうことなど、ビームスキャニングタイプのドップラーライダーを複数台用いた場合でも構造物の死角領域や細かな乱流計測に対しては限界がある。そこで今回、①構造物死角領域などの風況推定、②構造物周辺の乱流の動きの可視化、といった課題解決を目的とした3次元風況推定技術について検討を行った。

2. 3次元風況推定法の概要

2.1 数値流体シミュレーション

ドップラーライダーで取得したデータを用いて、数百 m オーダ領域のマイクロスケールでの数値流体シ ミュレーションにて 3 次元風況を推定する手法について検討を行った。まず、対象領域の 3 次元構造モデ ルを作成し、構造物サイズに適した空間メッシュを設定した。図1に対象領域の 3 次元構造モデルに係わ る図を示す。左図は今回検証を行った当社鎌倉市大船にある情報技術総合研究所の 3 次元構造モデルであ り、複数の建物や南側のソーラーパネルを再現した。図中、垂直照射型ドップラーライダー⁴⁾をソーラーパ ネルの北側に設置している。右図は対象領域のメッシュのイメージである。メッシュサイズは計算する乱 流の空間スケールに対して可変させるため、それぞれ解析領域外の平坦な空間では 5m、構造物付近では 1.25m、ソーラーパネルなど細かい構造物の境界では 0.31m とし、今回の対象領域におけるメッシュ総数を 1,656,263 とした。

今回用いた流体解析シミュレーションには、オープンソースプログラムの OpenFOAM¹を用いた。また、 計算を簡易化するためにドップラーライダーで計測した鉛直方向の風向風速分布をライダ設置位置から数 百m離れた解析対象領域の入力側境界条件に適用した。つまり風況に係わる境界条件は、垂直方向はドッ プラーライダーと同様の風向風速分布、水平方向は均一、である。さらに、ドップラーライダーでは平均 風向風速を計測することから、レイノルズ方程式に基づく時間平均ナビエ-ストークスモデルである標準 k-εモデルを乱流モデルとして用いた。

¹ https://www.openfoam.com/



図1 シミュレーション対象領域の3次元モデル(左)とメッシュイメージ(右)

2.2 ドップラーライダーによる取得データ

ドップラーライダーによる計測は 2021 年 2 月15 日から 3 月9 日の期間で実施し、その内今回の流体 解析に使用した風速分布は、乱流などの様子が顕著に表れると想定される風速が強い 2021 年 2 月20 日15 時 40 分のデータを用いた。ドップラーライダーによる計測高度は 40m から 200m 、高度分解能は 4m で ある。図 2 に設置したドップラーライダーの外観と流体解析に用いた取得データを示す。高度 40m より低 い領域について、水平方向風速はべき乗則によりフィッティングし補間、垂直方向風速は 0m/s、風向につ いては高度 40~200m の平均値をプロットした。



図2 ドップラーライダー設置外観(左)と計測データ(右)

3. 3次元風況推定結果

解析誤差を収束させるため、反復回数を 10,000 回として計算を行った。図3に解析結果を示す。流速 分布では、構造物の裏側で流速が弱くなっている様子や構造物の間で流速が強くなっている様子がわかる。 また、乱流エネルギーの分布では、構造物に対して風速があたっている面の乱流エネルギーが高くなって いる様子がわかる。乱流エネルギーは平均流速からのずれの大きさを示すものであり、構造物に風がぶつ かることで、圧力変動やはく離など、風が乱れることを意味している。ドップラーライダーと同じ座標に 対する数値流体シミュレーション結果を抽出し比較した結果を図4に示す。ドップラーライダー計測結果 に対してシミュレーション結果は全体的に若干マイナス側にオフセットしており、流入境界面からドップ ラーライダー設置位置が離れていることが要因であると推測される。しかしながらその傾向は良く一致し ており、決定係数は 0.9997 と高精度で推定できていると言える。



図3 数値流体シミュレーション結果

(左:流速、右:乱流エネルギー)



図4 ライダーデータと同じ座標に対する数値流体シミュレーション結果の比較(左)と相関係数(右)

4. まとめ

ドップラーライダーの計測結果を数値流体シミュレーションの初期条件に適用することで、対象領域に おける3次元風況推定技術について検討を行った。今回は簡易的な解析とするため、ドップラーライダー で計測した鉛直方向の風向風速分布を数百m離れた解析対象領域の入力側境界条件に適用し解析を実施し た。その結果、ドップラーライダー取得データとシミュレーションは良く一致した結果であることを確認 した。また、3次元風況推定結果からは構造物の周辺において流速が強め合う領域や乱流エネルギーが高 くなる領域など視覚的にも認識しやすい情報を得ることができ、本手法は、都市域における3次元風況モ ニタに有効であることが分かった。

参考文献

- 1) 岸田他:ドップラーライダによる都市上空の平均・変動風速の観測, 第24回風工学シンポジウム, 2016.
- 2) 今城:風計測ライダー適用に関する検討状況 -Task32 wind lidar-, 第 10 回 IEA Wind セミナー, 2022.
- 3) S. Nabi *et al.*: Improving LiDAR performance on complex terrain using CFD-based correction and direct-adjoint-loop optimization. in Journal of Physics: Conference Series. IOP Publishing, 2020. p012082.
- 4) N. Kotake *et al.*: Intelligent and compact coherent Doppler lidar with fiber-based configuration for robust wind sensing in various atmospheric and environmental conditions. Optics Express, 30(11), 20038-20062.